



بخشی از ترجمه مقاله

عنوان فارسی مقاله :

روش خودکار تشخیص برای متر نوع اشاره گر بر اساس
دید دوچشمی

عنوان انگلیسی مقاله :

Auto-recognition Method for Pointer-type Meter Based
on Binocular Vision



توجه !

این فایل تنها قسمتی از ترجمه میباشد. برای تهیه مقاله ترجمه شده کامل
با فرمت ورد (قابل ویرایش) همراه با نسخه انگلیسی مقاله، [اینجا](#) کلیک نمایید.



بخشی از ترجمه مقاله

VII. CONCLUSION

نتیجه گیری

This paper proposes a new auto-recognition method for pointer-type meter. Binocular vision is used in this paper to rectify the distortion existing in monocular vision. A two-step line extraction method is proposed to calculate the straight line that represents the pointer indicator in single camera view. The Hough transform is used to locate the approximate region of the pointer indicator and the least square fitting method is used to calculate the precise line. Experimental results validate the feasibility and accuracy of the proposed method. However, the computational complexity of the method is a little large and it is necessary to improve the speed of the method with satisfied accuracy.

این مقاله یک روش تشخیص خودکار جدید برای اندازه‌گیر نوع اشاره‌گر را ارائه می‌کند. دید دوچشمی در این مقاله به منظور برطرف کردن اعوجاج موجود در دید تک‌چشمی استفاده می‌شود. یک روش استخراج خط دو مرحله‌ای ارائه می‌شود تا خط مستقیمی محاسبه شود که ارائه دهنده شاخص اشاره‌گر در دید دوربین است. تبدیل هاف به منظور قراردعی منطقه تقریبی شاخص اشاره‌گر استفاده می‌شود و همچنین روش برازش حداقل مربعات نیز به منظور محاسبه خط دقیق مورد استفاده قرار می‌گیرد. نتایج تجربی امکان‌پذیری و دقت روش ارائه شده را اعتبارسنجی و تأیید می‌کند. با اینحال، پیچیدگی محاسباتی روش کمی زیاد است و این ضروری است که سرعت روش با دقت رضایت‌بخشی بهبود یابد.



توجه !

این فایل تنها قسمتی از ترجمه میباشد. برای تهیه مقاله ترجمه شده کامل با فرمت ورد (قابل ویرایش) همراه با نسخه انگلیسی مقاله، [اینجا](#) کلیک نمایید.

برای جستجوی جدیدترین مقالات ترجمه شده، [اینجا](#) کلیک نمایید.