数字图像处理作业

(图像配准)

班级:自动化61

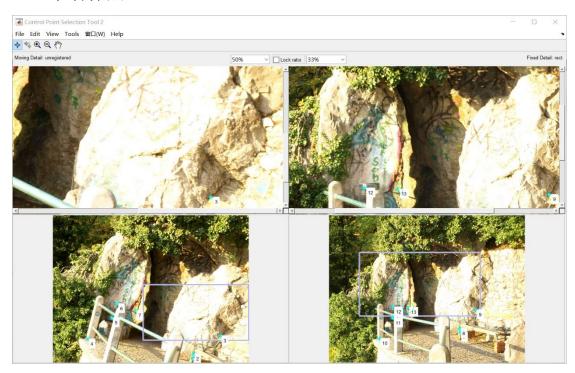
姓名:周瑞虎

学号: 2160504027

提交日期: 2019/3/4

摘要:图像配准在目标检测、模型重建、运动估计、特征匹配、病变定位等领域都有广泛的应用,在图像融合技术中,图像匹配至关重要,直接决定了融合的最终效果,本次实验基于特征点进行运算,得到最终的转换矩阵,完成变化。

一. 手动标点:



二. 输出两幅图中对应点的坐标:

fixedPoints3 =

2447 2162.00000000000

2447 21142741 1760

926.00000000000 2300.0000000000

1184.0000000000 1910

1193.0000000000 1700

1472.0000000000 1709

movingPoints3 =

1992.21515804598 2037.35632183908

2012.77745872218 1974.66618808327

2384.35596264368 1709.23850574713

505.681393678161 1769.26005747126

853.741858237548 1452.19492337165

905.175161521895 1254.92462311558

1165.91846264368 1349.10919540230 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。

 $B2A = (A * B' * (B * B') ^ (-1)) ^-1;$

0.9665174098848200.255606622843077-690.261440110046-0.2555361658312910.966819184626210182.724978299065-4.05307466909729e-18-1.63263075333879e-181.00000000000000

四. 输出转换之后的图像:



五. 代码示例:

```
clc
clear
data = imread("image B.jpg");
data1 = imread("image A.jpg");
unregistered =data; %%î´Åä׼ͼÏñ
rect=data1;%%²Î;¼Í¼Ïñ
cpselect (unregistered, rect); %%%Ñ;Ôñµã¶Ô£¬Ñ;Íê°ó¼ÇµÃ±£´æ
A = [fixedPoints(:,2)'; fixedPoints(:,1)'; 1 1 1 1 1 1];
B = [movingPoints(:,2)';movingPoints(:,1)';1 1 1 1 1 1 1];
B2A = (A * B' * (B * B') ^(-1)) ^-1;
[row, col, de] = size(data);
s = B2A ^ -1 * [1 row 1 row; 1 1 col col; 1 1 1 1];
row1 = round( max( s(1,:), [],2));
col1 = round(max(s(2,:), [],2));
dst data5 = ones(row1,col1,3);
for i = 1:size(dst data5,1)
   for j = 1:size(dst data5,2)
       t1 = round(B2A * [i j 1]');
       if(t1(1) > 0 \&\& t1(2) > 0 \&\& t1(1) \le size(data,1) \&\& t1(2) \le
size(data,2))
```

六. 心得体会:

Matlab 提供了强大的工具箱来完成特征点的标定和选取,而且非常方便的举证运算带来了很大的方便,不然的话,大量的矩阵运算对于低级语言的书写是十分大的考验,但是 matlab 糟糕的 for 循环性能也是十分的让人难受,本次图像处理的作业锻炼了我对于 matlab 处理图像类问题的能力,而且加深了我对于 matlab 一些数据运算的默认规则,这在今后对于个人编程能力的提升都是十分重要的。