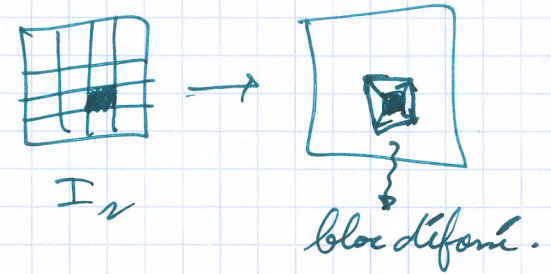


I_1, I_2 : "où sont les blocs de I_1 dans l'espace de I_2 :

① décompo en blocs $\{B_i\}_i$ de domaine de I_1 .

② pour chaque bloc $B \in \{B_i\}_i$, on fait :

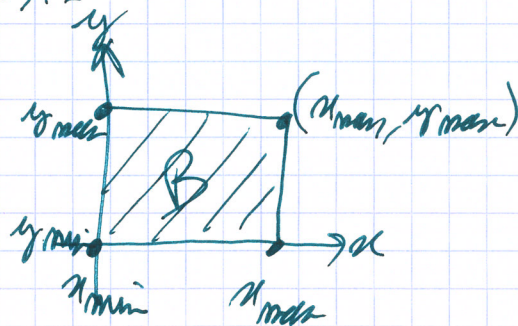


② $\vec{d}_1 = (0,0)^T, \vec{d}_2, \dots, \vec{d}_4 = (0,0)^T$. (Initialisation). $\leftarrow 8$ paramètres par bloc B!

③ $E_{(FD)} := \sum_{\vec{x} \in B} (I_2(\vec{x} + \vec{d}) - I_1(\vec{x}))^2$

avec $\vec{d} = \sum_{k \in \{1,4\}} \phi_k(x) \cdot \vec{d}_k$, où

$$\begin{cases} \phi_1(\vec{x}) = (x_{\max} - x)(y_{\max} - y) / C_{12} \\ \phi_2(\vec{x}) = (x - x_{\min}) \cdot (y_{\max} - y) / C_{12} \\ \phi_3(\vec{x}) = (x_{\max} - x) \cdot (y - y_{\min}) / C_{12} \\ \phi_4(\vec{x}) = (x_{\max} - x) \cdot (y_{\max} - y) / C_{12} \\ C_{12} = (x_{\max} - x_{\min}) \cdot (y_{\max} - y_{\min}) \end{cases}$$



④ Derivée de gradient sur les 8 paramètres : pour $param \in \{d_1^x, d_1^y, d_2^x, \dots, d_4^y\}$,

$$\rightarrow \frac{\partial E(\vec{d})}{\partial param_l} = \frac{E(\vec{d} + h \text{ sur l'axe } param_l) - E(\vec{d})}{h}$$

⑤ $\rightarrow a \text{ ni } E(\vec{d}) \text{ trop grande}$

$$\rightarrow param_l := param_l - \eta \cdot \frac{\partial E(\vec{d})}{\partial param_l}$$