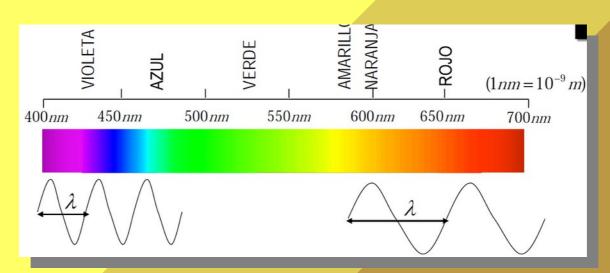
- Objetivos:
  - Conocer los distintos elementos hardware que integran el módulo de adquisición de un SIVA.

FSIV - GRANDO EN ING. INFORMATICA LICO

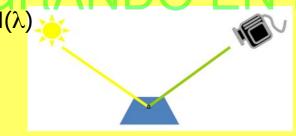
- Componentes (I):
  - Sistema de iluminación.
  - Lente.
- FSIV sensor cámara EN ING. INFORMATICA LICO
  - Hardware de adquisición (capturadora).

- Sistemas de iluminación.
  - Modelo de formación de la imagen: Fuente de Luz.
- FSI ¿Qué es la luz? DO EN ING. INFORMATICA L'O
  - ¿Qué es el espectro visible?



- Sistemas de iluminación.
  - Modelo de formación de la imagen:
     Componentes.

FSIV - GRANDO EN ING. INFORMATICA LICO



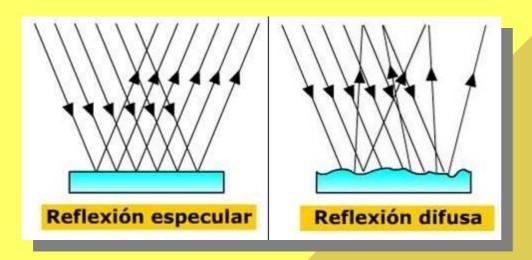
 $R(\lambda)$ 

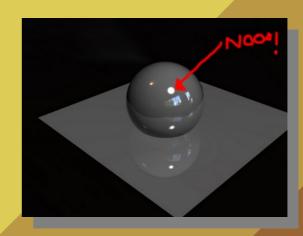
$$F(\lambda) = \int_{T_1}^{T_2} I(\lambda) \times R(\lambda) \times S(\lambda) \partial t$$

- Sistemas de iluminación.
  - Modelo de formación de la imagen: los objetos.

Propiedades de un material respecto a la luz:

- Propiedades absorbentes: selectividad al espectro (definen el color del objeto).
  - Propiedades reflexivas: materiales especulares o difusos.
  - Propiedades transmitivas: materiales opacos, transparentes y translúcidos.





- Sistemas de iluminación.
  - Modelo de formación de la imagen: Tipos de fuentes de luz.



**Natural** 



**Incandescente** 



Fluorescente



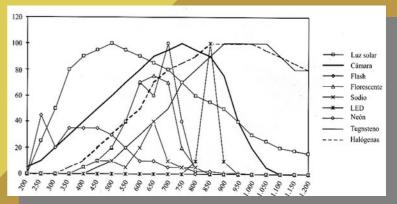
Estroboscópica



Láser



LED



- Sistemas de iluminación.
  - Tipos de iluminación: Natural

Ventajas:

- La más barata.



No puede controlarse.

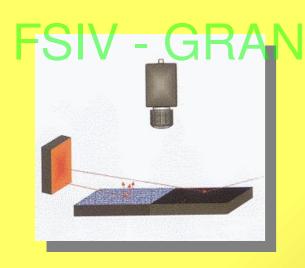




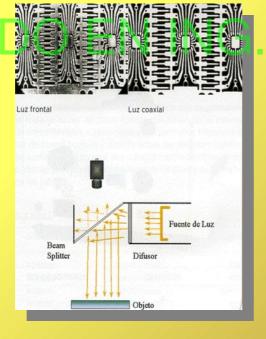




- Sistemas de iluminación.
  - Tipos de iluminación: Direccional.

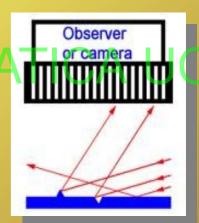


Lateral











Coaxial



- Sistemas de iluminación.
  - Tipos de iluminación: Difusa

Campana Led



FN IN



Luz frontal Difusa continua

Beam Splitter Fuente de Luz (axial)

EXP JUL 95

Fuente de Luz

(Lateral)

Campana con luz guiada por fibra.



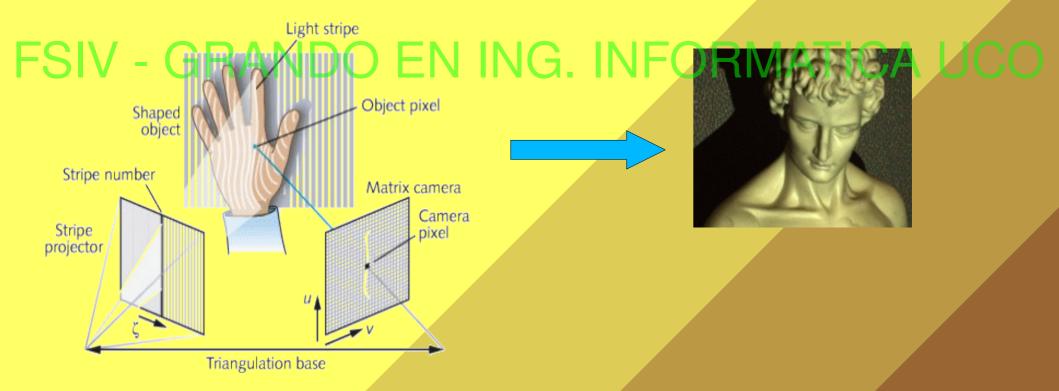
- Sistemas de iluminación.
  - Tipos de iluminación: A contraluz

FSIV - GRANDO EN ING



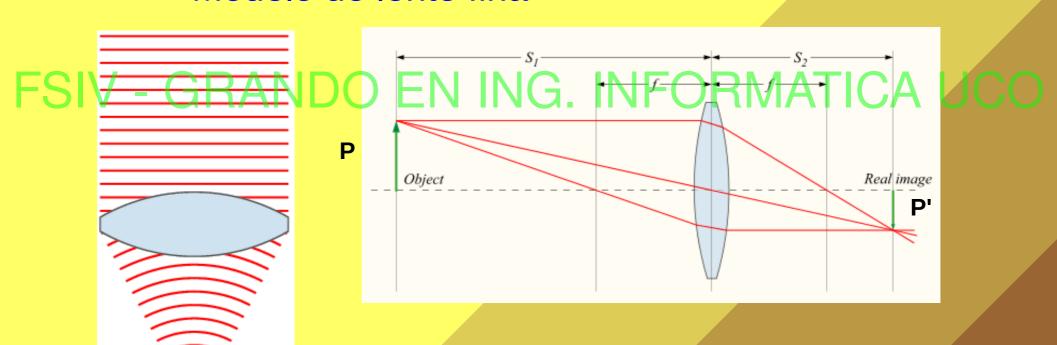


- Sistemas de iluminación.
  - Tipos de iluminación: Estructurada.



- Componentes (II):
  - Sistema de iluminación.
  - La lente.
- FSIV sensor cámara EN ING. INFORMATICA LOO
  - Hardware de adquisición (capturadora).

- La lente.
  - Modelo de lente fina

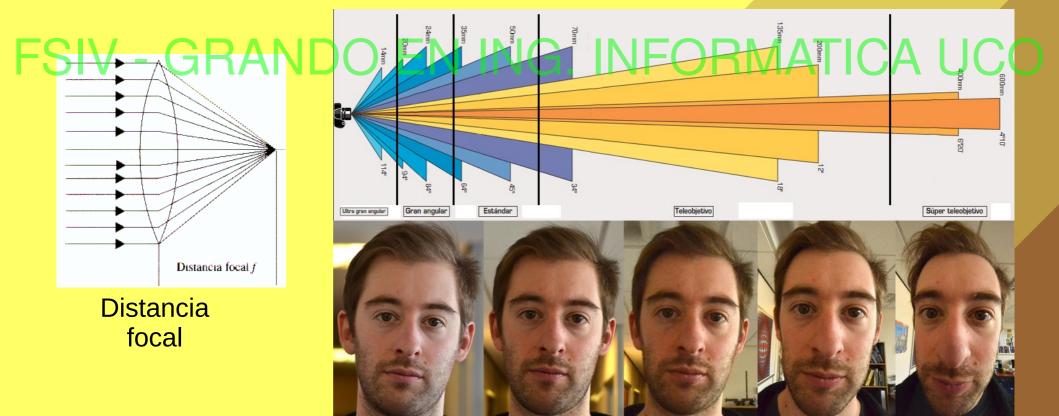


$$\frac{1}{S_1} + \frac{1}{S_2} = \frac{1}{f}$$

• La lente.

ancisco José Madrid Cuevas. Dpto. de Informática y An

- Parámetros de la lente: distancia focal.



35mm @ 85cm

16mm @ 40cm

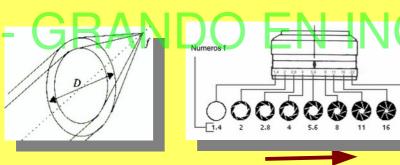
12mm @ 30cm

8mm @ 20cm

85mm @ 200cm

- La lente.
  - Parámetros de la lente: diafragma y número
     F.

FSIV



 $N_F = \frac{f}{D} \in \{f/1, f/1.4, f/2, f/2.8, f/4, ...\}$ 

escala geométrica:  $\frac{D}{\sqrt{2^n}}$ 

La mitad del área: dividir D entre sqrt(2)



Objetivo canon

85mm f/1,8

La lente.

Parámetros de la lente: Coeficiente de magnificación M.

# magnification M. FEJEMPIOGRANDO EN ING. PNFOR $M=\frac{P'}{PN}$

Obtener la f necesaria para visualizar una área de 1x1cm de ancho en un sensor 2/3" (8,8x6,6 mm) con una distancia de trabajo de 10 cm.

$$M = \frac{P'}{P} = \frac{6.6 \text{ mm}}{10 \text{mm}} = 0.66$$
  $f = \frac{S_1 M}{M+1} = \frac{100 \text{mm} * 0.66}{0.66 + 1} = 39,76 \approx 40 \text{mm}$ 

6,6mm

Calculador de ópticas/sistema iluminación de Navitair (tm).

http://www.opticalwizard.com

8.8mm

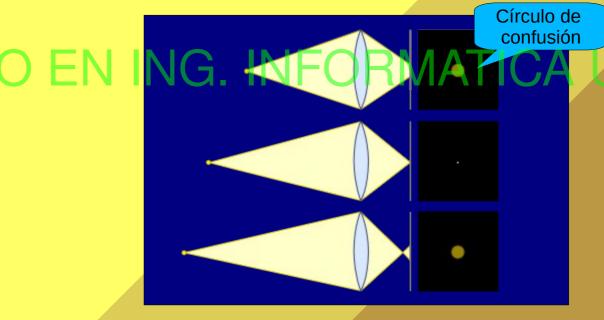
La lente.

Parámetros de la lente: profundidad de

campo.

FŞIV - GRANDO EN

deflocal distance opposite a are using. If you the the depth of field will be to infinity. For amera has a hyperic



- · La lente.
  - Parámetros de la lente: relación profundidad de campo con la apertura.

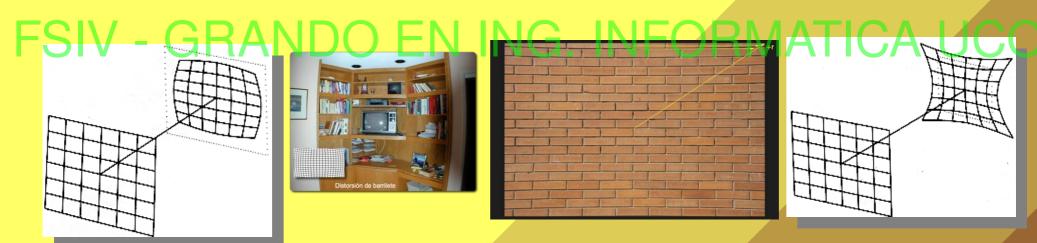
FSIV - GRANDO EN ING. INFORMATICA LOCC

www.tallercreativo.org

- La lente.
  - Parámetros de la lente: relación profundidad de campo con la distancia focal.

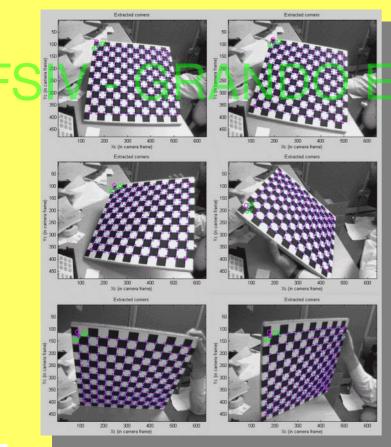


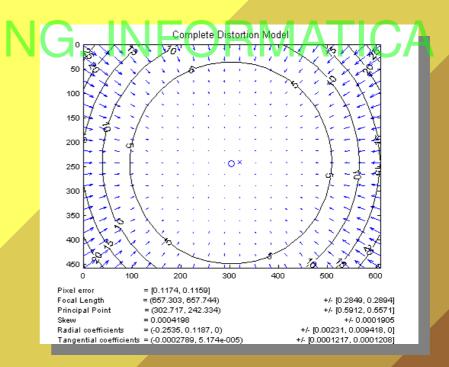
- La lente.
  - Aberraciones de la óptica: aberraciones geométricas:



Barril gran angular Cojín tele objetivo

- La lente.
  - Aberraciones de la óptica: Calibración.

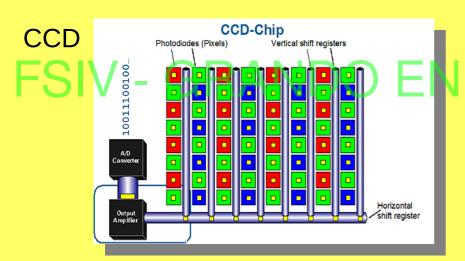




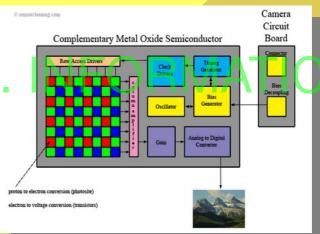
**Fuente: Camera Calibration Toolbox** 

- Componentes (III):
  - Sistema de iluminación.
  - La lente.
- FSIV sensor (camara). NING. INFORMATICA LICO
  - Hardware de adquisición (capturadora).

- El sensor.
  - Tecnologías.



- Necesita circuitos extras externos para digitalizar la salida (más caro).
- Tiene mejores características de sensibilidad, rango dinámico, ruido...
- Varias tecnologias: frame transfer, interline transfer, interline frame transfer.



CMOS

- Cada pixel es independiente.
- No necesita circuitos extras (más barato)
- Más rápido en la adquisición.
- Menor zona de exposición.
- En los últimos años se ha mejorado la calidad.

- El sensor.
  - Comparación CCD vs CMOS.

#### Ventajas CMOS respecto CCD:

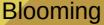
- Más barato.
- Consume menos energía.
- Menor efecto "Blooming".
- Más rápido (menor tiempo de proceso).

#### **Ventajas CCD respecto a CMOS:**

- Usa más espacio para captar luz → Tiene mejores características de sensibilidad, rango dinámico, ruido...
- No tiene efecto "roling shutter".





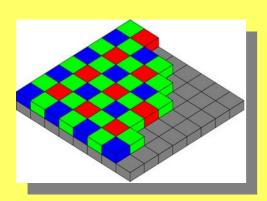


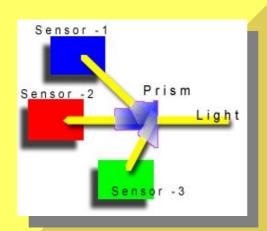


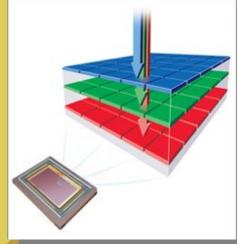
Roling shutter.

- El sensor.
  - Formación del color.
  - Un solo sensor con filtros de color (Bayer).

FSIV - Grands Sensores por pixel. FORMATICA LOC







Foveon X3.

- El sensor.
  - Parámetros:
    - Transferencia:
- FSIV GRAN entrelazada/progresiya-
  - Tiempo de integración.
  - Tiempo de adquisición.
  - Factor gamma.
  - Sensibilidad (absoluta y relativa).
  - Tamaño y relación x-y del pixel.
  - Razón SNR.
  - Ganancia.

#### No linealidad del sensor

$$V = Af^{\gamma} + o$$

A: Ganancia.

1 : Factor gamma.

o: offset.

f: número de fotones.

V: voltaje de salida.

- Componentes (IV):
  - Sistema de iluminación.
  - La lente.
- FSIV sensor (cámara EN ING. INFORMATICA LICO
  - Hardware de adquisición (capturadora).

- Hardware de adquisición.
  - Tipos:

Analógicas: conectan cámaras

FSIV - GRAN estándares: Monocromas CCIR o RS-170, Color: PAL,NTCS, S-VHS, RGB. Incorporan el ADC.

> Digitales: proporcionan la interfaz entre la cámara digital y la computadora.



#### Referencias

#### Lecturas recomendadas:

- Epígrafe 2.5 de "Tratamiento digital de Imágenes", Gonzalez, R.C. Addison -Wesley.
- Cap2. De "Visión por computador", De la Escalera, A., Prentice-Hall, 2001
- Epígrafe 1.4 de "Machine Vision", Ramesh, J. McGraw-Hill.1995.
- Sobre calibración: http://www.vision.caltech.edu/bouguetj/calib\_doc/\_.

#### Referencias:

- "Automated Visual Inspection", Batchelor, B.G., et. al. IFS Publications Ltd, Bedford, England, 1985.
- Página web de empresas:
  - Vision-Supplies: http://www.vision-supplies.com/
  - GlobalSpec: http://www.globalspec.com/
  - Volpi: http://www.volpi.ch/
  - Infaimon: http://www.infaimon.es.