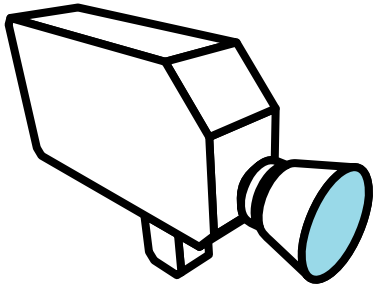
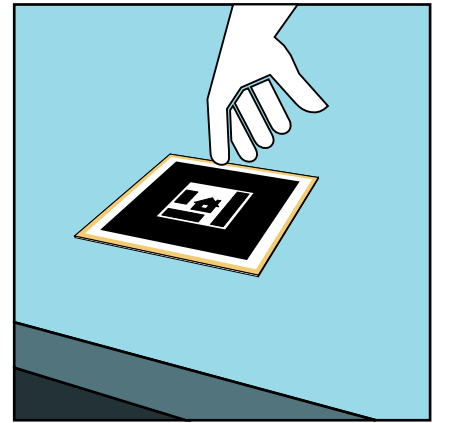


ARToolKit [princip for mønstergenkendelsessoftware]



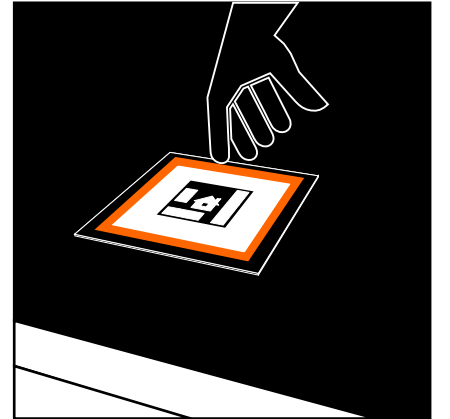
video input fra kamera



søg efter mønstre

billedet bliver konverteret til et binært billede (sort eller hvidt) og mønstrets sorte ramme bliver identificeret

mønster



find mønsters 3D position og orientering

mønstrets position og orientering i relation til kameraet udregnes

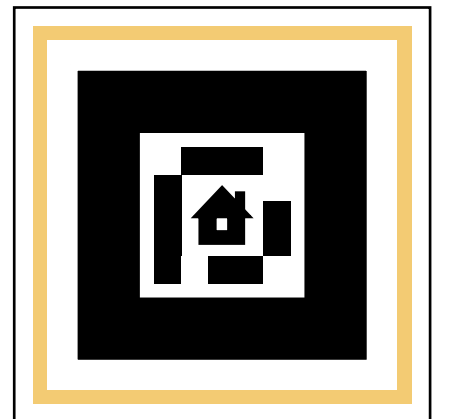
position og orientering

$$T_1 = \{P_1, R_1\}$$

identificér mønster

det unikke symbol i midten af mønstret bliver sammenholdt med skabelonerne i computerens hukommelse

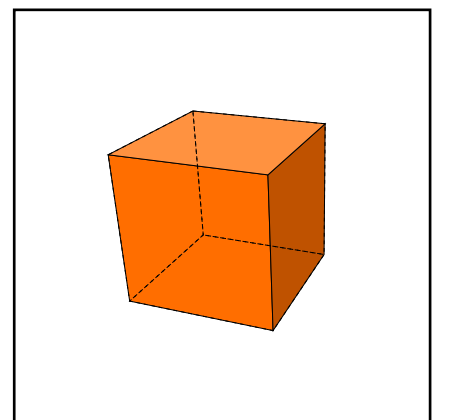
mønster ID



positionér og orientér objekterne

ved at anvende T_1 overtager det virtuelle 3D objekt mønstrets position og orientering

virtuelt 3D objekt



tegn 3D objekt oven på video inputtet

virtuelle objekter i VRML [Virtual Reality Modeling Language] bliver tegnet i video billedet 15 gange pr. sekund

video output til skærm

