# עיבוד תמונות רפואיות 67705 תרגיל 2 חלק ב'

# נושא הדו"ח: אלגורתים רגיסטרציה במישור ראדון

בחלק זה נמצא רגיסטרציה ריגידית בין סריקות דו מימדיות במישור ראדון, כלומר מתוך הסינוגרמה של תמונות CT בסריקת CT של פרוסה אחת, מקור קרני רנטגן מסתובב סביב גוף המטופל ומקליט את טרנספורמציית ראדון, או סינוגרמה ,של ערכי הבליעה ברקמה שבין המקור לגלאי.

#### דברים טכניים חשובים:

הסקריפט רץ בפייתון גרסה 2.7, צריך לדאוג שכל הספריות יהיו מותקנות (אני משתמש ב CONDA שהיא סביבת עבודה תומכת הרבה ספריות בפייתון).

Usage: python part2\_id\_200750453.py

### פירוט פונקציות:

Function Name: show\_radon\_registration

The function get image and transform parameters and apply

transformation and get params from radon transform, then show the results and the differences between them.

Inputs:

img1: image to apply transformation rotation ccw deg: rotation angle

translation\_pixels: pixels to translate in x-y axis.

Return: angle and translation to be use to transform the image.

Function Name: radon register

function get fixed sinogram and moving sinogram with angles range and return the translation and rotation angle to make regression

Inputs:

fixed\_sinogram: The sinogram of the fixed image fixed\_angles\_deg: The angles used of fixed image. moving\_sinogram: The sinogram of the moved image. moving\_angles\_deg: The angles used of moved image

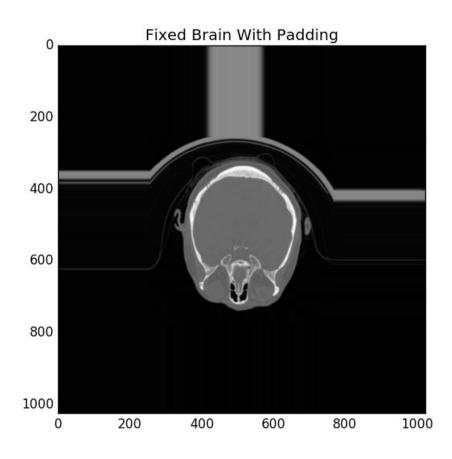
Return: the angle and x-y translation.

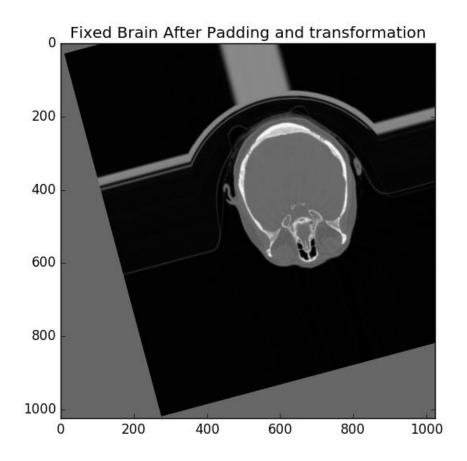
#### תוצאות:

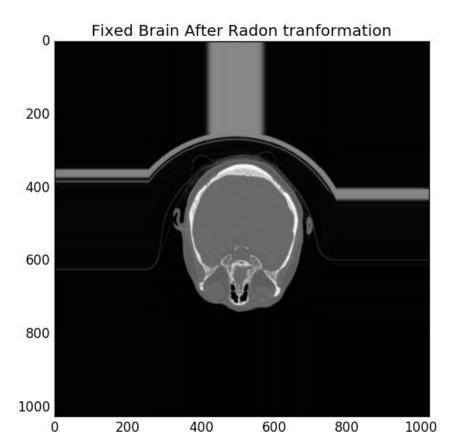
נציג את התונות המקוריות, לאחר מכן נבצע עליה טרנספרומציה ,ולאחר מכן נציג את התמונה אחרי ביצוע טרנפורמציה חוזרת כאשר קיבלנו את הזוויות והטרנזליסטציה דרך הפונקציה radon\_register. נשים לב שלא עברתי על כל הזוויות אללא על חלק מהן,וזה מה שחוסך הרבה קרינה על החולה בפעם הבאה.

אופי הפעולה מתועד בגוף הקוד.

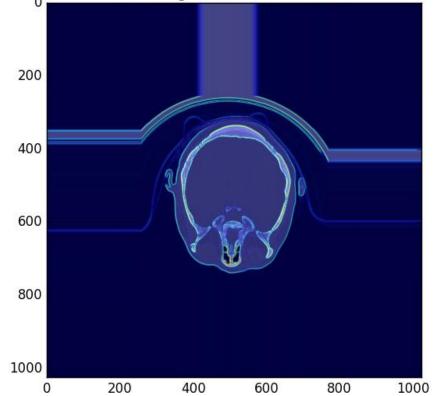
## <u>עבור FIXED BRAIN:</u>



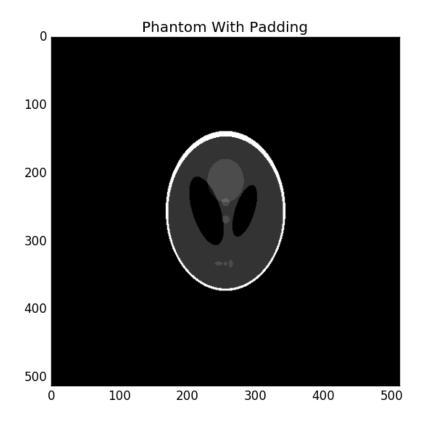


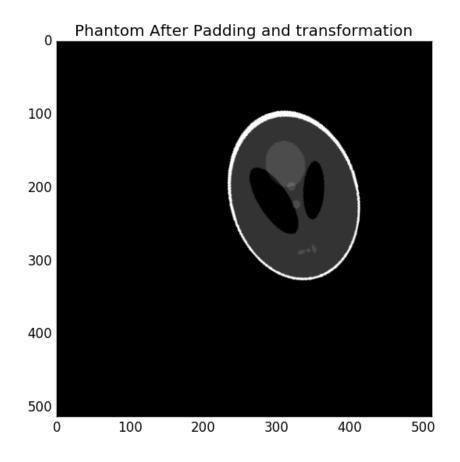


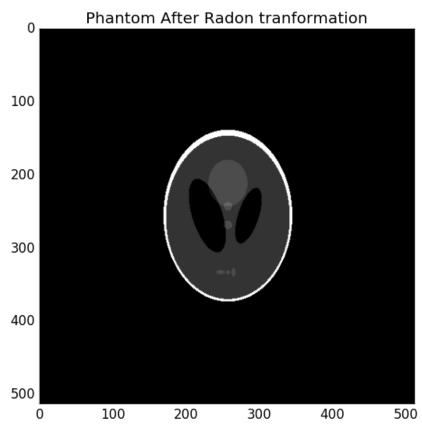




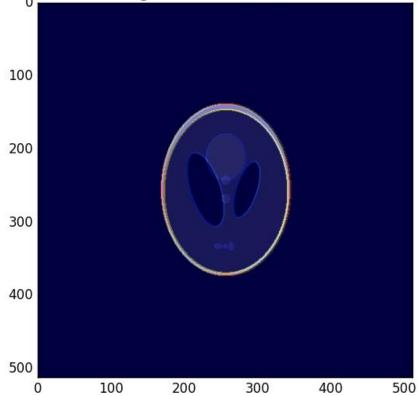
## <u>עבור Phantom</u>







Differences Between Original Phantom and Radon Transform Phantom



בחלק הזה ממשנו אלגוריתם שלא מבוסס נקודות עניין אללא פשוט הנחנו טרנספורמציה והתחלנו לשפר אותה דרך שימוש במרחב ראדון כדי לתת לנו את הזווית והטרזנלציה האידאלית כדי לבצע טרנפורמציה של סיבוב והזזה שתתן תוצאה טובה ביותר.

יחסית לחלק א' שהיה לנו נקודות שמשתמשים בהם כדי לחשב את הטרנפסורמציה וחשבנו את השגיאה, גם כאן הגענו לשגיאה סבירה ולטרנספורמציה טובה.

בחלק הזה עשיתי הרחבה של התמונה כחצי מגודל שלה בכל כיוון כדי שכאשר נעשה רוטציה והזזה לא נחרוג מגודל התמונה ונקבל עיוותים.