GYTE

AFET GÖRÜNTÜLEME VE ANALİZ SİSTEMİ

FARK BULMA MODÜLÜ TEST SONUÇLARI

Mustafa ÇOKER 3/9/2013

* Test 1
* Toplam parça(tile) : 25
* Fark olan parça : 3
* Tespit edilen parça : 11
* False positivi : 8
* False negative : 0
* Çalışma zamanı : 26 saniye
* Tespit edilen hata sebebi : Işık Farkı
* Test 2
* Bakış açısı çok farklı oldugundan register edilemedi.
* Feature lar doğru match edilemiyor.
* Tahmini açı farkı ~90⁰. Çekim mesafeleri farkı 100 metreden fazla. Yükseklik farkı 40-50 metre.
* Test 3
* Toplam parça(tile) : 25
* Fark olan parça : 2
* Tespit edilen parça : 10
* False positivi : 8
* False negative : 0
* Çalışma zamanı : 11 saniye
* Tespit edilen hata sebebi : Registeration Kalitesizliği
* Test 4
* Bakış açısı çok farklı oldugundan register edilemedi.
* Feature lar doğru match edilemiyor.
* Tahmini açı farkı ~60⁰. Çekim mesafeleri farkı ~30-35 metre. Yükseklik farkı 20-25 metre.
* Test 5
* Bakış açısı çok farklı oldugundan register edilemedi.
* Feature lar doğru şekilde match edilemiyor.
* Tahmini açı farkı ~30⁰. Çekim mesafeleri farkı 60-70 metre. Yükseklikler aynı.
* Test 6
* Toplam parça(tile) : 25
* Fark olan parça : 4
* Tespit edilen parça : 10
* False positivi : 6
* False negative : 1
* Çalışma zamanı : 26 saniye
* Tespit edilen hata sebebi : Işık Farkı
* Test 7
* Toplam parça(tile) : 25
* Fark olan parça : 2
* Tespit edilen parça : 6
* False positivi : 4
* False negative : 0
* Çalışma zamanı : < 1 saniye
* Tespit edilen hata sebebi : Registeration Kalitesizliği
* Test 8
* Toplam parça(tile) : 25
* Fark olan parça : 0
* Tespit edilen parça : 4
* False positivi : 4
* False negative : 0
* Çalışma zamanı : < 1 saniye
* Tespit edilen hata sebebi : Registeration Kalitesizliği

DEĞERLENDİRME

Test edilen veriler üzerinden çıkan sonuçlara göre;

* sistem, çekim açısı farkına ve ışık farkına fazlasıyla duyarlı,
* her veri için farklı sınır değerler uygulanarak farklılıklar tespit edilebilir. Ortalama bir değer bulmak çok zor, bu sebeple sistemin çalışma parametlerinden bazıları kullanıcıya açık olmalıdır.
* Hog algoritmasının bize fark bulma için yeterli olmayacağı anlaşıldı, hog u sistemin ilk adımı gibi kullanmak faydalı olacak. Böylece fark olan bölgeler tespit edilip diğer algoritmaların uygulanması için bir ön işlem görevi görerek büyük bir verinin ilgili kısımları tespit edilip diğer adımlara geçilebilir.