

(12)

## Patentschrift

(21) Anmeldenummer: A 619/2009  
(22) Anmeldetag: 22.04.2009  
(45) Veröffentlicht am: 15.04.2013

(51) Int. Cl. : **G06T 7/00** (2006.01)  
**G06K 9/62** (2006.01)

(56) Entgegenhaltungen:  
EP 0128820 A2 EP 0610871 A2  
EP 1626270 A1

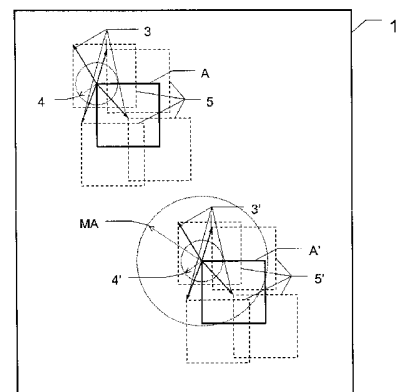
BONMASSAR G., et.al., 'Improved cross-correlation for template matching on the Laplacian pyramid', pattern recognition letters, Elsevier, Amsterdam, NL, Bd. 19, Nr. 8, Seiten 765 - 770, XP005222128, ISSN: 0167-8655, DOI: 10.1016/S0167-8655(98)00056-7  
TSAI D-M, et.al., 'fast normalized cross correlation for defect detection', pattern recognition letters, Elsevier, Amsterdam, NL, Bd. 24, Nr. 15, Seiten 2625 - 2631, XP004443628, ISSN: 0167-8655, DOI: 10.1016/S0167-8655(03)00106-5

(73) Patentinhaber:  
AUSTRIAN RESEARCH CENTERS  
GMBH - ARC  
1220 WIEN (AT)

(54) **VERFAHREN ZUR BESTIMMUNG VON ALS PASSPUNKT EINSETZBAREN BILDAUSSCHNITTEN EINES MASTERBILDES**

- (57) Die vorliegende Erfindung betrifft ein Verfahren zur Bestimmung von als Passpunkt einsetzbaren Bildausschnitten eines Masterbildes (1), das als Vorlage bei der Prüfung von Gegenständen eingesetzt wird. Erfindungsgemäß ist vorgesehen,
- dass im Masterbild (1) Ausgangsbildausschnitte (A) vorgegeben werden,
  - dass den Ausgangsbildausschnitten (A) vorgegebene Verschiebungsvektoren (3) zugeordnet werden, mit denen diese Bildausschnitte über das Masterbild (1) in eine jeweils der Anzahl der Verschiebungsvektoren (3) entsprechende Anzahl von Positionen (5) verschoben werden,
  - dass für jeden Ausgangsbildausschnitt (A) in jeder der Positionen (5) mit einem vorgegebenen Korrelationsmaß oder Fehlermaß der Korrelationsmaßwert bzw. Fehlermaßwert zwischen dem Ausgangsbildausschnitt (A) und dem sich an dieser Position (5) befindlichen, vorteilhafterweise gleich groß gewählten Bildausschnitt des Masterbildes (1) ermittelt wird, und
  - dass für jeden Ausgangsbildausschnitt (A) der maximale Korrelationsmaßwert  $c_{\max}(A)$  bzw. der minimale Fehlerwert  $c_{\min}(A)$  bezüglich des Bildbereiches des Masterbildes (1), über den der verschobene Ausgangsbildbereich (A)

- verschoben wurde, berechnet wird und dass der Ausgangsbildausschnitt (A) als ein zur Prüfung von Gegenständen geeigneter Passpunkt des Masterbildes (1) angesehen wird, wenn der Wert des Qualifikationsmaßes  $1-c_{\max}(A)$  bzw.  $c_{\min}(A)$  einen vorgegebenen Mindestwert übersteigt.



## Beschreibung

**[0001]** Die Erfindung betrifft ein Verfahren zur Bestimmung von Passpunkten gemäß dem Oberbegriff des Patentanspruches 1.

**[0002]** Für die automatisierte optische Qualitätskontrolle von in Serie hergestellten Objekten wie z.B. Banknoten, Briefmarken, Druckwerken besteht der Bedarf, das aufgenommene Bild des zu inspizierenden Objekts mit einer Vorlage - auch Masterbild genannt - für einen Vergleich möglichst gut zur Deckung zu bringen. Bei der Vorlage kann es sich auch um ein computergeneriertes Bild aus Entwurfsdaten handeln. In diesem Fall wird für die Entzerrung des aufgenommenen Bildes zumeist der Begriff Bild-Rektifizierung verwendet. Alternativ kann es sich bei der Vorlage auch um ein zuvor aufgenommenes Bild eines für gut befundenen Objekts handeln. Dann wird für den Vorgang zumeist der Begriff Bild-Registrierung verwendet.

**[0003]** Durch optische, mechanische, thermische und andere Einflüsse können die zu prüfenden Aufnahmen verzerrt sein. Die Qualitätskontrolle hängt im hohen Ausmaß davon ab, wie gut die Rektifizierung bzw. Registrierung gelingt.

**[0004]** Für die Rektifizierung bzw. Registrierung in automatischen Prüfsystemen werden üblicherweise Passpunkte verwendet. Darunter versteht man markante Bildbereiche bzw. Bildausschnitte, z.B. die Ecken einer Banknote. Bei jedem zu prüfenden Bild wird automatisiert versucht, diese Passpunkt-Bildausschnitte wiederzufinden, indem sie an mehreren Stellen mit den zugehörigen Bildausschnitten des Prüfbildes korreliert werden. Für jeden Passpunkt gilt die Stelle mit dem jeweils besten Korrelationsergebnis (höchste Übereinstimmung) als die gesuchte Position. Je mehr Passpunkte verwendet werden, desto genauer wird im Allgemeinen die Rektifizierung bzw. Registrierung.

**[0005]** Eine manuelle Auswahl von geeigneten Passpunkten ist speziell bei einer hohen Anzahl eine aufwändige und nicht einfache Tätigkeit. Die vorliegende Erfindung betrifft ein Verfahren, mit dem solche Passpunkte bzw. Bildausschnitte aus einem Masterbild ausgesucht werden können.

**[0006]** Ob sich ein Bildausschnitt als Passpunkt eignet, ist nicht einfach zu beantworten. Prinzipiell ist klar, dass der Bildausschnitt kontrastreich sein sollte. Das alleine ist aber nicht ausreichend, da z.B. eine Schraffur - also parallele Linien - keinen geeigneten Passpunkt abgibt. Das liegt daran, dass quer zur Schraffur zwar eine genaue Positionierung möglich ist, aber längs der Schraffur nicht.

**[0007]** Bekannte Verfahren zur Auswahl von Passpunkten beruhen meist auf sogenannten Interest-Operatoren wie z.B. Harris Corner Detector. Hierbei wird meist in den vier Hauptrichtungen (horizontal, vertikal und in beiden Diagonalen) das Verhalten eines Bildausschnittes untersucht. Dabei kann zwar die Größe des Bildausschnittes beliebig gesetzt werden, aber die Größe des Suchbereichs über das Masterbild bleibt unberücksichtigt. Das kann zu Problemen führen. Buchstaben und Ziffern z.B. eignen sich im Allgemeinen gut als Passpunkte, allerdings nur dann, wenn der Suchbereich nicht so groß ist, dass das gleiche Zeichen mehrmals vorkommen kann. Es hängt natürlich auch von der Vorlage ab, ob das Zeichen überhaupt mehrmals vorkommt. Auch die Wahl der Korrelationsfunktion, also das Ähnlichkeitsmaß, mit dem der Passpunkt später in den aufgenommenen Bildern gesucht werden soll, wird nicht berücksichtigt.

**[0008]** Die Größe der Bildausschnitte und der Suchbereiche, sowie die Korrelationsfunktion hängen von der konkreten Anwendung ab und werden für den speziellen Fall vorgegeben. Geeignete Werte hängen davon ab, wie stark die geprüften Aufnahmen bzw. Gegenstände vom Masterbild abweichen können, welche Geschwindigkeiten erreicht werden sollen, wie genau und robust das Verfahren sein soll, usw.

**[0009]** Als Korrelationsfunktion kann z.B. die normierte Kreuzkorrelation verwendet werden. Für zwei gleich große Bildausschnitte  $A = \{a_1, \dots, a_n\}$  und  $B = \{b_1, \dots, b_n\}$ , wobei  $a_i$  und  $b_i$  die Pixelwerte betreffend Intensitäten sind, ist die normierte Kreuzkorrelation NCC (Normalized Cross

Correlation) definiert durch

$$f_{NCC}(A, B) = \frac{\sum_{i=1}^n a_i b_i}{\sqrt{\sum_{i=1}^n a_i^2 \sum_{i=1}^n b_i^2}}.$$

**[0010]** Wenn  $\bar{a} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n a_i$  und  $\bar{b} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n b_i$  die Mittelwerte der Intensitäten der Bildpunkte der Bildausschnitte bezeichnen, dann ist die normierte Kreuzkorrelation mit zusätzlich auf Null normierten Mittelwerten ZNCC (**Z**ero mean **N**ormalized **C**ross **C**orrelation) definiert durch

$$f_{ZNCC}(A, B) = \frac{\sum_{i=1}^n (a_i - \bar{a})(b_i - \bar{b})}{\sqrt{\sum_{i=1}^n (a_i - \bar{a})^2 \sum_{i=1}^n (b_i - \bar{b})^2}}.$$

**[0011]** Sowohl bei NCC als auch bei ZNCC bedeuten höhere Werte eine höhere Übereinstimmung. Der Höchstwert 1 bedeutet bei NCC, dass die beiden Bildausschnitte bis auf eine multiplikative Konstante gleich sind und bei ZNCC, dass die beiden Bildausschnitte bis auf eine multiplikative und eine additive Konstante gleich sind, also  $A = kB + d$ , wobei  $d$  eine beliebige und  $k$  eine positive Konstante ist.

**[0012]** Eine Korrelationsfunktion von Hans P. Moravec ist definiert durch

$$f_{MOR}(A, B) = \frac{2 \sum_{i=1}^n (a_i - \bar{a})(b_i - \bar{b})}{\sum_{i=1}^n (a_i - \bar{a})^2 + \sum_{i=1}^n (b_i - \bar{b})^2}$$

**[0013]** Neben diesen „klassischen“ Korrelationsfunktionen gibt es noch solche, die nicht die Korrelation - also die Übereinstimmung - messen, sondern die Unterschiede berechnen. Diese können als Fehlermaße angesehen werden. Bei diesen Fehlermaßen bedeutet der Wert 0, dass kein Fehler vorliegt und damit perfekte Übereinstimmung der beiden zu vergleichenden Bildausschnitte vorliegt.

**[0014]** Bekannte Fehlermaße sind z.B. die Summe der quadratischen Differenzen SSD (**S**um of **S**quard **D**ifferences), definiert durch

$$f_{SSD}(A, B) = \sum_{i=1}^n (a_i - b_i)^2,$$

die Summe der absoluten Differenzen SAD (**S**um of **A**bsolute **D**ifferences), definiert durch

$$f_{SAD}(A, B) = \sum_{i=1}^n |a_i - b_i|$$

und die Summe der auf Null normierten quadratischen Differenzen ZSSD (**Z**ero mean **S**um of **S**quard **D**ifferences), definiert durch

$$f_{ZSSD}(A, B) = \sum_{i=1}^n ((a_i - \bar{a}) - (b_i - \bar{b}))^2.$$

**[0015]** Ein weiteres Fehlermaß von Pascal Fua ist definiert durch

$$f_{Fua}(A, B) = \frac{\sum_{i=1}^n ((a_i - \bar{a}) - (b_i - \bar{b}))^2}{\sqrt{\sum_{i=1}^n (a_i - \bar{a})^2 \sum_{i=1}^n (b_i - \bar{b})^2}}$$

**[0016]** Passpunkte bzw. als Passpunkte geeignete Bildausschnitte des Masterbildes werden erfindungsgemäß mit den im Kennzeichen des Anspruches 1 angeführten Merkmalen bestimmt.

**[0017]** Mit dem erfindungsgemäßen Verfahren wird untersucht, wie sich die Master-Bildausschnitte verhalten, wenn man mit ihnen als Ausgangsbildabschnitt das Masterbild absucht, d.h. den jeweiligen Ausgangsbildabschnitt mit verschiedenen anderen Bildausschnitten des Masters korreliert. Jeder zu beurteilende Bildausschnitt des Masterbildes wird als Ausgangsbildabschnitt an eine vorgegebene Anzahl von unterschiedlichen Stellen des Masterbildes verschoben und der jeweilige Korrelationswert des verschobenen Ausgangsbildabschnitts mit dem jeweiligen Bildausschnitt an der jeweiligen Stelle berechnet.

**[0018]** Welche Verschiebungsvektoren dabei zur Anwendung kommen, d.h. welche Größe, Richtung und Anzahl der Verschiebungsvektoren vorgegeben wird, hängt vom Suchbereich ab, für den der Passpunkt später, d.h. bei der Bildbeurteilung, zur Anwendung kommen soll. Je größer der Suchbereich ist, desto mehr und auch längere Verschiebungsvektoren sollten eingesetzt und die damit festgelegten Bildausschnitte untersucht werden.

**[0019]** Zweckmäßig ist es, wenn die Länge der Verschiebungsvektoren nach unten begrenzt wird, wobei die Mindestlänge eines Verschiebungsvektors vorzugsweise zwei Pixel beträgt. Es wird jedem Ausgangsbildabschnitt eine Gruppe von Verschiebungsvektoren zugeordnet.

**[0020]** Um vergleichbare Ergebnisse zu erhalten, ist es von Vorteil, wenn die Verschiebungsvektoren, die den einzelnen Ausgangsbildabschnitten zugeordnet bzw. auf diese angewendet werden, immer dieselben sind.

**[0021]** Anhand der Zeichnung wird das erfindungsgemäße Verfahren näher erläutert. Auf einen Ausgangsbildabschnitt A wird eine Anzahl von Verschiebungsvektoren 3 angewendet und dieser Ausgangsbildabschnitt A damit im Masterbild 1 an die entsprechende Anzahl von Positionen 5 verschoben und mit den jeweiligen Bildausschnitten des Masterbildes 1 an diesen Positionen 5 verglichen, d.h. korreliert.

**[0022]** Für die Bewertung eines Master-Bildabschnittes A wird der maximale Korrelationswert  $c_{\max}(A)$ , der bei Anwendung der Verschiebungsvektoren 3 erhalten wird, ermittelt. Der Wert sollte möglichst klein sein, denn ein hoher Wert bedeutet, dass ein ähnlich aussehender Bildabschnitt existiert, mit dem der zu bewertende Master-Bildabschnitt A unerwünschterweise verwechselt werden könnte.

**[0023]** Für eine zufriedenstellende Beurteilung ist unter Umständen der maximale Korrelationswert  $c_{\max}(A)$  alleine als Bewertung nicht ausreichend. Es sollte auch die Bildintensität, also die Pixelwerte des zu bewertenden Master-Bildabschnittes A berücksichtigt werden. Untersuchungen ergaben, dass für die Korrelationsfunktion NCC die Funktion

$$Q_{NCC}(A) = (1 - c_{\max}^2(A)) \sum_{i=1}^n a_i^2$$

und für die Korrelationsfunktion ZNCC die Funktion

$$Q_{ZNCC}(A) = (1 - c_{\max}^2(A)) \left( n \sum_{i=1}^n a_i^2 - \left( \sum_{i=1}^n a_i \right)^2 \right)$$

gute Qualifikationsmaße, also Maße zur Beurteilung der Eignung eines Master-Bildabschnittes A als Passpunkt, sind. Höhere Werte bedeuten eine bessere Eignung als Passpunkt.

**[0024]** Für die Korrelationsfunktion nach Moravec ist

$$Q_{Mor}(A) = (1 - c_{\max}(A)) \left( n \sum_{i=1}^n a_i^2 - \left( \sum_{i=1}^n a_i \right)^2 \right)$$

ein gutes Qualifikationsmaß.

**[0025]** Wenn statt einer Korrelationsfunktion ein Fehlermaß verwendet wird, dann muss statt des größten Korrelationswertes  $c_{\max}(A)$  der kleinste Fehlerwert  $c_{\min}(A)$ , der bei Anwendung der Verschiebungsvektoren 3 erhalten wird, verwendet werden.

**[0026]** Für die Fehlermaße SSD, SAD und ZSSD reicht  $c_{\min}(A)$  als Qualifikationsmaß aus, also

$$Q_{SSD}(A) = Q_{SAD}(A) = Q_{ZSSD}(A) = c_{\min}(A).$$

**[0027]** Für das Fehlermaß nach Fua ist als Qualifikationsmaß

$$Q_{Fua}(A) = c_{\min}(A) \left( n \sum_{i=1}^n a_i^2 - \left( \sum_{i=1}^n a_i \right)^2 \right)^2$$

geeignet.

**[0028]** Die Qualifikationsmaße sind immer so beschaffen, dass höhere Werte eine bessere Eignung des Master-Bildausschnittes  $A$  als Passpunkt bedeuten. Es werden die Bildinhalte, also die Pixelwerte  $a_i$  beurteilt. Die angeführten Qualifikationsmaße sind nicht geeignet, um Werte von verschiedenen Qualifikationsmaßen und/oder von Master-Bildausschnitten mit verschieden großer Pixelanzahl miteinander zu vergleichen. Auch die angewendeten Verschiebungsvektoren sollten für den Vergleich von zwei Qualifikationsmaßwerten dieselben sein.

**[0029]** Für die Rektifizierung bzw. Registrierung von Bildern werden Passpunkte benötigt, die möglichst gut bzw. gleichmäßig über das Bild verteilt sind. Daher ist es im Allgemeinen wenig sinnvoll, einfach nur die gewünschte Anzahl der besten Bildausschnitte des Masterbildes zu nehmen, weil diese z.B. alle nur in einer Bildhälfte konzentriert sein könnten. Ein mögliches Verfahren für die Lösung dieses Problems ist es, mit jenem Bildausschnitt des Masterbildes 1 zu beginnen, der den höchsten Qualifikationsmaßwert aufweist und alle Bildausschnitte des Masterbildes zu verwerfen, die innerhalb eines vorgegebenen Mindestabstands  $MA$  zu diesem ausgewählten Bildausschnitt liegen. Von den verbleibenden Bildausschnitten wird dann wieder der Bildausschnitt mit dem höchsten Qualifikationsmaßwert ausgewählt. All jene Bildausschnitte, die zu diesem zweiten Bildausschnitt innerhalb des vorgegebenen Mindestabstands liegen, werden wiederum verworfen. Das Verfahren wird so lange fortgesetzt, bis die gewünschte Anzahl von Bildausschnitten ausgewählt wurde oder keine Bildausschnitte übrig sind oder die übrig gebliebenen Bildausschnitte einen vorgegebenen Mindestqualifikationsmaßwert nicht erreichen.

**[0030]** Bei diesem Selektionsverfahren kann es schwierig sein, vorher einen geeigneten Mindestabstand festzulegen. Wählt man ihn zu klein, läuft man Gefahr die gewünschte Anzahl von Bildausschnitten ausgewählt zu haben, bevor durch das Verfahren eine gleichmäßige Verteilung erreicht wird. Wählt man ihn zu groß, bricht das Verfahren mangels verbleibender Kandidaten ab, bevor die gewünschte Anzahl an ausgewählten Bildausschnitten erreicht ist. Deshalb kann es besser sein, von den jeweils verbleibenden Bildausschnitten jenen auszuwählen, der den größten Abstand zu allen bereits ausgewählten Master-Bildausschnitten hat, wobei aber ein vorgegebener Mindestqualifikationsmaßwert eingehalten wird.

**[0031]** Diese zweite Vorgangsweise für die Auswahl von Passpunktbereichen führt zwar zu einer sehr gut verteilten Auswahl, berücksichtigt aber das Qualifikationsmaß zu wenig. Deshalb ist es vorteilhaft, die beiden Vorgangsweisen für die Auswahl von Bildausschnitten des Masterbildes zu verbinden. Als jeweils nächster Bildausschnitt wird jener ausgewählt, dessen Produkt

aus Qualifikationsmaßwert und Abstand zum nächstliegenden bereits ausgewählten Bildausschnitt maximal ist. Je nach Anforderung kann auch eine andere Funktion als die Multiplikation gewählt werden. Z.B. kann ein gewichteter Mittelwert zwischen dem Qualifikationsmaßwert und dem Abstand gebildet werden.

**[0032]** Durch die bereits erwähnte Einführung eines minimalen Qualifikationsmaßwertes, wird die Anzahl der in Frage kommenden Bildausschnitte des Masterbildes auf einfache Weise frühzeitig reduziert und so das Verfahren beschleunigt. Eine weitere Möglichkeit zur Beschleunigung ist es, die Bildausschnitte des Masterbildes in disjunkte Teilmengen -vorzugweise in quadratische Bildteile - zu gliedern und aus jeder Teilmenge nur den Bildausschnitt mit dem höchsten Qualifikationsmaßwert zu nehmen. Dadurch wird die Anzahl der in Frage kommenden Bildausschnitte reduziert und so das Verfahren beschleunigt.

**[0033]** Vorzugsweise werden die Qualifikationsmaßwerte für alle möglichen vorzugsweise rechteckigen Bildausschnitte der vorgegebenen Größe berechnet, sofern am Rand noch genügend Platz ist, um die Verschiebungen für die Berechnung von  $c_{\max}(A)$  bzw.  $c_{\min}(A)$  unterzubringen. Bei rechteckigen Bildausschnitten kann dann der Umstand ausgenutzt werden, dass diese mit ihren nur um 1 Pixel versetzten benachbarten Bildausschnitten große Überlappungen aufweisen. Dadurch müssen die für die Berechnung der Korrelationsfunktion benötigten Summen nicht vollständig neu berechnet werden, sondern können mit wenig Rechenaufwand aus den bereits berechneten Werten eines benachbarten Bildausschnittes ermittelt werden.

**[0034]** Eine vorteilhafte Beschleunigungsmöglichkeit besteht darin, die Berechnung der Qualifikationsmaßwerte zuerst auf einem verkleinerten Masterbild durchzuführen. Die untersuchten Bildausschnitte und Suchbereiche werden dabei um den gleichen Faktor reduziert, um den das Masterbild verkleinert wurde. So können schnell ungeeignete Stellen verworfen werden. Nur für die interessanten Stellen, also Bildausschnitte, für die der Qualifikationsmaßwert bei dem verkleinerten Masterbild groß ist, werden dann auch für das ursprüngliche Masterbild die Qualifikationsmaßwerte berechnet bzw. nur für diese wird das Verfahren fortgesetzt.

**[0035]** Unter Passpunkten werden Bildausschnitte von wählbarer Größe verstanden, die eine Mehrzahl von Bildpunkten bzw. Pixel umfassen, z.B. rechteckige oder quadratische Bereiche mit Kantenlängen von 5 bis 20 Pixel. Es kann vorgesehen werden, dass als Ausgangsbildausschnitt ein rechteckiger Eckenbereich eines rechteckigen Masterbildes gewählt wird. Zur Ermittlung bzw. Vergeben von Anfangsbildausschnitten im Masterbild, auf die die Verschiebungsvektoren angewendet werden, kann ein vorgegebener Ausgangsbildausschnitt A in jede mögliche Richtung im Masterbild, das heißt in horizontale, vertikale und/oder diagonale Richtung, verschoben werden und der erhaltene Bereich wird als weiterer Ausgangsbildausschnitt A herangezogen.

## Patentansprüche

1. Verfahren zur Bestimmung von als Passpunkt einsetzbaren Bildausschnitten eines Masterbildes (1), das als Vorlage bei der Prüfung von Gegenständen eingesetzt wird,
  - wobei im Masterbild (1) Ausgangsbildausschnitte (A) vorgegeben werden,
  - wobei den Ausgangsbildausschnitten (A) vorgegebene Verschiebungsvektoren (3) zugeordnet werden, mit denen diese Bildausschnitte über das Masterbild (1) in eine jeweils der Anzahl der Verschiebungsvektoren (3) entsprechende Anzahl von Positionen (5) verschoben werden,
  - wobei für jeden Ausgangsbildausschnitt (A) in jeder der Positionen (5) mit einem vorgegebenen Korrelationsmaß oder Fehlermaß der Korrelationsmaßwert bzw. Fehlermaßwert zwischen dem Ausgangsbildausschnitt (A) und dem sich an dieser Position (5) befindlichen, vorteilhafterweise gleich groß gewählten Bildausschnitt des Masterbildes (1) ermittelt wird, und
  - wobei für jeden Ausgangsbildausschnitt (A) der maximale Korrelationsmaßwert  $c_{\max}(A)$  bzw. der minimale Fehlerwert  $c_{\min}(A)$  bezüglich des Bildbereiches des Masterbildes (1),

- über den der verschobene Ausgangsbildbereich (A) verschoben wurde, berechnet wird und
- dass der Ausgangsbildausschnitt (A) als ein zur Prüfung von Gegenständen geeigneter Passpunkt des Masterbildes (1) angesehen wird, wenn der Wert des Qualifikationsmaßes  $1 - c_{\max}(A)$  bzw.  $c_{\min}(A)$  einen vorgegebenen Mindestwert übersteigt, **dadurch gekennzeichnet**, dass jeder der erhaltenen Qualifikationsmaßwerte mit den Intensitätswerten der Bildpunkte des Ausgangsbildausschnittes (A) des Masterbildes (1) verknüpft wird.
2. Verfahren nach Anspruch 1, **dadurch gekennzeichnet**,
    - dass als Ausgangsbildausschnitte (A) rechteckige Bildausschnitte mit vorgegebener Höhe und Breite gewählt werden.
  3. Verfahren nach Anspruch 1 oder 2, **dadurch gekennzeichnet**,
    - dass die Verschiebungsvektoren (3), die den einzelnen Anfangsbildausschnitten (A) zugeordnet werden bzw. auf diese angewendet werden, gleich sind.
  4. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 3, **dadurch gekennzeichnet**,
    - dass die Verschiebungsvektoren (3) eine vorgegebene Mindestlänge (4) haben und diese Mindestlänge (4) zwei Pixel beträgt.
  5. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 4, **dadurch gekennzeichnet**,
    - dass jeder der erhaltenen Qualifikationswerte mit den Intensitätswerten der Bildpunkte des Ausgangsbildausschnittes (A) des Masterbildes (1) durch eine Multiplikation mit der Summe der Intensitätswerte oder der Summe der quadrierten Intensitätswerte verknüpft wird.
  6. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 5, **dadurch gekennzeichnet**,
    - dass als Korrelationsmaß eine normierte Kreuzkorrelation verwendet wird gemäß der Formel

$$f_{NCC}(A, B) = \frac{\sum_{i=1}^n a_i b_i}{\sqrt{\sum_{i=1}^n a_i^2 \sum_{i=1}^n b_i^2}},$$

wobei  $a_i$  die Intensitätswerte der Bildpunkte der Ausgangsbildausschnitte (A) und  $b_i$  die Intensitätswerte der Bildpunkte der durch die Verschiebungsvektoren (3) bestimmten Bildausschnitte des Masterbildes (1) sind und dabei das Qualifikationsmaß

$$Q_{NCC}(A) = (1 - c_{\max}^2(A)) \sum_{i=1}^n a_i^2$$

verwendet wird oder

- dass eine normierte Kreuzkorrelation mit zusätzlich auf Null normierten Mittelwerten vorgenommen wird gemäß der Formel

$$f_{ZNCC}(A, B) = \frac{\sum_{i=1}^n (a_i - \bar{a})(b_i - \bar{b})}{\sqrt{\sum_{i=1}^n (a_i - \bar{a})^2 \sum_{i=1}^n (b_i - \bar{b})^2}},$$

wobei  $a_i$  die Intensitätswerte der Bildpunkte der Ausgangsbildausschnitte (A) und  $b_i$  die Intensitätswerte der Bildpunkte der untersuchten bzw. durch die Verschiebungsvektoren (3) bestimmten Bildausschnitte des Masterbildes (1) sind und dabei das Qualifikationsmaß

$$Q_{ZVCC}(A) = (1 - c_{\max}^2(A)) \left( n \sum_{i=1}^n a_i^2 - \left( \sum_{i=1}^n a_i \right)^2 \right)$$

verwendet wird, wobei

$$\bar{a} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n a_i \quad \text{und} \quad \bar{b} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n b_i$$

die Mittelwerte der Intensitäten der Ausgangsbildausschnitte (A) und der durch die Verschiebungsvektoren (3) bestimmten Bildausschnitte des Masterbildes (1) darstellen.

7. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 5, **dadurch gekennzeichnet**,  
- dass als Fehlermaß die Summe der quadratischen Differenzen gemäß der Formel

$$f_{SSD}(A, B) = \sum_{i=1}^n (a_i - b_i)^2,$$

oder die Summe der absoluten Differenzen gemäß der Formel

$$f_{SAD}(A, B) = \sum_{i=1}^n |a_i - b_i|,$$

oder die Summe der auf Null normierten quadratischen Differenzen gemäß der Formel

$$f_{ZSSD}(A, B) = \sum_{i=1}^n \left( (a_i - \bar{a}) - (b_i - \bar{b}) \right)^2,$$

berechnet wird, wobei  $a_i$  die Intensitätswerte der Bildpunkte der Ausgangsbildausschnitte (A) und  $b_i$  die Intensitätswerte der Bildpunkte der durch die Verschiebungsvektoren (3) bestimmten Bildausschnitte des Masterbildes (1) sind und

$$\bar{a} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n a_i \quad \text{und} \quad \bar{b} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n b_i$$

die Mittelwerte der Intensitäten der Ausgangsbildausschnitte (A) und der durch die Verschiebungsvektoren (3) bestimmten Bildausschnitte des Masterbildes (1) darstellen und dass die Qualifikationsmaßwerte durch

$$Q_{SSD}(A) = Q_{SAD}(A) = Q_{ZSSD}(A) = c_{\min}(A)$$

bestimmt werden.

8. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 7, **dadurch gekennzeichnet**,  
- dass von den Ausgangsbildausschnitten (A), einer, vorzugsweise jener mit dem höchsten Qualifikationsmaßwert ausgewählt wird.
9. Verfahren nach Anspruch 8, **dadurch gekennzeichnet**,  
- dass ausgehend von dem ausgewählten Ausgangsbildausschnitt (A') ein Mindestabstand (MA) vorgegeben wird und alle innerhalb dieses Mindestabstandes (MA) gelegenen Ausgangsbildausschnitte (A) des Masterbildes (1) ausgeschieden werden, und  
- dass von den verbliebenen Ausgangsbildausschnitten (A), jener mit dem höchsten Qualifikationsmaßwert ausgewählt wird und  
- dass die beiden Schritte Ausscheiden und Auswählen fortgesetzt werden, bis eine vorgegebene Anzahl von Ausgangsbildausschnitten ausgewählt ist oder keine Ausgangsbildausschnitte mehr verbleiben oder keiner der verbliebenen Ausgangsbildausschnitte einen vorgegebenen Mindestqualifikationsmaßwert erreicht.

10. Verfahren nach Ansprüche 9, **dadurch gekennzeichnet**,
  - dass bei der Auswahl der als Passpunkt geeigneten Bildausschnitte des Masterbildes (1) für einen Ausgangsbildausschnitt (A) das Produkt aus dem Qualifikationsmaßwert und dem Abstand zu dem nächstliegenden, bereits ausgewählten Ausgangsbildausschnitt (A') des Masterbildes (1) gebildet wird und dieses Produkt für die Beurteilung des Bildausschnittes als Eignung als Passpunkt herangezogen wird.
11. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 10, **dadurch gekennzeichnet**,
  - dass das Masterbild (1) in disjunkte, vorzugsweise quadratische Teilmengen zerlegt bzw. gegliedert wird und aus jeder Teilmenge nur derjenige Bildausschnitt als für einen Passpunkt geeigneter Bildausschnitt angesehen wird, der den höchsten Qualifikationsmaßwert besitzt.
12. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 11, **dadurch gekennzeichnet**,
  - dass das Verfahren auf einem verkleinerten Masterbild (1) durchgeführt wird, wobei auch die untersuchten Ausgangsbildausschnitte (A) und die Verschiebungsvektoren um jeweils den gleichen Faktor reduziert werden, um den das Masterbild (1) selbst verkleinert wurde.
13. Verfahren nach Anspruch 12, **dadurch gekennzeichnet**,
  - dass das Verfahren nur für jene Ausgangsbildausschnitte (A) des Masterbildes (1), die den ausgewählten verkleinerten Ausgangsbildausschnitten aus Anspruch 11 entsprechen, durchgeführt wird.

**Hierzu 1 Blatt Zeichnungen**

