Computer Vision	Segon parcial	23/12/2016
Nom i Cognoms:		
d'interès trobats en una imatge l'objecte que estem buscant. S'e Si es donés aquest cas, podrier	ment mitjançant visió per computado e tenen uns descriptors SIFT que són en poden aparellar molts amb un gra m afirmar que l'objecte de la imatge alt nombre de <i>keypoints</i> aparellats)	n molt similars als del model de u molt alt de similitut.
En quins casos podriam tenir aparellament?	resultats diferents fent-ho amb RA	NSAC o fent-ho directament per
matriu de covariancia és també	ques te dimensionalitat 1000000, el e 1000000. És a dir, la dimensionalita l'anàlisi de components principals? I aracterístiques?	at és la mateixa.

3) Cita un desciptor de regions que sigui invariant a la traslació:

rotació:

escala:

oclusió d'un 50%:



4) Per determinar si un conjunt de píxels estan aliniats, podem usar la transformada de Hough mapejant les coordenades (x,y) de cada pixel en la taula (m,n) . Les posicions de la taula (m,n) venen donades per l'equació de la recta $y = mx + n$. Malgrat això, els programadors s'estimen més usar l'equació de la recta en forma polar $r = x\cos\alpha + y\sin\alpha$, i treballen amb la taula (r,α) . Per quin motiu?
Que volen dir r i α ? (ilustra-ho gràficament)
5) Un estudiant calcula l'histograma de color d'un objecte model per a buscar-lo en una seqüència d'imatges. En comptes d'implementar-lo usant una matriu tri-dimensional RGB de dimensió NxNxN, ho implementa amb 3 vectors uni-dimensionals R, G, i B (de dimensió N cadascun). Fent-ho d'aquesta manera, ha de manegar una estructura de dades més senzilla, estalviant espai de memòria. Quin inconvenient pot presentar aquesta solució? Ilustra-ho amb un exemple on la solució proposada per l'estudiant detecti un objecte incorrecte.

