

**عنوان مقاله:**

فاصلهٔ یابی و ایجاد تصویر سه بعدی به روش تصویربرداری غیرفعال اپتیکی

**محل انتشار:**

هفتمین همایش بین‌المللی مهندسی برق، علوم کامپیوتر و فناوری اطلاعات (سال: 1401)

تعداد صفحات اصل مقاله: 13

**نویسنده‌گان:**

سیدمرتضی حسینی کاکلکی - دانشجوی کارشناسی ارشد رشته الکترونیک، دانشکده و پژوهشکده برق، دانشگاه جامع امام حسین(ع)، تهران، ایران

مهندی نصیری - استادیار، دانشکده و پژوهشکده برق، دانشگاه جامع امام حسین(ع)، تهران، ایران.

ایرج هادی نژاد - پژوهشگر، دانشکده و پژوهشکده برق، دانشگاه جامع امام حسین(ع)، تهران، ایران.

**خلاصه مقاله:**

تعیین موقعیت اشیا در دنیای ۳-بعدی یکی از پایه‌ای ترین پیش‌پردازشها در بینایی کامپیوتراست و با پیشرفت فناوری و توسعه روزافزون، این نیاز بیش از پیش اهمیت پیدا کرده است. فاصله سنجی که بر اساس روش‌های فعال و غیرفعال انجام می‌شود برای تعیین موقعیت امری ضروری است. روش فعال بر مبنای اندازه گیری بین سیگنال ارسالی از حسگر فعال و سیگنال برگشتی از هدف انجام می‌شود. روش غیرفعال فقط اطلاعات زاویه ای موقعیت هدف را دریافت می‌کند که محبوبترین آنها روش اندازه گیری بر مبنای دید استریو روشنی برای فاصله یابی و ایجاد تصویر ۳-بعدی از هدف است که در آن دید دوگانه مبتنی بر دو تصویر گرفته شده از یک صحنه، امکان عمقیابی غیرفعال برای محاسبه فاصله هدف از یک مبدأ مشخص را فراهم می‌کند. مثلث سازی یکی از الگوهای پرکاربرد است که با استفاده از اطلاعات خط دید هدف (زوایای سمت و ارتفاع) نسبت به ناظر دوربین، محاسبه فاصله دقیق‌تر هدف در تصاویر استریو را امکان پذیر می‌کند. وجود خطاهای اندازه گیری و محدودیتهای قدرت تفکیک حسگر از عوامل پیش روی این روش می‌باشد که می‌بایست تا حد ممکن برطرف شوند. به همین منظور در این مقاله روشنی بر اساس مثلشسازی و حداقل مربعات ارائه شده است که می‌تواند با دقت مناسبی موقعیت یابی ۳-بعدی را روی نقاط مشترک منطبق بر دو تصویر استریو اجرا کند. با به دست آوردن موقعیت ۳-بعدی این نقاط، تصویر ۳-بعدی از هدف ایجاد می‌شود. روش پیشنهادی با استفاده از داده‌های فقط زاویه ای سمت-ارتفاع مربوط به دو حسگر دوربین که با تعریف چارچوب مختصات و مدل هندسی جدید تشکیل تصویر به دست آمده است، فاصله سنجی را بر مبنای روش حداقل مربعات انجام میدهد. نتایج پیاده سازی این الگوریتم بیانکننده خطای دقت فاصله یابی کمتر از ۴.۴٪ در تعیین موقعیت و تصویرسازی ۳-بعدی هدف می‌باشد.

**کلمات کلیدی:**

فاصله سنجی غیرفعال، دید استریو، تطبیق نقطه‌ای، تصویرسازی سه بعدی.

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/1637963>

