Control de qualitat mitjançant la imatge diferència

Table of Contents

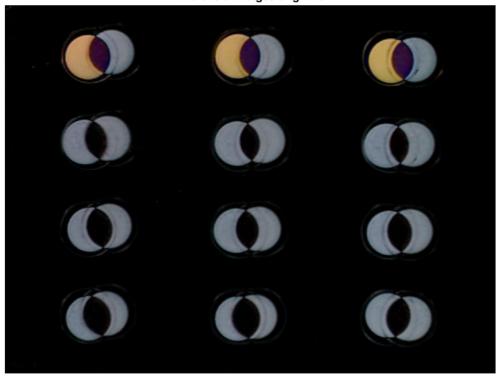
Llegir i guardar les imatges	
Càlcul de matriu afí	4
Warp de la imatge per alinear i diferència amb les imatges alineades	2

Joan Hervás i Óscar Estudillo

Llegir i guardar les imatges

```
blispac1 = imread("Blispac1.tif");
blispac2 = imread("Blispac2.tif");
diff=imabsdiff(blispac1, blispac2);
figure, imshow(diff), title("Diferencia imatges originals")
```

Diferencia imatges originals



Càlcul de matriu afí

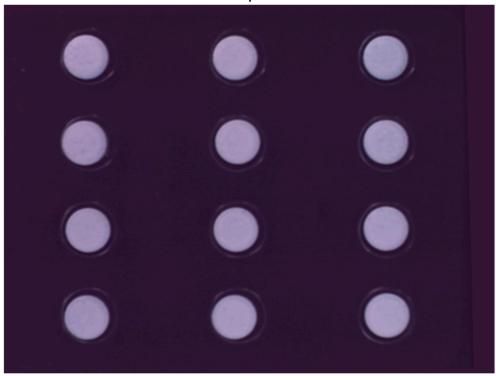
```
% Resoldre les seguents equacions
% x' = a0x + a1y + a2
y' = b0x + b1y + b2
% [138, 61], [108, 68]
% [335, 177], [302, 180]
% [527, 295], [500, 297]
PointA = [140, 60]; PointApr = [108,67];
PointB = [132, 404]; PointBpr = [109, 409];
PointC = [527, 409]; PointCpr = [500, 405];
syms a0 a1 a2
eqn1 = PointA(1)*a0 + PointA(2)*a1 + a2 == PointApr(1);
eqn2 = PointB(1)*a0 + PointB(2)*a1 + a2 == PointBpr(1);
eqn3 = PointC(1)*a0 + PointC(2)*a1 + a2 == PointCpr(1);
S = solve([eqn1, eqn2, eqn3], [a0, a1, a2]);
a0d= double(S.a0);
ald= double(S.a1);
a2d= double(S.a2);
syms b0 b1 b2
eqn1 = PointA(1)*b0 + PointA(2)*b1 + b2 == PointApr(2);
eqn2 = PointB(1)*b0 + PointB(2)*b1 + b2 == PointBpr(2);
eqn3 = PointC(1)*b0 + PointC(2)*b1 + b2 == PointCpr(2);
S = solve([eqn1, eqn2, eqn3], [b0, b1, b2]);
b0d= double(S.b0);
bld= double(S.b1);
b2d= double(S.b2);
A = [a0d \ a1d \ a2d; \ b0d \ b1d \ b2d; \ 0 \ 0 \ 1];
T=affine2d(transpose(A));
```

Warp de la imatge per alinear i diferència amb les imatges alineades

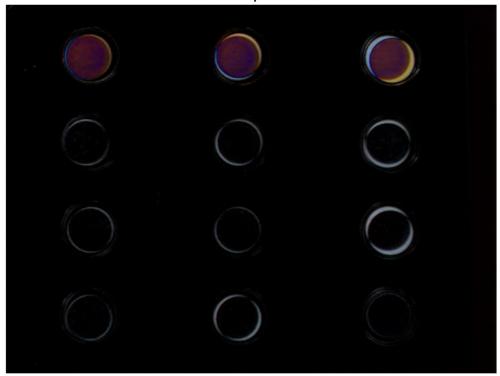
```
blispaclw = imwarp(blispac1, T, 'OutputView',
  imref2d(size(blispac2)), 'FillValues', [50, 22, 52]);
figure, imshow(blispaclw), title("warped")

correctedDiff = imabsdiff(blispaclw, blispac2);
figure, imshow(correctedDiff), title("Diferencia despres d'alinear")
```





Diferencia despres d'alinear



Published with MATLAB® R2022b