

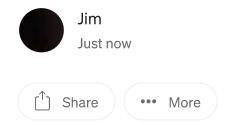








影像對齊



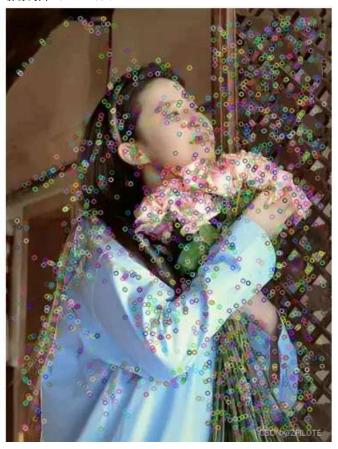
使用算法檢測和匹配特徵點

SIFT:主要目標是提取圖像中的關鍵點,這些關鍵點在不同尺度和旋轉下都具有不變 性。 它在圖像中尋找具有穩定特徵的局部極值點,並計算這些關鍵點的描述子。 這 些描述子可以用於在不同圖像之間進行特徵匹配,從而實現圖像識別、目標跟蹤等應 用。

• 優點:對尺度、旋轉和光照變化魯棒性強

• 缺點:計算量較大





計算效率:較低 尺度不變性:較好 旋轉不變性:具有很好的旋轉不變性

SURF:也是基於尺度空間的特徵提取方法,使用了積分圖像的數據結構來加速計算,並檢測圖像中的興趣點,並計算每個興趣點的局部特徵描述子

• 優點:比SIFT更快,對光照和視角變化魯棒

• 缺點:效果沒那麼好





計算效率:較高尺度不變性:有一定的不變性 旋轉不變性:有一定的不變性

ORB:結合了關鍵點檢測器和描述子。 用於檢測關鍵點,用於計算關鍵點的二進位描述子。

• 優點:速度快,儲存小

• 缺點:尺度變換有限,對光敏感

• 優先使用:實時追蹤、移動端應用、資源受限設備





計算效率:高 尺度不變性:尺度變化較大的情況下可能不太穩定 旋轉不變性:尺度變化較大的情況下可能不太穩定

深度學習的特徵檢測與描述

superPoint:使用卷積神經網絡,從圖像中檢測關鍵點並生成描述符。一種自監督網路框架,能夠同時提取特徵點的位置以及描述子,對光照,模糊,視角變化魯棒性強

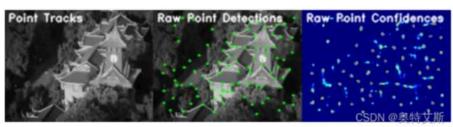












D2-Net:直接提取密集特徵描述,不依賴關鍵點偵測

R2D2:同時預測特徵點,描述符和匹配可靠性,在動態場景中表現優異

SuperGlue:將兩張圖像的 SuperPoint 描述符輸入 **圖神經網絡(Graph Neural** Network, GNN),通過注意力機制(Attention)計算匹配關係。 關鍵技術:

- 注意力機制:動態權衡特徵間的相似性,替代傳統的暴力匹配(Brute-Force)。
- 端到端訓練:聯合優化匹配精度和魯棒性,無需手動設定閾值(如 RANSAC)。

傳統算法的現代改進

AKAZE:基於非線性擴散濾波的快速特徵檢測器。傳統方法(如 SIFT)使用**高斯模糊**(線性濾波),會模糊邊緣。AKAZE 改用**非線性擴散濾波**(Perona-Malik 方程),保留邊緣的同時平滑紋理。

建議使用SuperGlue+superPoint(難),或直接使用SIFT(易)

reference:

詳解SIFT、SURF和ORB特徵點檢測和描述演算法_stitch python surf sift orb-CSDN博客

Superpoint | 一種自監督的特徵點檢測、描述網路_superpoint: self-supervised interest point detecti-CSDN博客

CHATGPT

DEEPSEEK



Edit profile

Written by Jim

1 Follower • 1 Following

No responses yet







Jim

What are your thoughts?

More from Jim