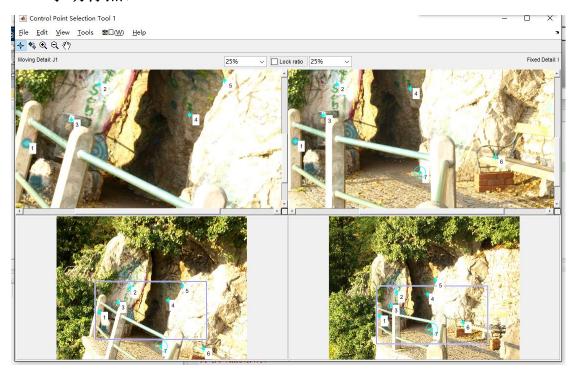
图像配准

丁明凯 自动化 63 2160504064

一. 手动标点:



二. 输出两幅图中对应点的坐标:

(fixedPoints3)

Q0 =

1.0e+03 *

0.97051.90451.30251.44851.19451.70051.89051.48452.04651.22052.57452.03051.96652.1545

(movingPoints3)

P0 =

1.0e+03 *

0.83051.83451.41051.36251.18651.64652.13851.60652.41451.33052.82252.53052.00252.4785

三. 计算转换矩阵:

计算转换矩阵 H 可利用 MATLAB 中的相应函数进行计算。 公式如下:

 $\mathbf{H} = \mathbf{Q}P^T(PP^T)^{-1}$

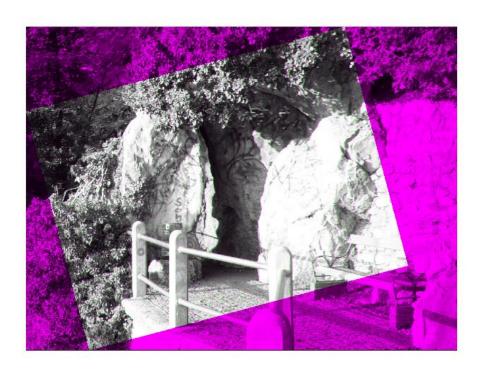
结果:

H=

1.0e+03 *

0.0018 0.0029 -6.2473 0.0005 0.0033 -4.7435 0.0000 0.0000 -0.0015

四. 输出转换之后的图像:



五. 代码示例:

```
clear;
I = imread('Image A.jpg');%原图 I,Q
J = imread('Image B.jpg');%待匹配 J,P
J1=imresize(J,[2736,3648],'bicubic');
cpselect(J1,I)
P1=[P0';ones(1,7)];
Q1=[Q0';ones(1,7)];
H=Q1*(P1.')*inv((Q1*Q1.'))
tform=cp2tform(P0,Q0,'affine');
J_out = imtransform(J1,tform);
imshowpair(J out, I,'falsecolor');
```

六. 心得体会:

配准技术的流程如下:

- 对两幅图像进行特征提取得到特征点;
- 通过进行相似性度量找到匹配的特征图像配准点对;
- 通过匹配的特征点对得到图像空间坐标变换参数;
- 最后由坐标变换参数进行图像配准。

图像配准的关键是特征提取,而不同的算法又会对最终结果产生很大的影响, 因此具有一定的难度,然而伴随着的也是其广阔的应用前景,尤其是在图像处理 领域有着举足轻重的作用。

本次任务只是简单地利用了 MATLAB 的工具实现了七个点位的图像配准,虽然结果令人比较满意,但对于其中函数的使用却依旧云里雾里,不明白其中的原理,若是今后有时间,定会好好研究。

总的来说,这次任务让我对图像配准、图像处理产生了很大的兴趣,令我喜欢上了去探索数字图像处理的相关技术,也使我对图像处理及其应用有了更深刻的认识。希望通过以后的学习能够更进一步,在这方面能够多了解一些。