



Politechnika  
Wrocławska

# Sygnal i obrazy cyfrowe Laboratorium 1 - Aliasing 2D

Informatyczne Systemy Automatyki

Wykonujący:

Igor Potyrała - 272518

Prowadzący - Przemysław Śliwiński

Data laboratoriów: 11 października 2023

# 1 Zadania

## 1.1 Sekwencja obrazów

Celem zadania pierwszego było wygenerowanie sekwencji  $M = 64$  obrazów przedstawiających kręcące się śmigło, z  $n = 3, 5$  łopatkami. Wykonać to można było za pomocą współrzędnych biegunowych oraz funkcji:

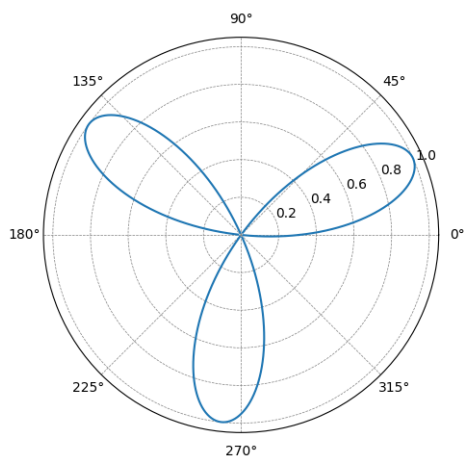
$$f(x) = \sin\left(nx + \frac{m\pi}{RPM}\right)$$

$m$  - aktualna klatka, gdzie  $m \in \langle -32; 32 \rangle$

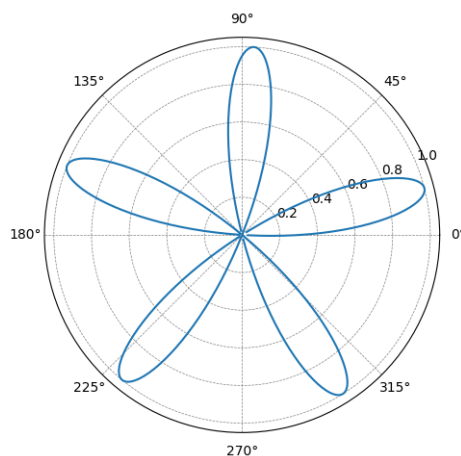
$RPM$  - liczba obrotów na minute, u nas  $RPM = 10$

$x$  - wartość  $X$  współrzędnych biegunowych

$n$  - liczba łopatek



Obraz 1. Kręcące się śmigło z  $n = 3$  łopatkami.



Obraz 2. Kręcące się śmigło z  $n = 5$  łopatkami.

Następnie by wygenerować kręcącą się śmigło skorzystamy z funkcji FuncAnimation oraz PillowWriter biblioteki matplotlib.

```
def animate_propeller(frame):  
    r = np.sin(BLADES * x + (frame * np.pi / RPM))  
    plot.set_data(x, r)
```

Kod 1. Generacja obrazu śmigła.

```
# first_fig - polar axis / plot  
# animate_propeller - function that will be called %FRAMES times  
# np.arange(...) - args of the function (animate_propeller)  
# FRAMES - M = <-64, 64>  
# FPS - number of frames per second showed in the .gif file  
FuncAnimation(first_fig, animate_propeller, np.arange(-FRAMES / 2, FRAMES / 2, 1)).save(  
    "propeller_animation.gif", writer=PillowWriter(fps=FPS))
```

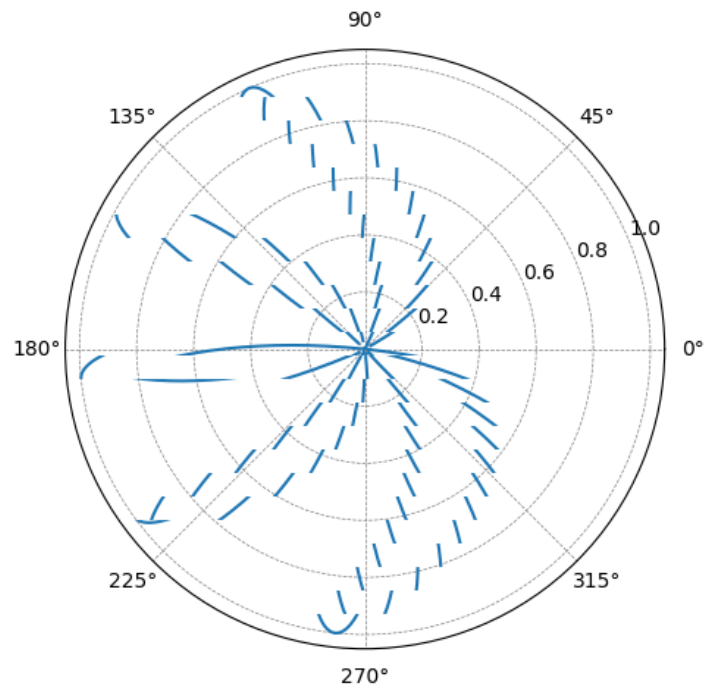
Kod 2. Animacja obrazu.

## 1.2 Sensor

Drugie zadanie wymagało sprawdzenia szybkości sensora mającego rozdzielczość 256 x 256 pikseli. Sensor był w stanie odczytać  $l = 1, \dots, 16$  linii. Następnie należało utworzyć film uruchamiający sekwencję obrazów "w kółko". Można było tego dokonać robiąc zrzuty ekranu i wklejając je po kolei od góry obrazu zależnie od zmiennej  $l = 1, \dots, 16$ .

```
# Shutter Effect  
shutter_effect = Image.new('RGB', (512, 512))  
def shutter_effect(frame):  
    r = np.sin(BLADES * x + (frame * np.pi / RPM))  
    plot.set_data(x, r)  
  
    global temp  
    plt.savefig('frame.png')  
    shutter_effect.paste(Image.open('frame.png').crop((0,  
        temp * JUMP, 512, temp * JUMP + JUMP)), (0, temp * JUMP))  
    temp += 1
```

Kod 3. Funkcja imitująca sensor.



Obraz 3. Obraz śmigła wygenerowany przez funkcje powyżej,  $n = 5$ .

## 2 Wnioski

Zakłócenia ukazujące się w obrazie 3 wynikają z niespełnienia warunków twierdzenia o próbkowaniu. Obiekt porusza się zbyt szybko, by macierz sensora zarejestrowała wszystkie piksele. Przykładowe sposoby na zniwelowanie tego efektu:

- Unikanie ruchu podczas filmowania / trzymanie kamery nieruchomo zminimalizuje zniekształcenia,
- Zwiększenie prędkości odczytu sensora, by była większa od prędkości obracania się łopatek.

\* Uniwersalną funkcją może ta ,którą użyliśmy w poprzednich zadaniach,  $f(x) = \sin(nx + \frac{m\pi}{RPM})$ , wystarczy zmieniać tylko parametr  $n$  w zależności od tego ile śmigieł chcemy. Przy większej ilości łopatek warto będzie, także zwiększyć wielkość generowanego obrazu.