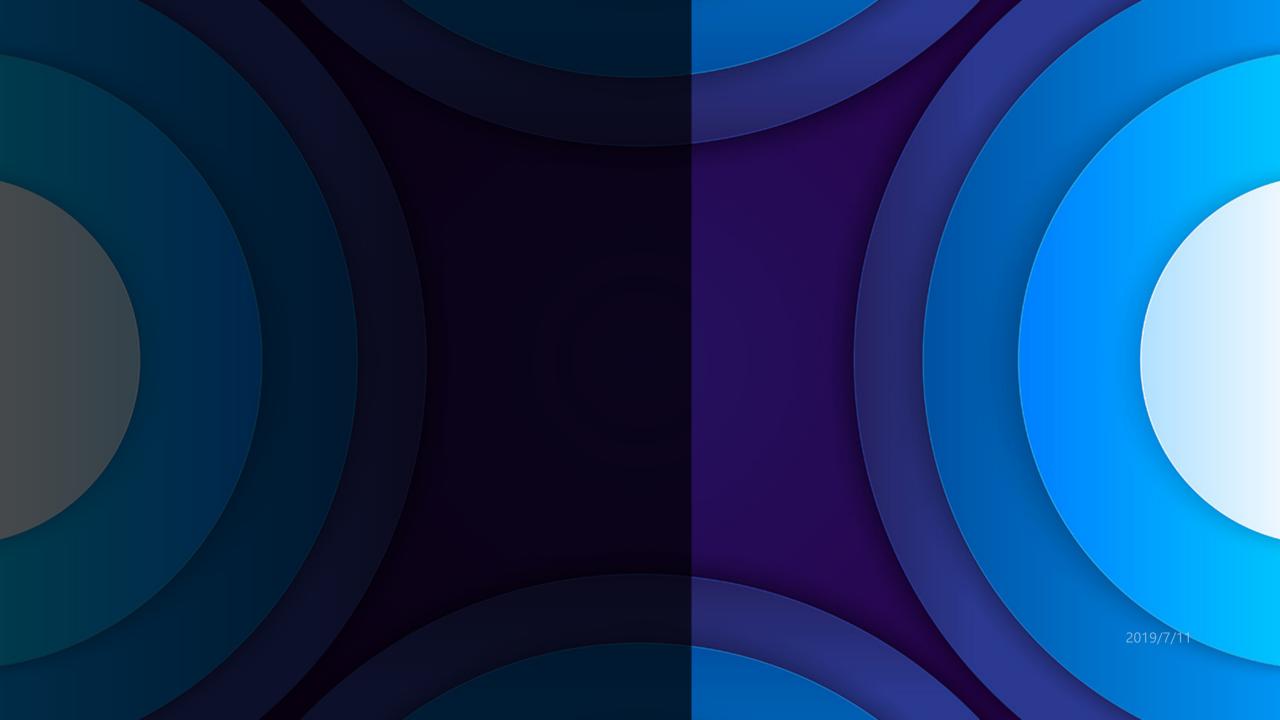




项目摘要

项目摘要

本项目通过**图像分块**(包括**扇形分块**和**矩形分块**以及**直方图**)的方法对手写汉字图像进行特征提取和相似度计算。相似度采用开发者调整的**巴氏距离**计算,并对不同分块方式得到的相似度进行整合。根据相似度确定被测图片属于哪个汉字,输出与该图片最相似的十张图片。





目录

- 4. 单张图片特征比较
- 4.1 向量相似度的比较方法
- 4.2 总体相似度的获得 (三种特征相似度的整合)
 - 4.3 更高效的前k个最大值提取方法 (O(n))
 - 4.4 复制以及重命名图片(文件操作)
 - 5. 多张图片特征比较
 - 5.1 遍历 (文件夹操作、递归)
- 5.2 总体类别的获得(十个最相似图片信息整合)

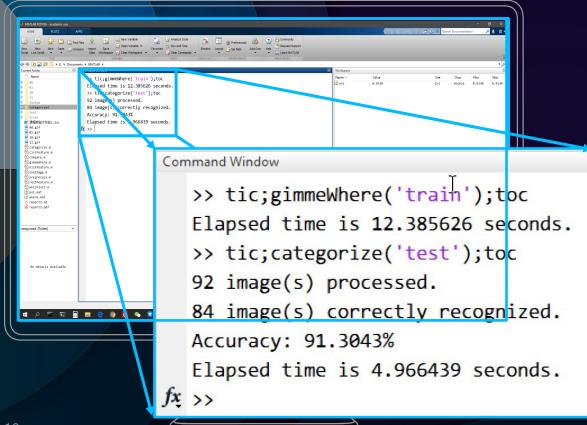
• 1. 预处理

目录

- 1.1 二值化
- 1.2 缩放
- 1.3 重心查找
- 1.4 图片平移
- 2. 特征提取
 - 2.1 矩形拆分特征 (直角坐标)
 - 2.2 扇形拆分特征(极坐标)
 - 2.3 直方图
- 3. 数据库变量构建
 - 3.1 遍历 (文件夹操作、递归)
 - 3.2 信息整合与储存
- 4. 单张图片特征比较
- 4.1 向量相似度的比较方法
- 4.2 总体相似度的获得 (三种特征相似度的整合)
 - 4.3 更高效的前k个最大值提取方法 (O(n))
 - 4.4 复制以及重命名图片(文件操作)
 - 5. 多张图片特征比较
 - 5.1 遍历 (文件夹操作、递归)
- 5.2 总体类别的获得(十个最相似图片信息整合)



很抱歉我太菜了我没有UI







让我解释一下数据集和测试集都是啥

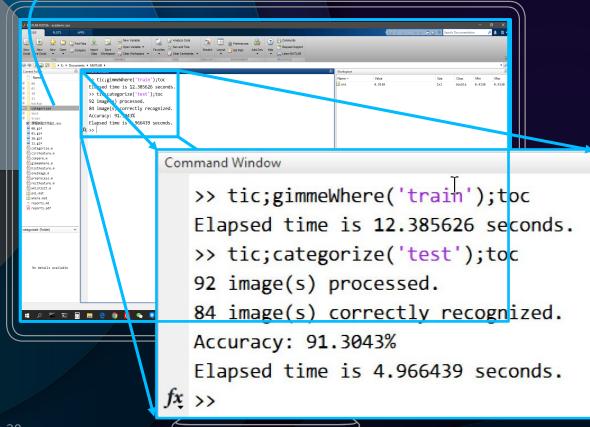
所谓的'train'是用于测试的数据 集文件的文件夹,,是从完整 数据集删除四分之一图片得来 的。

我是用脚本删除,没有人工干预。

所谓的'test' 是用于测试的测试 图片文件夹,保留了上述删除 的图片,删除上述train中的图 片,由此两个数据集中没有重 复图片。

2019/7/11

很抱歉我太菜了我没有UI







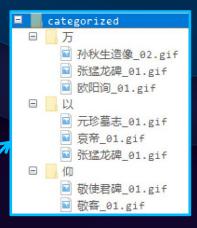
让我解释一下数据集和测试集都是啥

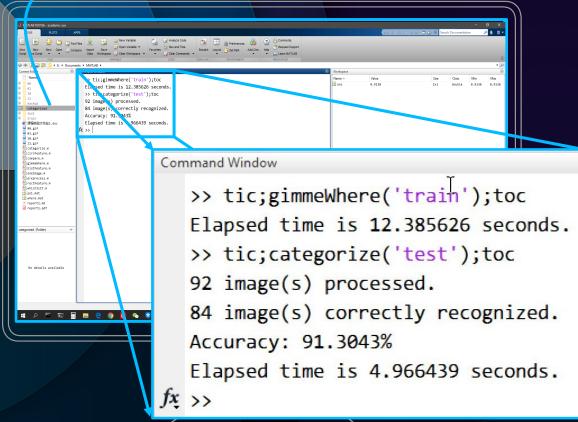
所谓的'train'是用于测试的数据 集文件的文件夹,,是从完整 数据集删除四分之一图片得来 的。

我是用脚本删除,没有人工干预。

所谓的'test' 是用于测试的测试 图片文件夹,保留了上述删除 的图片,删除上述train中的图 片,由此两个数据集中没有重 复图片。

很抱歉我太菜了我没有UI









让我解释一下数据集和测试集都是啥

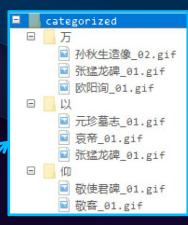
所谓的'train'是用于测试的数据 集文件的文件夹,,是从完整 数据集删除四分之一图片得来 的。

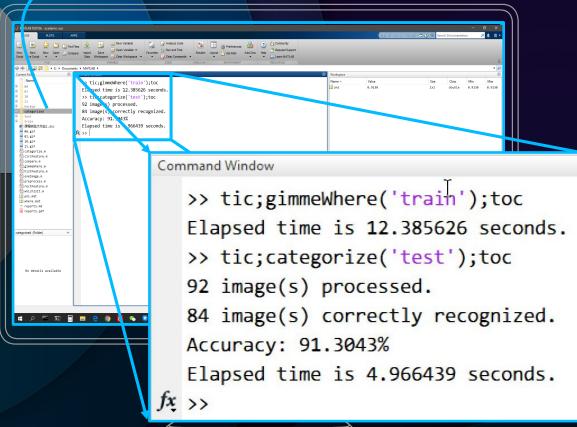
我是用脚本删除,没有人工干预。

所谓的'test' 是用于测试的测试图片文件夹,保留了上述删除的图片,删除上述train中的图片,由此两个数据集中没有重复图片。

2019/7/11

很抱歉我太菜了我没有UI









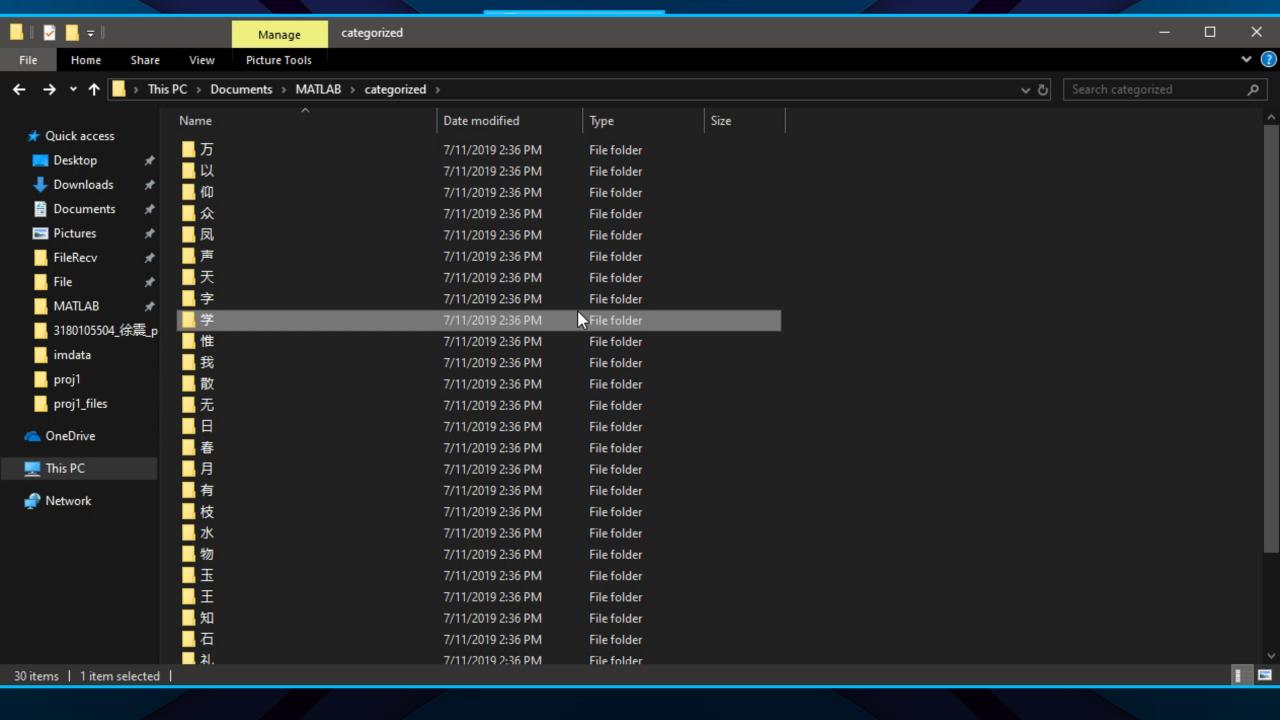
让我解释一下数据集和测试集都是啥

所谓的'train'是用于测试的数据 集文件的文件夹,,是从完整 数据集删除四分之一图片得来 的。

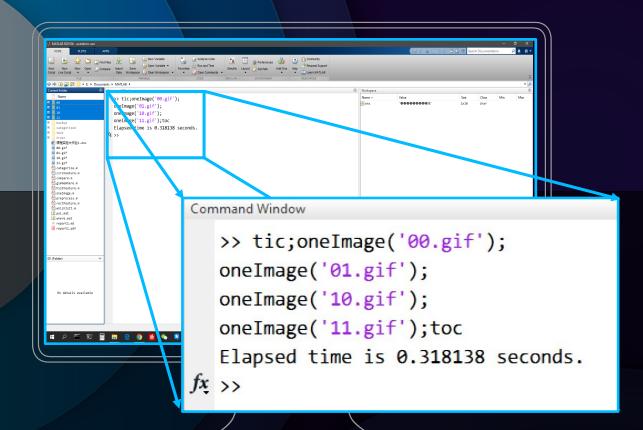
我是用脚本删除,没有人工干预。

所谓的'test' 是用于测试的测试图片文件夹,保留了上述删除的图片,删除上述train中的图片,由此两个数据集中没有重复图片。

2019/7/11

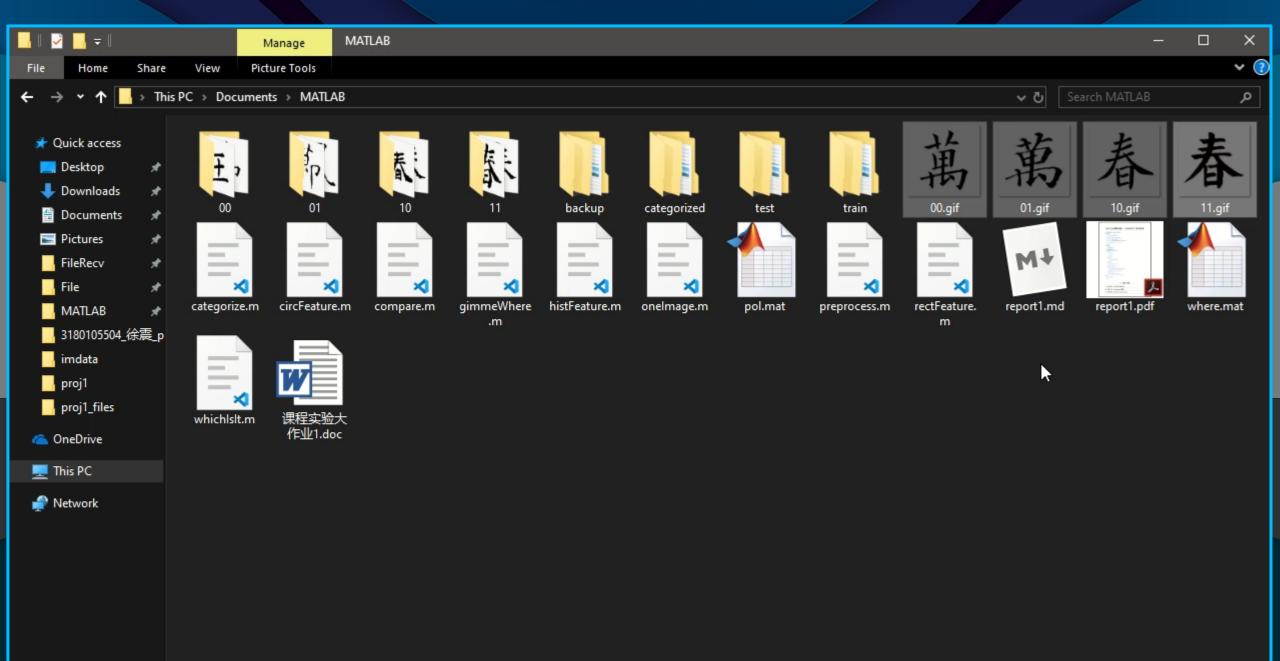


很抱歉我太菜了我没有UI



单张图片的处理

- 本函数接收工作目录下的某张图片的文件名(包含拓展名)。请直接输入文件名例如`00.gif`,不要输入`.\00.gif`。
- 本函数没有返回值,在工作目录下创建以文件名称 (无拓展名)为名的目录,将该图片复制进该目录,并 从数据库(`backup`)中复制相似度前十的图片到该目 录下,数据库中的图片名称以相似度开头。



- 二值化
- 缩放
- 重心查找和平移

- 二值化
- 缩放
- 重心查找和平移









- 二值化
- 缩放
- 重心查找和平移







描

- 二值化
- 缩放
- 重心查找和平移







勘

描

- 二值化
- 缩放
- 重心查找和平移







捣捣

描

- 二值化
- 缩放
- 重心查找和平移

















- 二值化
- 缩放
- 重心查找和平移







热

描



描

描

- 二值化
- 缩放
- 重心查找和平移

萬







果

描



描

描

- 二值化
- 缩放
- 重心查找和平移

萬

萬







勘

描



描

描

- 二值化
- 缩放
- 重心查找和平移

萬

萬







が









- 二值化
- 缩放
- 重心查找和平移

萬

萬







勘

描



描

描

- 二值化
- 缩放
- 重心查找和平移

萬萬

热

描



描

描

描

- 二值化
- 缩放
- 重心查找和平移

萬

萬







勘

描



描

描

描

- 直角坐标系下的特征提取
- 极坐标系下的特征提取
- 直方图与汉字识别

- 直角坐标系下的特征提取
- 极坐标系下的特征提取
- 直方图与汉字识别



- 直角坐标系下的特征提取
- 极坐标系下的特征提取
- 直方图与汉字识别







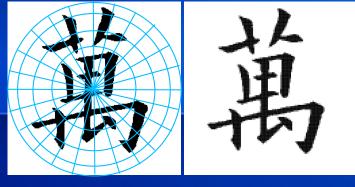
- 直角坐标系下的特征提取
- 极坐标系下的特征提取
- 直方图与汉字识别





- 直角坐标系下的特征提取
- 极坐标系下的特征提取
- 直方图与汉字识别





```
rectFeature.m ×

◆ rectFeature.m 

→ ...

      function feat = rectFeature(bw)
         % 矩形 (直角坐标系) 的特征提取函数, 请传入BW图像矩阵 (logical)
         % 两个数字8是开发者测试得到的结果
         num1 = 8;
         num2 = 8;
       % feat - 存储特征信息的矩阵
         feat = zeros(num1, num2);
       for i = 1:num1
       for j = 1:num2
       feat(i, j) = sum(sum(bw(i * 256 / num1 - (256 / num1 - 1):i * 256 / num1, j * 256 / num2 - (256 / num2 - 1):j * 256 / num2));
  11
  12
       end
  13
       end
       % 归一化操作,实际上不需要
  14
       % feat = feat / (256 * 256 / (num1 * num2));
  15
```



```
rectFeature.m ×
rectFeature.m > ...
     function feat = rectFeature(bw)
        % 矩形 (直角坐标系) 的特征提取函数,请传入BW图像矩阵 (logical)
        % 两个数字8是开发者测试得到的结果
        num1 = 8;
        1 function feat = circFeature(bw)
        % feat - 有
                      % 扇形特征 (极坐标系) 提取函数, 请传入BW图像矩阵
         feat = zer
                      length = 256;
                        step = 20;
      for i = 1:
                        feat = zeros(4, step);
                        rarr = [1, 74, 91, 111, 128];
      for j
                        thetarr = [0:2 * pi / step:2 * pi, 2 * pi + eps];
 11
      fe
 12
      end
 13
      end
                      for j = 1:length
      % 归—化操作
                       [theta, r] = cart2pol(i - length / 2, j - length / 2);
 15
      % feat = f
                       if theta < 0
                       theta = theta + 2 * pi;
                       for k = 1:4
                   19
                      for l = 1:step
                       if (bw(i, j))
                       if rarr(k) \leq r \leq r < rarr(k + 1) \leq theta \leq theta \leq theta < theta < thetarr(l + 1)
                       feat(k, l) = feat(k, l) + 1;
                      end
                      end
                      end
                        end
```

6 / num2 - 1):j * 256 / num2)));

```
rectFeature.m ×
rectFeature.m > ...
     function feat = rectFeature(bw)
        % 矩形 (直角坐标系) 的特征提取函数,请传入BW图像矩阵 (logical)
        % 两个数字8是开发者测试得到的结果
        num1 = 8;
        1 function feat = circFeature(bw)
        % feat - 有
                       % 扇形特征 (极坐标系) 提取函数, 请传入BW图像矩阵
         feat = zer
                      length = 256;
                        step = 20;
       for i = 1:
                        feat = zeros(4, step);
                        rarr = [1, 74, 91, 111, 128];
      for j
                        thetarr = [0:2 * pi / step:2 * pi, 2 * pi + eps];
 11
      fe
                                                                                                6 / num2 - 1):j * 256 / num2)));
 12
      end
 13
      end
                       for j = 1:length
      % 归一化操作
                       [theta, r] = cart2pol(i - length / 2, j - length / 2);
 15
      % feat = f
                       if theta < 0
                       theta = theta + 2 * pi;
                       for k = 1:4
                   19
                       for l = 1:step
                       if (bw(i, j))
                       if rarr(k) \leq r \leq r < rarr(k + 1) \leq theta \leq theta \leq theta < theta < thetarr(l + 1)
                       feat(k, l) = feat(k, l) + 1;
                       end
                       end
                       end
```

end

```
rectFeature.m ×
rectFeature.m > ...
     function feat = rectFeature(bw)
        % 矩形 (直角坐标系) 的特征提取函数,请传入BW图像矩阵 (logical)
        % 两个数字8是开发者测试得到的结果
        num1 = 8;
        1 function feat = circFeature(bw)
        % feat - 有
                       % 扇形特征 (极坐标系) 提取函数, 请传入BW图像矩阵
         feat = zer
                      length = 256;
                        step = 20;
       for i = 1:
                        feat = zeros(4, step);
                        rarr = [1, 74, 91, 111, 128];
      for j
                        thetarr = [0:2 * pi / step:2 * pi, 2 * pi + eps];
 11
      fe
                                                                                                6 / num2 - 1):j * 256 / num2)));
 12
      end
 13
      end
                       for j = 1:length
      % 归一化操作
                       [theta, r] = cart2pol(i - length / 2, j - length / 2);
 15
      % feat = f
                       if theta < 0
                       theta = theta + 2 * pi;
                       for k = 1:4
                   19
                       for l = 1:step
                       if (bw(i, j))
                       if rarr(k) \leq r 66 r < rarr(k + 1) 66 thetarr(l) \leq theta 66 theta < thetarr(l + 1)
                       feat(k, l) = feat(k, l) + 1;
                       end
                       end
```

end

```
rectFeature.m ×
rectFeature.m > ...
     function feat = rectFeature(bw)
        % 矩形 (直角坐标系) 的特征提取函数,请传入BW图像矩阵 (logical)
        % 两个数字8是开发者测试得到的结果
        num1 = 8;
        1 function feat = circFeature(bw)
        % feat - 有
                       % 扇形特征 (极坐标系) 提取函数, 请传入BW图像矩阵
         feat = zer
                      length = 256;
                        step = 20;
       for i = 1:
                        feat = zeros(4, step);
                        rarr = [1, 74, 91, 111, 128];
      for j
                        thetarr = [0:2 * pi / step:2 * pi, 2 * pi + eps];
 11
      fe
                                                                                                6 / num2 - 1):j * 256 / num2)));
 12
      end
 13
      end
                       for j = 1:length
      % 归一化操作
                       [theta, r] = cart2pol(i - length / 2, j - length / 2);
 15
      % feat = f
                       if theta < 0
                       theta = theta + 2 * pi;
                       for k = 1:4
                   19
                       for l = 1:step
                       if (bw(i, j))
                       if rarr(k) \leq r 66 r < rarr(k + 1) 66 thetarr(l) \leq theta 66 theta < thetarr(l + 1)
                       feat(k, l) = feat(k, l) + 1;
                       end
                       end
```

end

```
rectFeature.m ×
rectFeature.m > ...
     function feat = rectFeature(bw)
        % 矩形 (直角坐标系) 的特征提取函数,请传入BW图像矩阵 (logical)
        % 两个数字8是开发者测试得到的结果
        num1 = 8;
        1 function feat = circFeature(bw)
        % feat - 有
                       % 扇形特征 (极坐标系) 提取函数, 请传入BW图像矩阵
         feat = zer
                      length = 256;
                        step = 20;
       for i = 1:
                        feat = zeros(4, step);
                        rarr = [1, 74, 91, 111, 128];
      for j
                        thetarr = [0:2 * pi / step:2 * pi, 2 * pi + eps];
 11
      fe
                                                                                                6 / num2 - 1):j * 256 / num2)));
 12
      end
 13
      end
                       for j = 1:length
      % 归一化操作
                       [theta, r] = cart2pol(i - length / 2, j - length / 2);
 15
      % feat = f
                       if theta < 0
                       theta = theta + 2 * pi;
                       for k = 1:4
                   19
                       for l = 1:step
                       if (bw(i, j))
                       if rarr(k) \leq r 66 r < rarr(k + 1) 66 thetarr(l) \leq theta 66 theta < thetarr(l + 1)
                       feat(k, l) = feat(k, l) + 1;
                       end
                       end
```

end

```
rectFeature.m ×
rectFeature.m > ...
     function feat = rectFeature(bw)
        % 矩形 (直角坐标系) 的特征提取函数,请传入BW图像矩阵 (logical)
        % 两个数字8是开发者测试得到的结果
        num1 = 8;
        1 function feat = circFeature(bw)
        % feat - 有
                       % 扇形特征 (极坐标系) 提取函数, 请传入BW图像矩阵
         feat = zer
                       length = 256;
                        step = 20;
       for i = 1:
                        feat = zeros(4, step);
                        rarr = [1, 74, 91, 111, 128];
      for j
                        thetarr = [0:2 * pi / step:2 * pi, 2 * pi + eps];
 11
      fe
                                                                                                6 / num2 - 1):j * 256 / num2)));
 12
      end
 13
      end
                       for j = 1:length
      % 归一化操作
                       [theta, r] = cart2pol(i - length / 2, j - length / 2);
 15
      % feat = f
                       if theta < 0
                       theta = theta + 2 * pi;
                       for k = 1:4
                   19
                       for l = 1:step
                       if (bw(i, j))
                       if rarr(k) \leq r 66 r < rarr(k + 1) 66 thetarr(l) \leq theta 66 theta < thetarr(l + 1)
                       feat(k, l) = feat(k, l) + 1;
                       end
                       end
                        end
```

```
rectFeature.m ×
rectFeature.m > ...
     function feat = rectFeature(bw)
        % 矩形 (直角坐标系) 的特征提取函数,请传入BW图像矩阵 (logical)
        % 两个数字8是开发者测试得到的结果
        num1 = 8;
        1 function feat = circFeature(bw)
        % feat - 有
                       % 扇形特征 (极坐标系) 提取函数, 请传入BW图像矩阵
         feat = zer
                       length = 256;
                        step = 20;
       for i = 1:
                        feat = zeros(4, step);
                        rarr = [1, 74, 91, 111, 128];
      for j
                         thetarr = [0:2 * pi / step:2 * pi, 2 * pi + eps];
 11
      fe
                                                                                                6 / num2 - 1):j * 256 / num2)));
 12
      end
 13
      end
                       for j = 1:length
      % 归一化操作
                       [theta, r] = cart2pol(i - length / 2, j - length / 2);
 15
      % feat = f
                       if theta < 0
                       theta = theta + 2 * pi;
                       for k = 1:4
                   19
                       for l = 1:step
                       if (bw(i, j))
                       if rarr(k) \leq r 66 r < rarr(k + 1) 66 thetarr(l) \leq theta 66 theta < thetarr(l + 1)
                       feat(k, l) = feat(k, l) + 1;
                       end
                       end
      51
                        end
```

```
rectFeature.m ×

    rectFeature.m ▶ ...

     function feat = rectFeature(bw)
        % 矩形 (直角坐标系) 的特征提取函数,请传入BW图像矩阵 (logical)
        % 两个数字8是开发者测试得到的结果
         num1 = 8;
         1 function feat = circFeature(bw)
        % feat - 有
                       % 扇形特征 (极坐标系) 提取函数, 请传入BW图像矩阵
         feat = zer
                       length = 256;
                        step = 20;
       for i = 1:
                        feat = zeros(4, step);
                        rarr = [1, 74, 91, 111, 128];
      for j
                         thetarr = [0:2 * pi / step:2 * pi, 2 * pi + eps];
 11
      fe
                                                                                                6 / num2 - 1):j * 256 / num2)));
 12
      end
 13
      end
                       for j = 1:length
      % 归一化操作
                       [theta, r] = cart2pol(i - length / 2, j - length / 2);
 15
      % feat = f
                       if theta < 0
                       theta = theta + 2 * pi;
                       for k = 1:4
                   19
                       for l = 1:step
                       if (bw(i, j))
                       if rarr(k) \leq r 66 r < rarr(k + 1) 66 thetarr(l) \leq theta 66 theta < thetarr(l + 1)
                       feat(k, l) = feat(k, l) + 1;
                       -----end
                       end
                       end
      52
                        end
```

```
rectFeature.m ×

    rectFeature.m ▶ ...

     function feat = rectFeature(bw)
        % 矩形 (直角坐标系) 的特征提取函数,请传入BW图像矩阵 (logical)
        % 两个数字8是开发者测试得到的结果
         num1 = 8;
         1 function feat = circFeature(bw)
        % feat - 有
                       % 扇形特征 (极坐标系) 提取函数, 请传入BW图像矩阵
         feat = zer
                       length = 256;
                        step = 20;
       for i = 1:
                        feat = zeros(4, step);
                        rarr = [1, 74, 91, 111, 128];
      for j
                         thetarr = [0:2 * pi / step:2 * pi, 2 * pi + eps];
 11
      fe
                                                                                                6 / num2 - 1):j * 256 / num2)));
 12
      end
 13
      end
                       for j = 1:length
      % 归一化操作
                       [theta, r] = cart2pol(i - length / 2, j - length / 2);
 15
      % feat = f
                       if theta < 0
                       theta = theta + 2 * pi;
                       for k = 1:4
                   19
                       for l = 1:step
                       if (bw(i, j))
                       if rarr(k) \leq r 66 r < rarr(k + 1) 66 thetarr(l) \leq theta 66 theta < thetarr(l + 1)
                       feat(k, l) = feat(k, l) + 1;
                       -----end
                       end
                       end
                        end
```

```
rectFeature.m ×

    rectFeature.m ▶ ...

     function feat = rectFeature(bw)
        % 矩形 (直角坐标系) 的特征提取函数,请传入BW图像矩阵 (logical)
        % 两个数字8是开发者测试得到的结果
         num1 = 8;
         1 function feat = circFeature(bw)
        % feat - 有
                       % 扇形特征 (极坐标系) 提取函数, 请传入BW图像矩阵
         feat = zer
                       length = 256;
                        step = 20;
       for i = 1:
                        feat = zeros(4, step);
                        rarr = [1, 74, 91, 111, 128];
      for j
                         thetarr = [0:2 * pi / step:2 * pi, 2 * pi + eps];
 11
      fe
                                                                                                6 / num2 - 1):j * 256 / num2)));
 12
      end
 13
      end
                       for j = 1:length
      % 归一化操作
                       [theta, r] = cart2pol(i - length / 2, j - length / 2);
 15
      % feat = f
                       if theta < 0
                       theta = theta + 2 * pi;
                       for k = 1:4
                   19
                       for l = 1:step
                       if (bw(i, j))
                       if rarr(k) \leq r 66 r < rarr(k + 1) 66 thetarr(l) \leq theta 66 theta < thetarr(l + 1)
                       feat(k, l) = feat(k, l) + 1;
                       -----end
                       end
                       end
      54
                        end
```

```
rectFeature.m ×

◆ rectFeature.m 

→ ...

     function feat = rectFeature(bw)
        % 矩形 (直角坐标系) 的特征提取函数,请传入BW图像矩阵 (logical)
        % 两个数字8是开发者测试得到的结果
         num1 = 8;
         1 function feat = circFeature(bw)
        % feat - 有
                       % 扇形特征 (极坐标系) 提取函数, 请传入BW图像矩阵
         feat = zer
                       length = 256;
                        step = 20;
       for i = 1:
                        feat = zeros(4, step);
                        rarr = [1, 74, 91, 111, 128];
      for j
                         thetarr = [0:2 * pi / step:2 * pi, 2 * pi + eps];
 11
      fe
                                                                                                6 / num2 - 1):j * 256 / num2)));
 12
      end
 13
        end
                       for j = 1:length
      % 归一化操作
                       [theta, r] = cart2pol(i - length / 2, j - length / 2);
 15
      % feat = f
                       if theta < 0
                       theta = theta + 2 * pi;
                       for k = 1:4
                   19
                       for l = 1:step
                       if (bw(i, j))
                       if rarr(k) \leq r 66 r < rarr(k + 1) 66 thetarr(l) \leq theta 66 theta < thetarr(l + 1)
                       feat(k, l) = feat(k, l) + 1;
                       -----end
                       end
                       end
                        end
```

```
rectFeature.m ×

◆ rectFeature.m 

→ ...

     function feat = rectFeature(bw)
        % 矩形 (直角坐标系) 的特征提取函数,请传入BW图像矩阵 (logical)
        % 两个数字8是开发者测试得到的结果
         num1 = 8;
         1 function feat = circFeature(bw)
         % feat - 有
                       % 扇形特征 (极坐标系) 提取函数, 请传入BW图像矩阵
         feat = zer
                       length = 256;
                        step = 20;
       for i = 1:
                        feat = zeros(4, step);
                        rarr = [1, 74, 91, 111, 128];
      for j
                         thetarr = [0:2 * pi / step:2 * pi, 2 * pi + eps];
 11
      fe
                                                                                                6 / num2 - 1):j * 256 / num2)));
 12
      end
 13
        end
                       for j = 1:length
      % 归一化操作
                       [theta, r] = cart2pol(i - length / 2, j - length / 2);
 15
      % feat = f
                       if theta < 0
                       theta = theta + 2 * pi;
                       for k = 1:4
                   19
                       for l = 1:step
                       if (bw(i, j))
                       if rarr(k) \leq r 66 r < rarr(k + 1) 66 thetarr(l) \leq theta 66 theta < thetarr(l + 1)
                       feat(k, l) = feat(k, l) + 1;
                       -----end
                       end
                       end
                        end
```

```
rectFeature.m ×

◆ rectFeature.m 

→ ...

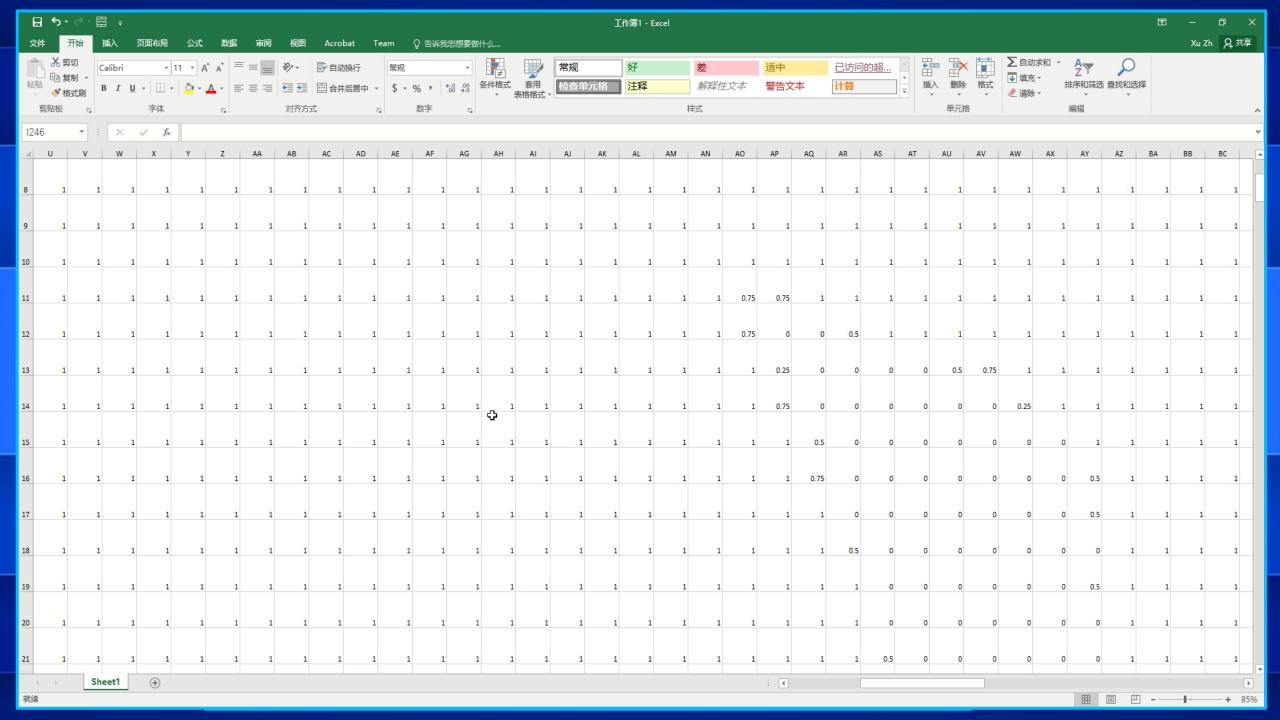
     function feat = rectFeature(bw)
        % 矩形 (直角坐标系) 的特征提取函数,请传入BW图像矩阵 (logical)
        % 两个数字8是开发者测试得到的结果
         num1 = 8;
         1 function feat = circFeature(bw)
        % feat - 有
                       % 扇形特征 (极坐标系) 提取函数, 请传入BW图像矩阵
         feat = zer
                       length = 256;
                        step = 20;
       for i = 1:
                        feat = zeros(4, step);
                        rarr = [1, 74, 91, 111, 128];
      for j
                         thetarr = [0:2 * pi / step:2 * pi, 2 * pi + eps];
 11
      fe
                                                                                                6 / num2 - 1):j * 256 / num2)));
 12
      end
 13
      end
                       for j = 1:length
      % 归一化操作
                       [theta, r] = cart2pol(i - length / 2, j - length / 2);
 15
      % feat = f
                       if theta < 0
                       theta = theta + 2 * pi;
                       for k = 1:4
                   19
                       for l = 1:step
                       if (bw(i, j))
                       if rarr(k) \leq r 66 r < rarr(k + 1) 66 thetarr(l) \leq theta 66 theta < thetarr(l + 1)
                       feat(k, l) = feat(k, l) + 1;
                       -----end
                       end
                       end
                        end
```

```
rectFeature.m ×

◆ rectFeature.m 

→ ...

     function feat = rectFeature(bw)
        % 矩形 (直角坐标系) 的特征提取函数,请传入BW图像矩阵 (logical)
        % 两个数字8是开发者测试得到的结果
         num1 = 8;
         1 function feat = circFeature(bw)
         % feat - 有
                       % 扇形特征 (极坐标系) 提取函数, 请传入BW图像矩阵
         feat = zer
                       length = 256;
                        step = 20;
       for i = 1:
                        feat = zeros(4, step);
                        rarr = [1, 74, 91, 111, 128];
      for j
                         thetarr = [0:2 * pi / step:2 * pi, 2 * pi + eps];
 11
      fe
                                                                                                6 / num2 - 1):j * 256 / num2)));
 12
      end
 13
        end
                       for j = 1:length
      % 归一化操作
                       [theta, r] = cart2pol(i - length / 2, j - length / 2);
 15
      % feat = f
                       if theta < 0
                       theta = theta + 2 * pi;
                       for k = 1:4
                   19
                       for l = 1:step
                       if (bw(i, j))
                       if rarr(k) \leq r 66 r < rarr(k + 1) 66 thetarr(l) \leq theta 66 theta < thetarr(l + 1)
                       feat(k, l) = feat(k, l) + 1;
                       -----end
                       end
                       end
                        end
```



- 巴氏距离
- 改良的巴氏距离

- 巴氏距离

$$ho(p,q) = \sum_{i=1}^n \sqrt{p_i \cdot q_i}$$

- 巴氏距离

$$ho(p,q) = \sum_{i=1}^n \sqrt{p_i \cdot q_i}$$



- 巴氏距离

$$ho(p,q) = \sum_{i=1}^n \sqrt{p_i \cdot q_i}$$





特征矩阵1很多

- 巴氏距离

$$ho(p,q) = \sum_{i=1}^n \sqrt{p_i \cdot q_i}$$



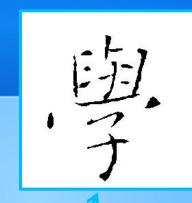




特征矩阵1很多

- 巴氏距离

$$ho(p,q) = \sum_{i=1}^n \sqrt{p_i \cdot q_i}$$







特征矩阵1很多

特征矩阵1没那么多

- 巴氏距离

$$ho(p,q) = \sum_{i=1}^n \sqrt{p_i \cdot q_i}$$







特征矩阵1很多

特征矩阵1没那么多

- 巴氏距离

$$ho(p,q) = \sum_{i=1}^n \sqrt{p_i \cdot q_i}$$







特征矩阵1很多

特征矩阵1没那么多

- 巴氏距离

$$ho(p,q) = \sum_{i=1}^n \sqrt{p_i \cdot q_i}$$







特征矩阵1很多

特征矩阵1没那么多

特征矩阵里1没那么多

	1	2	3	4	5	6	7	8
1	1024	1024	1010	1024	694	1024	1024	1024
2	1024	1024	554	803	130	786	1024	1024
3	1024	1009	511	466	334	810	1024	1024
4	1024	1024	440	75	219	769	1024	1024
5	1024	926	629	85	264	499	642	1024
6	997	428	166	131	623	759	360	1024
7	1024	1016	788	891	1024	505	927	1024
8	1024	1024	1024	1024	1024	1024	1024	1024

5.4020e+04

- 巴氏距离

$$ho(p,q) = \sum_{i=1}^n \sqrt{p_i \cdot q_i}$$







特征矩阵1很多

特征矩阵1没那么多

特征矩阵里1没那么多

	1	2	3	4	5	6		7	8		
1	1024	10	24	994	1024	835	830	1024	102	4	
2	1024	10	19	610	723	572	256	1014	102	4	
3	1024	8	13	336	424	188	774	1021	102	4 7	8
4	1024	10	24	424	131	126	638	1024	102	4 1024	1024
5	1024	10	24	561	130	269	574	988	102	4 1024	1024
6	1016	4	23	163	107	181	374	630	102	4 1024	1024
7	1024	10	18	873	831	740	279	951	102	4 1024	1024
8	1024	10	24 1	024	1024	1024	1024	1024	102	4 642	1024
		6	997	428	166	131		623	759	360	1024
		7	1024	1016	788	891		1024	505	927	1024
		8	1024	1024	1024	1024		1024	1024	1024	1024

5.4020e+04

4.9863e+04

巴氏距离

$$ho(p,q) = \sum_{i=1}^n \sqrt{p_i \cdot q_i}$$







	1	2	3	4	5	6		7	8					V
1	1024	1024	1024	102	24 10	924	1024	1024	1	924		些	红 车	回车
2	1024	1024	971	82	25 9	38	914	1024	1	924		יער		ロドナ
3	1024	1024	878	99	58 8	336	837	1024	1	924				
4	1024	1024	810	91	17 8	811	824	1009	1	7 7		8		
5	1024	935	960	8.1	19 8	844	916	952	1	324	1024	1024		
6	1024	951	1020	96	63 8	321	1024	1024	1	924	1014	1024		
7	1024	1024	1022	95	56 8	323	1024	1024	1	924	1021	1024	7	8
8	1024	1024	1024	86	63 9	986	1024	1024	1	324	1024	1024	1024	1024
200	To the second	5	1024	1024	561		30	269	5/4		988	1024	1024	1024
		6	1016	423	163	1	07	181	374	1	630	1024	1024	1024
		7	1024	1018	873	8	31	740	279)	951	1024	1024	1024
		8	1024	1024	1024	10	24	1024	1024	1	1024	1024	642	1024
				6	997	428	166	5	131	623		759	360	1024
				7	1024	1016	788	3	891	1024		505	927	1024
				8	1024	1024	1024	1	1024	1024		1024	1024	1024

特征矩阵1没那么多

特征矩阵里1没那么多

5.4020e+04

4.9863e+04

巴氏距离

$$ho(p,q) = \sum_{i=1}^n \sqrt{p_i \cdot q_i}$$







	1	2	3	4	5		5	7	8					V
1	1024	1024	1024	10	24 1	024	1024	102	4	1024		焅	石 工年	FI/车
2	1024	1024	971	8	25	938	914	102	4	1024		ער	JITY	CP +
3	1024	1024	878	9	58	836	837	102	4	1024				
4	1024	1024	810	9	17	811	824	100	9	1024 7		8		
5	1024	935	960	8	19	844	916	95	2	1024	1024	1024		
6	1024	951	1020	9	63	821	1024	102	4	1024	1014	1024		
7	1024	1024	1022	9	56	823	1024	102	4	1024	1021	1024	7	8
8	1024	1024	1024	8	63	986	1024	102	4	1024	1024	1024	1024	1024
		5	1024	1024	56.	2000	130	269		/4	988	1024	1024	1024
		6	1016	423	16	3	107	181	3	74	630	1024	1024	1024
		7	1024	1018	87	3	831	740	2	79	951	1024	1024	1024
		8	1024	1024	102	4 1	024	1024	10	24	1024	1024	642	1024
				6	997	428	16	б	131	62	3	759	360	1024
				7	1024	1016	78	8	891	102	1	505	927	1024
				8	1024	1024	102	4	1024	102	1	1024	1024	1024

特征矩阵1没那么多

特征矩阵里1没那么多

5.4020e+04

4.9863e+04

巴氏距离

$$ho(p,q) = \sum_{i=1}^n \sqrt{p_i \cdot q_i}$$







	1	2	3	4	5	6		7	8					
1	1024	1024	1024	102	24 10	324	1024	1024	1	024		迲	公下 4	5亿4
2	1024	1024	971	82	25 9	38	914	1024	1	024		הו	1111/	记件
3	1024	1024	878	95	58 8	336	837	1024	1	024				
4	1024	1024	810	9:	17 8	811	824	1009	1	024 7	-	3		
5	1024	935	960	8:	19 8	844	916	952	1	024	1024	1024		
6	1024	951	1020	96	53 8	321	1024	1024	1	024	1014	1024		
7	1024	1024	1022	95	56 8	323	1024	1024	1	024	1021	1024	7	8
8	1024	1024	1024	86	63 9	986	1024	1024	1	024	1024	1024	1024	1024
		5	1024	1024	563	. 1	30	269	5/	4	988	1024	1024	1024
_		6	1016	423	163	1	07	181	37	4	630	1024	1024	1024
		7	1024	1018	873	8	31	740	27	9	951	1024	1024	1024
		8	1024	1024	1024	10	24	1024	102	4	1024	1024	642	1024
				6	997	428	166		131	623	7	59	360	1024
				7	1024	1016	788		891	1024	50	95	927	1024
				8	1024	1024	1024		1024	1024	10:	24	1024	1024

特征矩阵1没那么多

特征矩阵里1没那么多

5.4020e+04

4.9863e+04

巴氏距离

$$ho(p,q) = \sum_{i=1}^n \sqrt{p_i \cdot q_i}$$







		1	2	3	4	5		6	7		8					V
	1	1024	1024	1024	102	24	1024	1024	1	.024	1024		生	去	AT	矩阵,
	2	1024	1024	971	82	25	938	914	1	.024	1024			J.		CP+
-	3	1024	1024	878	99	8	836	837	1	.024	1024					
	4	1024	1024	810	91	17	811	824	1	.009	1024	7	8			
	5	1024	935	960	81	19	844	916		952	1024	102	24 1	L024		
	6	1024	951	1020	96	i3	821	1024	1	.024	1024	101	.4 1	1024		
	7	1024	1024	1022	95	56	823	1024	1	.024	1024	102	1 1	L024	7	8
	8	1024	1024	1024	86	63	986	1024	1	.024	1024	102	24 1	1024	1024	1024
			5	1024	1024	5	61	130	Zb	9	5/4	98	88 1	1024	1024	1024
_			6	1016	423	1	63	107	18	1	374	63	10 1	1024	1024	1024
			7	1024	1018	8	73	831	74	0	279	95	51 1	L024	1024	1024
			8	1024	1024	10	24 1	1024	102	4	1024	102	24 1	1024	642	1024
					6	997	428		166	131		623	759		360	1024
					7	1024	1016		788	891		1024	505		927	1024
					8	1024	1024		1024	1024		1024	1024		1024	1024

特征矩阵1没那么多

特征矩阵里1没那么多

5.4020e+04

4.9863e+04

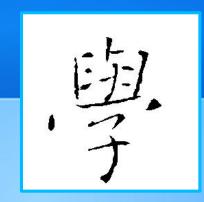
- 改良的巴氏距离

- 改良的巴氏距离

$$ho(p,q) = \sum_{i=1}^n rac{\sqrt{p_i \cdot q_i}}{\sum_i^n p_i + \sum_i^n q_i}$$

- 改良的巴氏距离

$$ho(p,q) = \sum_{i=1}^n rac{\sqrt{p_i \cdot q_i}}{\sum_i^n p_i + \sum_i^n q_i}$$



- 改良的巴氏距离

$$ho(p,q) = \sum_{i=1}^n rac{\sqrt{p_i \cdot q_i}}{\sum_i^n p_i + \sum_i^n q_i}$$





特征矩阵1很多

- 改良的巴氏距离

$$ho(p,q) = \sum_{i=1}^n rac{\sqrt{p_i \cdot q_i}}{\sum_i^n p_i + \sum_i^n q_i}$$







特征矩阵1很多

- 改良的巴氏距离

$$ho(p,q) = \sum_{i=1}^n rac{\sqrt{p_i \cdot q_i}}{\sum_i^n p_i + \sum_i^n q_i}$$







特征矩阵1很多

特征矩阵1没那么多

- 改良的巴氏距离

$$ho(p,q) = \sum_{i=1}^n rac{\sqrt{p_i \cdot q_i}}{\sum_i^n p_i + \sum_i^n q_i}$$





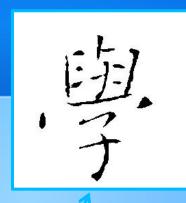


特征矩阵1很多

特征矩阵1没那么多

- 改良的巴氏距离

$$ho(p,q) = \sum_{i=1}^n rac{\sqrt{p_i \cdot q_i}}{\sum_i^n p_i + \sum_i^n q_i}$$







特征矩阵1很多

特征矩阵1没那么多

- 改良的巴氏距离

$$ho(p,q) = \sum_{i=1}^n rac{\sqrt{p_i \cdot q_i}}{\sum_i^n p_i + \sum_i^n q_i}$$







特征矩阵1很多

特征矩阵1没那么多

特征矩阵里1没那么多

	1	2	3	4	5	6	7	8
1	1024	1024	1010	1024	694	1024	1024	1024
2	1024	1024	554	803	130	786	1024	1024
3	1024	1009	511	466	334	810	1024	1024
4	1024	1024	440	75	219	769	1024	1024
5	1024	926	629	85	264	499	642	1024
6	997	428	166	131	623	759	360	1024
7	1024	1016	788	891	1024	505	927	1024
8	1024	1024	1024	1024	1024	1024	1024	1024

0.483593

- 改良的巴氏距离

$$ho(p,q) = \sum_{i=1}^n rac{\sqrt{p_i \cdot q_i}}{\sum_i^n p_i + \sum_i^n q_i}$$







特征矩阵1很多

特征矩阵1没那么多

特征矩阵里1没那么多

	1	2	3	4	5	6		7	8		
1	1024	10	24	994	1024	835	830	1024	102	4	
2	1024	10	19	610	723	572	256	1014	102	4	
3	1024	8	13	336	424	188	774	1021	102	4 7	8
4	1024	10	24	424	131	126	638	1024	102	4 1024	1024
5	1024	10	24	561	130	269	574	988	102	4 1024	1024
6	1016	4	23	163	107	181	374	630	102	4 1024	1024
7	1024	10	18	873	831	740	279	951	102	4 1024	1024
8	1024	10	24 1	024	1024	1024	1024	1024	102	4 642	1024
		6	997	428	166	131		623	759	360	1024
		7	1024	1016	788	891		1024	505	927	1024
		8	1024	1024	1024	1024		1024	1024	1024	1024

0.483593

0.496283

改良的巴氏距离

$$ho(p,q) = \sum_{i=1}^n rac{\sqrt{p_i \cdot q_i}}{\sum_i^n p_i + \sum_i^n q_i}$$







		1	2	3	4	5		6	7		8					V
	1	1024	1024	1024	102	24	1024	1024	1	.024	1024		生	去	AT	矩阵,
	2	1024	1024	971	82	25	938	914	1	.024	1024			J.		CP+
-	3	1024	1024	878	99	8	836	837	1	.024	1024					
	4	1024	1024	810	91	17	811	824	1	.009	1024	7	8			
	5	1024	935	960	81	19	844	916		952	1024	102	24 1	L024		
	6	1024	951	1020	96	i3	821	1024	1	.024	1024	101	.4 1	1024		
	7	1024	1024	1022	95	56	823	1024	1	.024	1024	102	1 1	L024	7	8
	8	1024	1024	1024	86	63	986	1024	1	.024	1024	102	24 1	1024	1024	1024
			5	1024	1024	5	61	130	Zb	9	5/4	98	88 1	1024	1024	1024
_			6	1016	423	1	63	107	18	1	374	63	10 1	1024	1024	1024
			7	1024	1018	8	73	831	74	0	279	95	51 1	L024	1024	1024
			8	1024	1024	10	24 1	1024	102	4	1024	102	24 1	1024	642	1024
					6	997	428		166	131		623	759		360	1024
					7	1024	1016		788	891		1024	505		927	1024
					8	1024	1024		1024	1024		1024	1024		1024	1024

特征矩阵1没那么多

特征矩阵里1没那么多

0.483593

0.496283

改良的巴氏距离

$$ho(p,q) = \sum_{i=1}^n rac{\sqrt{p_i \cdot q_i}}{\sum_i^n p_i + \sum_i^n q_i}$$







	1	2	3	4	5		6	7		8				V
1	1024	1024	1024	10	24 1	.024	1024	16	124	1024		生	寺征	矩阵
2	1024	1024	971	8	25	938	914	16	24	1024			A.ITT	ンロト十
3	1024	1024	878	9	58	836	837	16	24	1024				
4	1024	1024	810	9	17	811	824	16	09	1024	7	8		
5	1024	935	960	8	19	844	916	9	52	1024	1024	1	024	
6	1024	951	1020	9	63	821	1024	16	24	1024	1014	1	024	
7	1024	1024	1022	9	56	823	1024	16	24	1024	1021	1	024 7	8
8	1024	1024	1024	8	63	986	1024	16	124	1024	1024	1	024 1024	1024
		5	1024	1024	56	1	130	269		5/4	988	1	024 1024	1024
_		6	1016	423	16	3	107	181		374	630	1	024 1024	1024
		7	1024	1018	87	3	831	740		279	951	1	024 1024	1024
		8	1024	1024	102	4	1024	1024		1024	1024	1	024 642	1024
				6	997	428		166	131		623	759	366	1024
				7	1024	1016		788	891	1	024	505	927	7 1024
				8	1024	1024		1024	1024	1	024	1024	1024	1024

特征矩阵1没那么多

特征矩阵里1没那么多

0.483593

0.496283

改良的巴氏距离

$$ho(p,q) = \sum_{i=1}^n rac{\sqrt{p_i \cdot q_i}}{\sum_i^n p_i + \sum_i^n q_i}$$







	1	2	3	4	5		6	7	8					
1	1024	1024	1024	10	24	1024	1024	102	4	1024	生	土	红 4	5亿在
2	1024	1024	971	8	25	938	914	102	4	1024		A)		CP+
3	1024	1024	878	9	58	836	837	102	4	1024				
4	1024	1024	810	9	17	811	824	100	9	1024 7	8			
5	1024	935	960	8	19	844	916	95	2	1024	1024	1024		
6	1024	951	1020	9	63	821	1024	102	4	1024	1014	1024		
7	1024	1024	1022	9	56	823	1024	102	4	1024	1021	1024	7	8
8	1024	1024	1024	8	63	986	1024	102	4	1024	1024	1024	1024	1024
		5	1024	1024	58	1	130	269	5	/4	988	1024	1024	1024
_		6	1016	423	16	53	107	181	3	74	630	1024	1024	1024
		7	1024	1018	87	73	831	740	2	79	951	1024	1024	1024
		8	1024	1024	102	24 1	.024	1024	10	24	1024	1024	642	1024
				6	997	428	16	6	131	623	759		360	1024
				7	1024	1016	78	8	891	1024	505		927	1024
				8	1024	1024	102	4	1024	1024	1024		1024	1024

特征矩阵1没那么多

特征矩阵里1没那么多

0.483593

0.496283

改良的巴氏距离

$$ho(p,q) = \sum_{i=1}^n rac{\sqrt{p_i \cdot q_i}}{\sum_i^n p_i + \sum_i^n q_i}$$







	1	2	3	4	5	6		7	8					V
1	1024	1024	1024	10:	24 10	324	1024	1024	1	924	Н	迲	征 车	后 R在1
2	1024	1024	971	8:	25	38	914	1024	1	924		J		日中十
3	1024	1024	878	9	58	336	837	1024	1	924				
4	1024	1024	810	9:	17	811	824	1009	1	7	8			
5	1024	935	960	8:	19	844	916	952	1	924	1024	1024		
6	1024	951	1020	9	63	321	1024	1024	1	924 ¹	1014	1024		
7	1024	1024	1022	9	56	323	1024	1024	1	924	1021	1024	7	8
8	1024	1024	1024	8	53	986	1024	1024	1	324	1024	1024	1024	1024
		5	1024	1024	56.	. 1:	Ю	269	5/4		988	1024	1024	1024
_		6	1016	423	163	16	17	181	374	1	630	1024	1024	1024
		7	1024	1018	873	83	1	740	279)	951	1024	1024	1024
		8	1024	1024	1024	102	.4	1024	1024	1 1	1024	1024	642	1024
				6	997	428	166		131	623	759	9	360	1024
				7	1024	1016	788		891	1024	505	5	927	1024
				8	1024	1024	1024		1024	1024	1024	1	1024	1024

特征矩阵1没那么多

特征矩阵里1没那么多

0.483593

0.496283

谢谢大家