

# Laboratorio de Métodos Numéricos

Departamento de Computación  
Facultad de Ciencias Exactas y Naturales  
Universidad de Buenos Aires

## Trabajo Práctico Número 2

*Un juego de niños*

Integrante	LU	Correo electrónico
Ciruelos Rodríguez, Gonzalo	063/14	gonzalo.ciruelos@gmail.com
Costa, Manuel José Joaquín	035/14	manuc94@hotmail.com
Gatti, Mathias Nicolás	477/14	mathigatti@gmail.com

asdf

key1    key2    key3    key4

## Índice

<b>1. Introducción teórica</b>	<b>3</b>
<b>2. Desarrollo</b>	<b>4</b>
2.1. Convenciones . . . . .	4
2.2. Métodos numéricos usados . . . . .	4
2.2.1. Nearest neighbour . . . . .	4
2.2.2. Interpolación lineal fragmentaria . . . . .	4
2.2.3. Splines cúbicos . . . . .	5
2.3. Estructuración del código . . . . .	5
2.3.1. Nearest neighbour . . . . .	6
2.3.2. Interpolación lineal fragmentaria . . . . .	6
2.3.3. Splines cúbicos . . . . .	6
2.4. Experimentación . . . . .	7
<b>3. Resultados y discusión</b>	<b>8</b>
3.1. Análisis cuantitativo del error . . . . .	9
3.1.1. <code>darthvader</code> . . . . .	12
3.1.2. <code>ff6</code> . . . . .	12
3.1.3. <code>motocross</code> . . . . .	12
3.1.4. <code>penal</code> . . . . .	13
3.1.5. Análisis del error a lo largo del tiempo . . . . .	13
3.2. Análisis cualitativo de los métodos . . . . .	15
3.2.1. Video de control . . . . .	15
3.2.2. Movimiento rápido de cámara . . . . .	16
3.2.3. Movimiento rápido de objetos . . . . .	16
3.2.4. Cambio de Cámara . . . . .	17
<b>4. Conclusiones</b>	<b>18</b>
<b>5. Apéndices</b>	<b>19</b>

## 1. Introducción teórica

El objetivo del presente informe es resolver un problema práctico mediante el modelado matemático del mismo. Este problema consiste en generar videos en cámara lenta dados los videos originales, utilizando métodos de interpolación numérica.

Por lo tanto, vamos a tener que colocar más cuadros entre cada par de cuadros consecutivos del video original. Para esto, vamos a pensar un pixel del video a lo largo de todos los frames.

$$p_{ij}(f)$$

Donde el pixel (ij-ésimo) de un video depende del frame. Entonces, la idea va a ser interpolar esta función para obtener los potenciales valores intermedios.

Entonces, por ejemplo, si tenemos un video de 1x1 píxeles, y los valores

$$p_{11}(0), p_{11}(1), \dots, p_{11}(n)$$

Si nos piden colocar 2 nuevos frames entre cada frame viejo, vamos a estar interesado en los valores

$$\begin{aligned} & p_{11}(0), p_{11}\left(\frac{1}{3}\right), p_{11}\left(\frac{2}{3}\right), p_{11}(1), p_{11}\left(\frac{4}{3}\right), p_{11}\left(\frac{5}{3}\right), p_{11}(2), \dots, \\ & p_{11}(n-1), p_{11}\left(n-\frac{2}{3}\right), p_{11}\left(n-\frac{1}{3}\right), p_{11}(n) \end{aligned}$$

Entonces la idea es fijar un algoritmo de interpolación y obtener todos esos valores, para luego poder rearmar el video.

Estos métodos, además de permitirnos realizar cámaras lentas, también permiten realizar interpolación para otros fines. Por ejemplo, al streamear un video, podríamos bien no recibir todos los cuadros del video, y que el reproductor los interpole acordemente para generar un video fluido. Otro ejemplo de uso es una cámara – de mala calidad – que no puede filmar a 24 cuadros por segundo, pero que sin embargo con estos algoritmos, a partir de videos de menor framerate, podemos generar videos fluidos.

## 2. Desarrollo

### 2.1. Convenciones

### 2.2. Métodos numéricos usados

Como dijimos en la introducción, nuestro objetivo será, dada una lista de valores que toma un pixel a lo largo de diferentes frames, obtener una función que los interpole y luego usarla para obtener valores intermedios.

Dados,

$$p_0, p_1, p_2, \dots, p_n$$

Queremos obtener

$$p_{ij}(f)$$

Tal que

$$p_{ij}(0) = p_0, p_{ij}(1) = p_1, p_{ij}(2) = p_2, \dots, p_{ij}(n) = p_n$$

Y el resto de los valores intermedios se obtienen usando  $p_{ij}$ . Entonces, si nos piden colocar  $k$  cuadros entre 2 cuadros existentes (supongamos cuadro 0 y cuadro 1 por simplicidad), debemos computar los siguientes valores:

$$p_{ij}\left(\frac{1}{k+1}\right), p_{ij}\left(\frac{2}{k+1}\right), p_{ij}\left(\frac{3}{k+1}\right), \dots, p_{ij}\left(\frac{k}{k+1}\right)$$

Y análogamente para el resto de los cuadros.

Ahora pasemos a ver los métodos implementados y analizados en este trabajo.

#### 2.2.1. Nearest neighbour

El primer método, llamado vecino más cercano o *nearest neighbour* en inglés, se basa en interpolar un punto por el valor del punto más cercano conocido. Formalmente, si  $(x_1, y_1), \dots, (x_n, y_n)$  son nuestros puntos de dato, la función que interpola sería:

$$\begin{aligned} f(x) &= f(\arg \min_i |x - x_i|) \\ f(x_i) &= y_i \end{aligned}$$

En el caso particular de este problema, es más simple aún. Si tenemos que colocar  $k$  cuadros entre 2 cuadros consecutivos  $c_1$  y  $c_2$ , simplemente podemos poner  $\frac{k}{2}$  cuadros con el valor de  $c_1$  y luego  $\frac{k}{2}$  cuadros con el valor de  $c_2$ .

En el caso de que  $k$  sea impar, simplemente tenemos un valor en el medio al que podemos darle cualquiera de los 2 valores, es una decisión de diseño. En el caso de este trabajo, ese valor es  $c_2$

#### 2.2.2. Interpolación lineal fragmentaria

La interpolación lineal (de a trozos) es la interpolación polinomial de a trozos más simple. Consiste en unir una serie de puntos

$$(x_0, f(x_0)), (x_1, f(x_1)), (x_2, f(x_2)), \dots, (x_n, f(x_n))$$

por líneas rectas. Una desventaja de este método, como analizaremos en la experimentación, es que no necesariamente la función resultante va a ser diferenciable en los  $x_i$ , algo generalmente deseable, sobre todo en este caso en que la no diferenciabilidad se vería reflejada en cambios bruscos en el video.

En general, dados los puntos  $(x_i, f(x_i)), (x_{i+1}, f(x_{i+1}))$ , si queremos interpolarlos con una recta obtenemos

$$l_i(x) = f(x_i) + \frac{f(x_{i+1}) - f(x_i)}{x_{i+1} - x_i}(x - x_i)$$

Entonces, el algoritmo se basa en esa fórmula, evaluándola en los puntos que se nombraron anteriormente.

### 2.2.3. Splines cúbicos

Los splines cúbicos son una interpolación polinómica (cúbica) de a trozos, que se basa en pedirle condiciones fuertes a los polinomios cúbicos que interpolan cada trozo de la función. En el caso del spline natural, si le llamamos  $S_i$  al  $i$ ésimo spline cúbico,

1.  $S_i(x_i) = S_i(x_{i+1})$ , es decir, que la función resultante sea continua en todo punto.
2.  $S'_i(x_i) = S'_i(x_{i+1})$ , es decir, que la función resultante sea derivable en todo punto.
3.  $S''_i(x_i) = S''_i(x_{i+1})$ , es decir, que la función resultante sea segundo derivable en todo punto.
4.  $S''_0(x_0) = S''_{n-1}(x_n) = 0$ , porque esta es la condición del spline natural.

Este método obviamente permite obtener como resultado una función más apropiada, a priori, para nuestro problema, dado que la derivabilidad nos garantiza que las transiciones van a ser más suaves que con la interpolación lineal.

En el caso de este trabajo, se requirió que la cantidad de cuadros que se tienen en cuenta para hacer el spline sea fija y a elección del usuario. Analizaremos las implicaciones de esto en la experimentación.

Para una explicación más profunda del método, se puede consultar [**burden**]. Además, la implementación de splines de este trabajo también está basada en [**burden**], posee algunas correcciones y está modificada para permitir realizar la interpolación de a bloques de tamaño fijo.

## 2.3. Estructuración del código

Para el modelado del problema utilizamos una interfaz muy simple. El archivo `tp-main.cpp` se ocupa de leer el todo el input, llamar a la rutina interpoladora correspondiente para cada pixel, y luego preparar el resultado para finalmente escribirlo en el archivo de output.

Lo que hacemos es tener una variable `frames` de tipo `std::vector <std::vector<unsigned int>>`, en la que el vector `frames[k]` representa los valores del pixel  $k$  en cada frame (pensamos al video como una tira de pixeles en lugar de una matriz de pixeles).

Entonces, simplemente, para cada  $k$  entre 0 y  $ancho * alto$ , tenemos un vector  $frames[k]$ , que podemos pensar como una función  $k \mapsto frames[k]$ ; y esta función será la que interpolemos, como explicamos anteriormente.

Ahora pasaremos a describir brevemente los métodos utilizados.

### 2.3.1. Nearest neighbour

```
vector<unsigned int> nn(vector<unsigned int> valores, int cuadros)
```

- valores será, como dijimos antes, `frames[k]`, para algun  $k$ .
- cuadros serán la cantidad de valores nuevos a colocar entre dos valores consecutivos de valores.

El código es muy simple, y respeta lo explicado anteriormente cuando se describió el método

### 2.3.2. Interpolación lineal fragmentaria

```
vector<unsigned int> lineal(vector<unsigned int> valores, int cuadros)
```

- valores será `frames[k]`, para algun  $k$ .
- cuadros serán la cantidad de valores nuevos a colocar entre dos valores consecutivos de valores.

Como dijimos anteriormente, la interpolación lineal fragmentaria se basa en, dados los puntos  $(a, f(a)), (b, f(b))$ , interpolar entre ellos con

$$\frac{f(b) - f(a)}{b - a}(x - a) + f(a)$$

En este caso, la formula para un  $k$  dado sería,

$$\frac{valores[k + 1] - valores[k]}{k + 1 - k}(x - k) + valores[k] = (valores[k + 1] - valores[k])(x - k) + valores[k]$$

Entonces, hacemos como explicamos anteriormente, y en el caso de que  $cuadros = c$ , basta con tomar los siguientes valores para  $x - k$ :

$$\frac{1}{c + 1}, \frac{2}{c + 1}, \dots, \frac{c}{c + 1}$$

### 2.3.3. Splines cúbicos

```
vector<unsigned int> splines(vector<unsigned int> valores, int cuadros, int radio)
```

- valores será `frames[k]`, para algun  $k$ .
- cuadros serán la cantidad de valores nuevos a colocar entre dos valores consecutivos de valores.
- radio será la cantidad de cuadros que contendrá cada bloque. No es necesario que radio divida a la cantidad de cuadros, en ese caso el ultimo bloque simplemente tendrá menos cuadros (sí es necesario que el último bloque tenga más de 3 cuadros, para poder resolver el sistema).

La función splines simplemente lo que hace es partir al video en bloques, y para cada bloque generar el spline correspondiente e interpolar allí utilizandolo. Para llevar esto a cabo, se utilizará la función:

```
void splines_bloque(vector<double> ys, int cuadros, vector<double>* resultado)
```

Esta función se ocupará de obtener el spline que interpola a los valores de **ys** utilizando el algoritmo de [burden] modificado para que funcione correctamente. Luego, hará **push\_back** de los resultados en **resultado**.

## 2.4. Experimentación

La experimentación del presente trabajo se divide a grandes rasgos en tres partes:

- Primero nos ocuparemos de las mediciones de tiempos y análisis de complejidad de los algoritmos y métodos utilizados.
- Luego, nos centraremos en lo que concierne la medición del error de los resultados obtenidos a partir de los métodos, desde un punto de vista cuantitativo.
- Finalmente, nos centraremos en un análisis cualitativo de los resultados, intentando analizar subjetivamente los resultados obtenidos, especialmente buscando *artifacts* o errores que la simple medición del error numérico no nos permite percibir.

En cada parte explicaremos la metodología con la que realizamos los experimentos correspondientes, además de analizar en profundidad los resultados obtenidos.

### 3. Resultados y discusión

### 3.1. Análisis cuantitativo del error

Antes de ver los resultados, hagamos un análisis de los casos de prueba que tendremos en cuenta.

- **darthvader.** El primer video contiene una cámara fija y un objeto moviéndose a una velocidad relativamente lenta, con su entorno quieto.
- **ff6.** Este es un video que contiene (a pesar de su corta duración), 6 tomas en escenarios totalmente distintos. Algunos escenarios presentan mucho movimiento, otros están prácticamente quietos. Este es un video muy interesante para analizar porque es esperable que los algoritmos de interpolación en los que importa sobre todo información local (vecinos más cercanos, interpolación lineal fragmentaria) funcionen mejor que aquellos que toman información global (splines). Analizaremos todo esto más adelante.
- **motocross.** En este video la cámara se mueve a gran velocidad, siguiendo a un objeto (una moto) que se encuentra más o menos centrada a lo largo de todo el video. El escenario que rodea a la moto se mueve en muy rápidamente.
- **penal.** En este video la cámara está nuevamente fija, pero ahora hay un objeto que se mueve a velocidad medianamente rápida (pateador y arquero) y otro objeto que se mueve a una velocidad muy alta (pelota); mientras que todo el entorno se encuentra quieto.

Elegimos estos videos porque creemos que representan las posibles situaciones o combinaciones que puede presentar un video de la vida real. No elegimos videos confeccionados a mano para analizar casos borde o extremos porque creemos que el análisis más interesante que se puede hacer está al rededor de casos reales, que son finalmente sobre los cuales se aplicarán estos algoritmos.

La metodología de experimentación fue la siguiente: extrajimos 1,2,4 u 8 cuadros por medio de cada video (utilizando el script `videoToTextfile.py`) y luego lo interpolamos con nuestros algoritmos. Finalmente, utilizando un script hecho por nosotros, comparamos los valores de los píxeles del video original contra los interpolados por nosotros.

Elegimos esa cantidad de cuadros porque más de 8 cuadros se torna demasiado para interpolar, dado que se pierden muchos detalles del video original y el error se torna realmente alto (ya sucede eso con 8 cuadros).

Por último, para analizar el algoritmo de Splines utilizamos bloques de 4, 8 y 12 cuadros porque, nuevamente, si los bloques eran más grandes el video comenzaba a tener importantes artifacts (lo analizaremos más adelante, cuando analicemos cualitativamente los resultados) y entonces nos pareció adecuado poner 12 como el tamaño máximo de bloque a tomar (ya en algunos videos 12 es demasiado y el resultado es de mala calidad). Esto se debe a la localidad vs. globalidad de la que hablamos antes, dado que si un los frames de un video cambian mucho a lo largo del tiempo, tomar en cuenta frames lejanos a la hora de interpolar es contraproducente.

Sin más aclaraciones que hacer, pasemos a ver y analizar los resultados que obtuvimos.

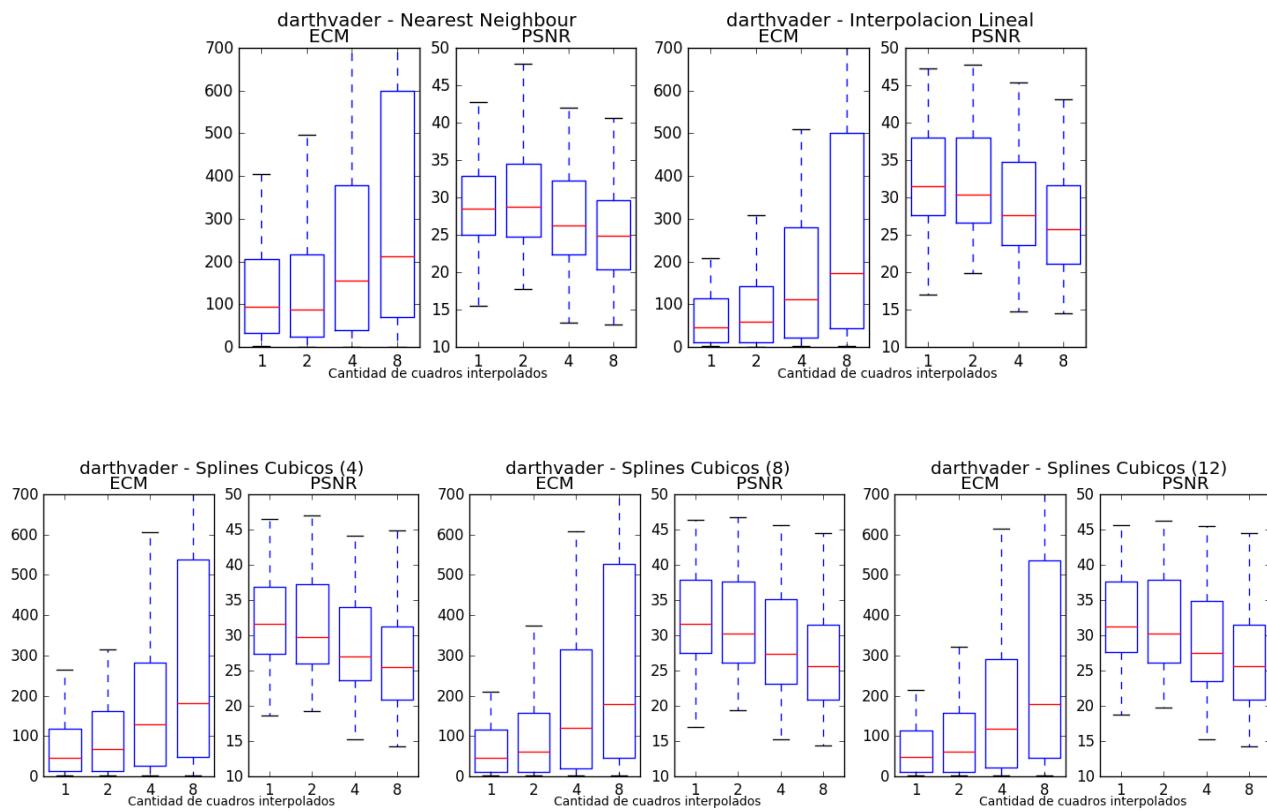


Figura 1: Resultados del cálculo de ECM y PSNR para cada algoritmo en el video `darthvader`. Para Splines cúbicos se indica además el tamaño de los bloques utilizados.

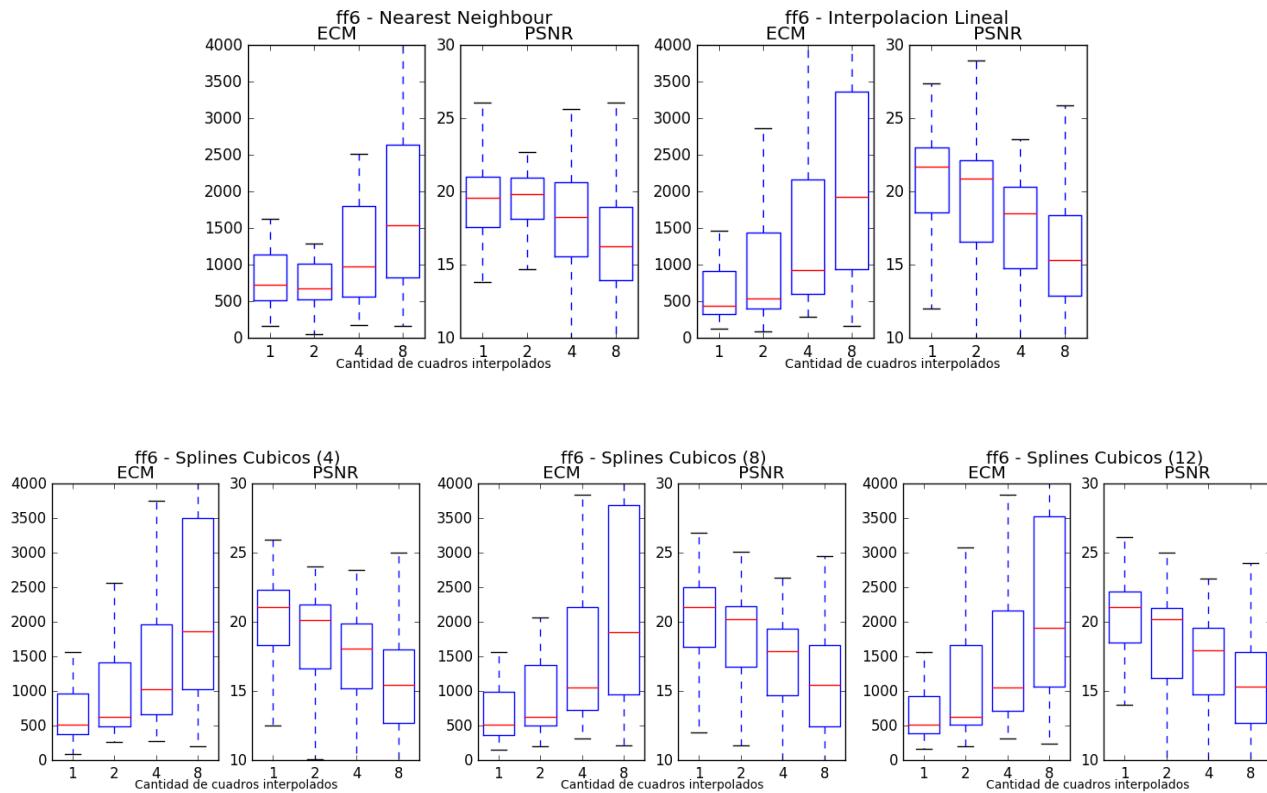


Figura 2: Resultados del cálculo de ECM y PSNR para cada algoritmo en el video `ff6`. Para Splines cúbicos se indica además el tamaño de los bloques utilizados.

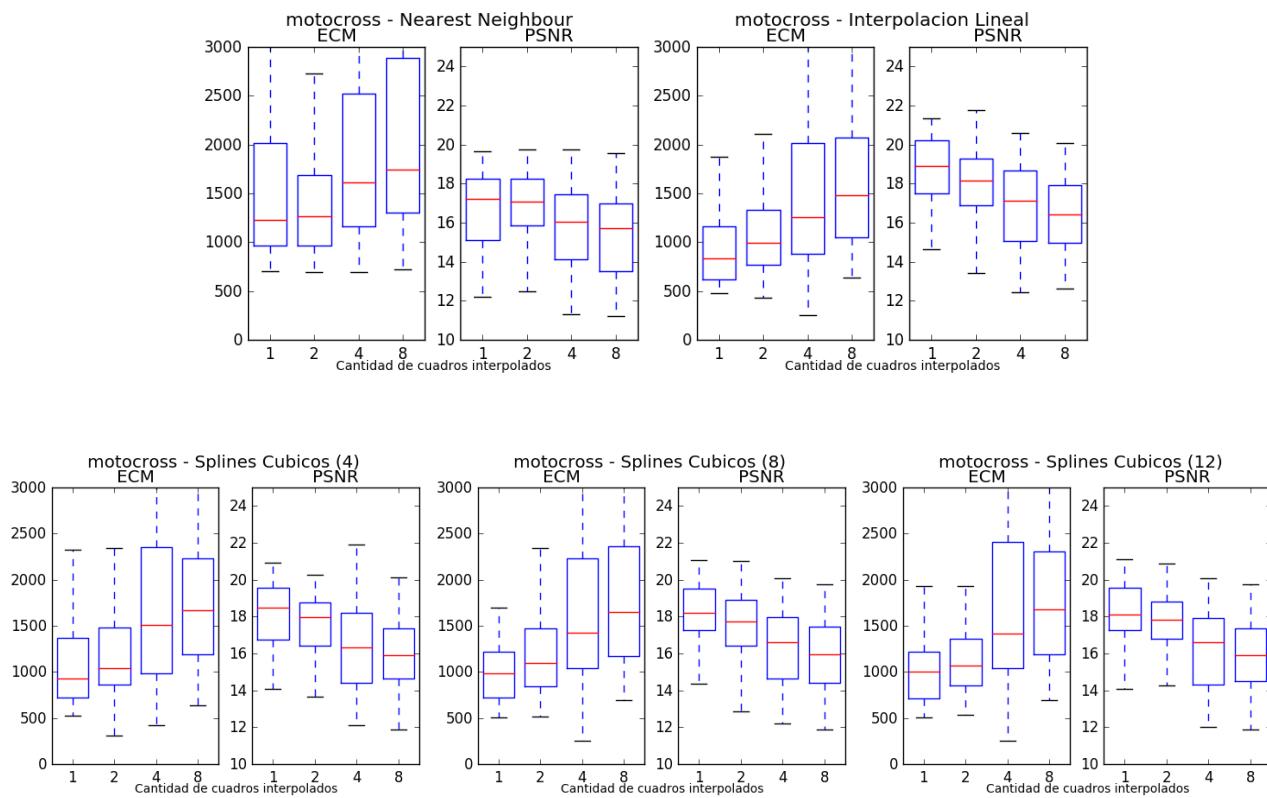


Figura 3: Resultados del cálculo de ECM y PSNR para cada algoritmo en el video **motocross**. Para Splines cúbicos se indica además el tamaño de los bloques utilizados.

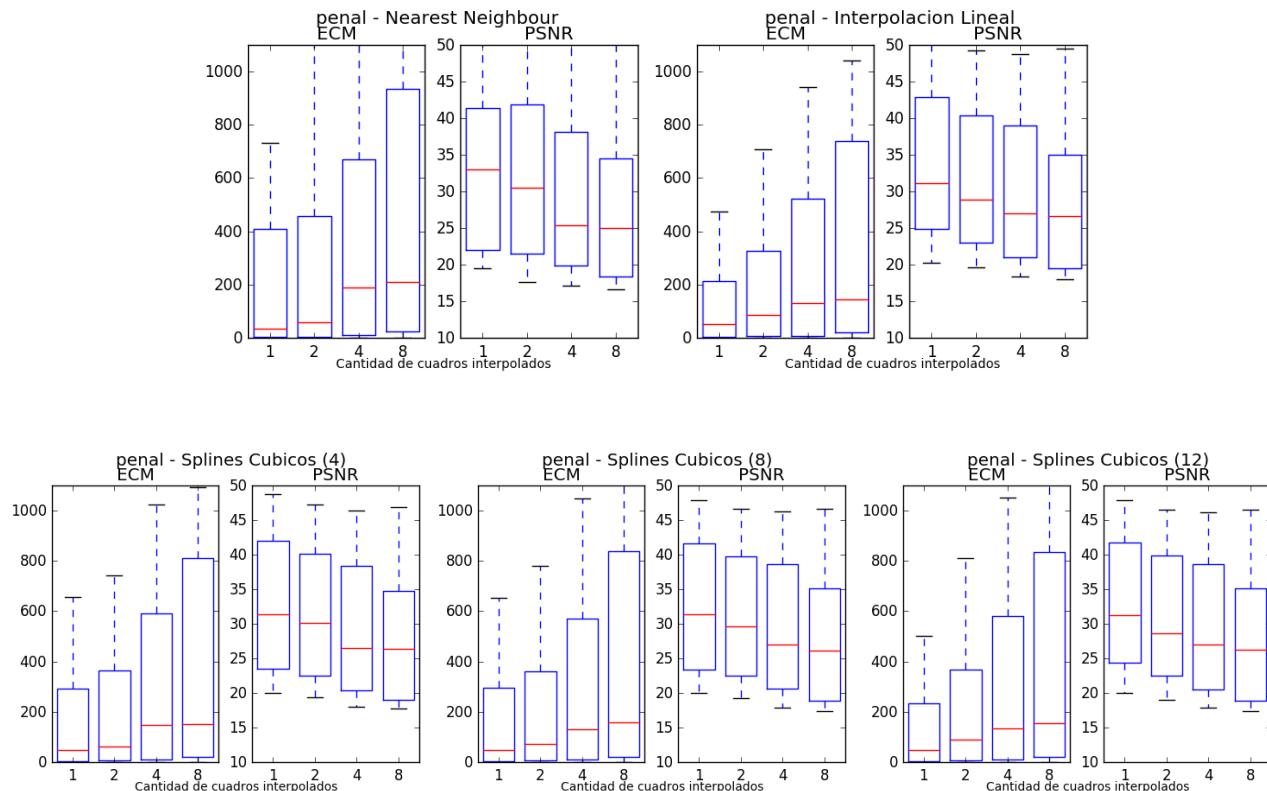


Figura 4: Resultados del cálculo de ECM y PSNR para cada algoritmo en el video **penal**. Para Splines cúbicos se indica además el tamaño de los bloques utilizados.

Antes de analizar los resultados, vale la pena explicar los gráficos que aparecen en las páginas anteriores. Cada boxplot representa los errores (en ECM y PSNR respectivamente) de todos los frames del video. Luego analizaremos dentro de cada video porqué a veces el error es más alto y porqué es más bajo, pero para este análisis en general nos bastará con los boxplots.

Además, vale la pena explicar en qué se basan el ECM y el PSNR. El ECM (Error Cuadrático Medio) se calcula como el promedio de todos los errores al cuadrado. Por lo tanto, a más alto, más error. Para este trabajo, consideraremos que un error bajo será un ECM menor a 25, y error medio será ECM menor a 400 (dado que representan diferencias de 5 y 20 respectivamente).

El PSNR (Peak Signal-to-Noise Ratio), se define como  $PSNR = 10 \log_{10}(\frac{255^2}{ECM})$ . Por lo tanto, a más alto, menos error tendrá la imagen. Puede pensarse como una suerte de ECM normalizado. Usando los mismos números de antes, consideraremos que el error es bajo si el PSNR es mayor a 35 y que es medio si es mayor a 22 (pero menor a 35).

### 3.1.1. darthvader

Lo primero que podemos notar (muy esperable) es que el error aumenta cuando se intentan interpolar más cuadros. Esto se debe a que se intenta obtener más cantidad de cuadros a partir de una cantidad de datos menor, lo cual obviamente deteriorará la calidad del video.

Lo segundo que notamos es que, mientras el algoritmo de nearest neighbour tiene un error relativamente grande, los algoritmos de interpolación lineal y splines cúbicos (con todos los tamaños de bloque) presentan resultados muy similares. Creemos que esto se debe a la lentitud con la que transcurren los hechos en el video provoca que cualquier interpolación razonable de los valores de buenos resultados.

### 3.1.2. ff6

En este caso, al igual que antes y al igual que en todos los videos que analizaremos, el error aumenta cuando se intentan interpolar más cuadros.

A diferencia que en el video anterior, en este caso se nota una diferencia entre los métodos que utilizamos. Nearest neighbour, como siempre, es el peor, teniendo errores muy altos (dado que los cambios de escenarios en este video son bruscos, un frame puede no tener nada que ver con su anterior).

Luego, podemos ver que la interpolación lineal tuvo mejor performance que los splines cúbicos. La razón de eso es probablemente que, al ser un video que tiene cambios muy brutales de escenarios, es mucho mejor obtener los cuadros interpolados con la información lo más local posible, dado que cuadros lejanos tienen muy poco que ver.

Sin embargo, cuantos cuadros se tomen en el spline no afecta demasiado al error. Esto puede explicarse porque los escenarios son relativamente inmóviles, entonces la cantidad de cuadros que se tomen (mientras sean acotados) no debería afectar demasiado porque no agregan información nueva.

### 3.1.3. motocross

Como siempre, el error aumenta cuando se intentan interpolar más cuadros.

En este video sucede algo similar al anterior. Nearest neighbour es el peor porque el video se mueve muy rápido, un frame tiene poco que ver con el anterior. Nuevamente, la interpolación lineal tuvo mejor performance que los splines cúbicos. La razón de esto es la misma que la de antes: al ser un video que se mueve muy rápido, es mejor interpolar con información local que con información global.

Finalmente, podemos notar una diferencia con el video anterior. Podemos observar en la figura ?? como a más grande es el bloque que se toma para hacer splines cúbicos, más grande es el error. Puede verse que para un tamaño de bloque de 4 frames, el error cuadrático medio es aproximadamente 900, para un bloque de 8 frames de 950 y para uno de 12 es de 1000.

Este hecho justifica nuestra explicación de porque en el video `ff6` el tamaño de los bloques no afectó tanto, dado que en este caso tomar bloques más grandes sí agrega nueva información, que sin embargo es perjudicial para el resultado, porque como todo se mueve muy rápidamente, la información nueva altera y distorsiona los resultados.

### 3.1.4. `penal`

Este es un video muy interesante para analizar. Primero, recordemos que en todo momento la mayor parte del video se encuentra quieta, mientras que algunos objetos que ocupan poca parte de la pantalla se mueven.

Esto produce que (cuando hay que interpolar 1 o 2 cuadros) el error cuadrático medio se minimice con el algoritmo de vecino más cercano. Esto se debe a que como la mayor parte del video está quieta, al interpolar con vecino mas cercanos, nos aseguramos que el error en estos lugares sea mínimo, y en las regiones del video que se mueven, el error también será relativamente pequeño.

Además, al interpolar 1 o 2 cuadros, el error al usar splines (con cualquier tamaño de bloques) es menor que el de interpolación lineal. Una posible explicación para esto es que splines se adapta mejor que la interpolación lineal fragmentaria a los movimientos rápidos del video, manteniendo la exactitud de los pixeles que cambian poco, con lo cual puede sacarle ventaja.

Ahora bien, cuando se intentan interpolar 4 u 8 cuadros, la situación es muy distinta. Aquí el error de el algoritmo nearest neighbour sube mucho, sobre pasando al de interpolación lineal y splines cúbicos, que estan prácticamente empatados.

Explicar esto no es difícil: al tener que interpolar más cuadros, nearest neighbour empieza a aumentar su error dado que repetir un cuadro muchas veces lleva bastante error en las partes del video de alto movimiento, dado que el error se arrastra por muchos cuadros. Los algoritmos de interpolación lineal y splines, al utilizar la información mas inteligentemente, son mas resilientes a la falta de información, lo cual les permite sobre pasar en rendimiento (con respecto al error) al algoritmo de nearest neighbour cuando hay que interpolar muchos cuadros.

### 3.1.5. Análisis del error a lo largo del tiempo

Para finalizar con el análisis cuantitativo del error de los algoritmos, nos propusimos analizar como varía el error de nuestra interpolación a lo largo del tiempo para un video dado. Para ello, utilizamos el video `darthvader`, interpolando 1 cuadro entre dos cuadros consecutivos. Veamos los resultados.

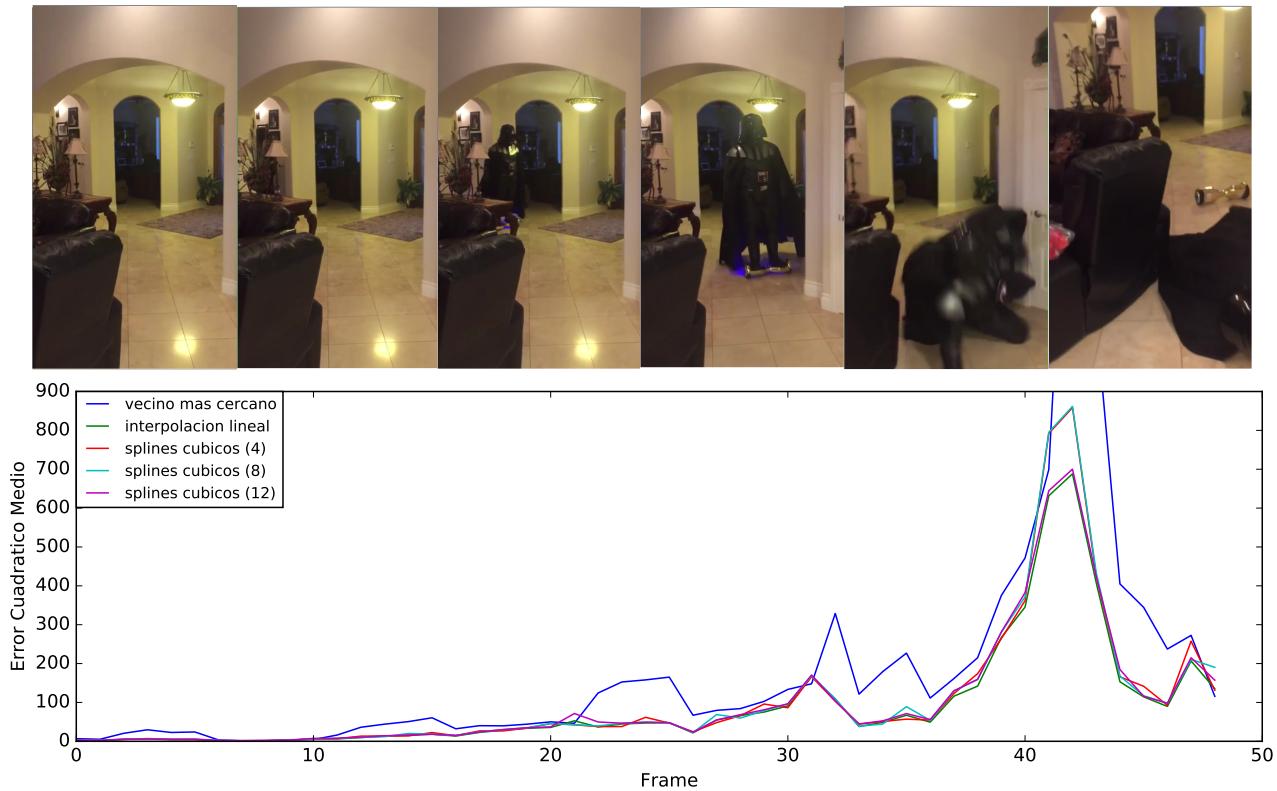


Figura 5: Error Cuadrático Medio a lo largo del tiempo para los distintos algoritmos para el video `darthvader`. Además arriba se puede ver un extracto del video en ese momento.

Como podemos observar en la figura 5, al principio del video, los frames son prácticamente iguales, entonces el error en todos los algoritmos es muy bajo, dado que interpolar es básicamente repetir el frame.

Cuando aparece en escena el objeto que se mueve, el error aumenta. Sin embargo, como la velocidad a la que se mueve es muy baja, el error sigue siendo relativamente medio-bajo.

Luego, cuando Darth Vader tropieza y se cae, el error asciende mucho. Esto se debe a que el movimiento es mucho, entonces interpolar se vuelve más difícil, y aparecen artifacts, dado que nuestros algoritmos no hacen seguimiento de objetos, si no que simplemente interpolan pixel a pixel.

Finalmente, la cámara se mueve un poco, generando error más bajo que antes, aunque sigue siendo alto, por la misma razón de la que se habló anteriormente.

### 3.2. Análisis cualitativo de los métodos

En esta sección nos concentraremos en las características de los métodos utilizados que escapan a nuestros análisis anteriores. Si bien logramos tener una idea de la complejidad temporal y el nivel de error que pueden tener los videos que generamos aun no vimos con suficiente claridad los efectos particulares que pueden llegar a producirse, qué tipo de errores pueden haber y cómo varian entre los distintos métodos. Esto es de lo que hablaremos en esta sección.

Un video esta formado por una sucesión finita de imágenes, al reproducirlo se pasa de una imagen a la siguiente lo cual puede causar cambios en los valores de los pixels que se están visualizando. La interpolación se basara en esos pixels para calcular nuevas imágenes que se agregaran al video, en esta sección veremos de que forma el grado de cambio entre los pixels puede afectar la calidad del video resultante tras la interpolación.

Nuestra hipótesis es que según la forma en que varían los pixels en el video podrían presentarse mayores dificultades y errores al intentar pasarlo a cámara lenta. Por lo tanto lo que haremos en esta sección sera dividir los experimentos en cuatro tipos de video base y analizar cada caso particular con los métodos propuestos. Escogimos 4 ejemplares distintos, un por cada categoría de video que nos parecio relevante analizar. Para cada video hicimos experimentos con cada metodo interpolando 1, 2, 4 y 8 cuadros.

#### 3.2.1. Video de control

En los próximos experimentos analizaremos videos con movimientos rápidos de objetos y cámara intentando verificar ciertas ideas sobre posibles artifacts que podrían generarse. Antes de eso utilizaremos un video de control el cual no presenta ninguna de esas características, este será un video con movimiento relajado el cual nos permitira verificar como se comportan los métodos con videos que, según creemos, no presentaran problemas para luego compararlos con los casos mas problemáticos. El caso mas trivial sería un video completamente estático. Pero se ve facilmente al analizar el funcionamiento de nuestros métodos que el resultado sera un video tambien estático pero de mayor duración, lo cual cumpliría correctamente el resultado deseado. Un caso un poco mas interesante y el cual utilizaremos como video de control es el caso en que hay cierto movimiento pero nada de gran velocidad.

Como video seleccionamos una toma de la carrera de un grupo de babosas. Todos los videos que utilizamos junto con los videos mas representativos de la experimentación pueden verse en el link que dejamos en el apéndice.



Figura 6: Captura del video babosa.avi con el cuadruple de cuadros de lo normal calculados utilizando splines de bloque de radio 4, no se nota en ningún momento algún artifacto grave.

Al ver los resultados se corroboró que utilizando splines y interpolación lineal no habían

problemas y el video resultante tenía un buen efecto de cámara lenta, solo se notaron partes borrosas en las antenas, creemos que debido a que estas producen los movimientos más rápidos en el video. Con Nearest Neighbour la historia es distinta, al agregar más de 2 cuadros al video original comienza a perder mucha fluididad, agregando 8 cuadros el video ya carece completamente de un movimiento natural, esta característica creemos que persistirá siempre al utilizar este método.

### 3.2.2. Movimiento rápido de cámara

Un caso que nos pareció relevante es el de los videos que tienen movimientos rápidos de cámara, como ejemplar de esta situación utilizamos al video nombrado previamente *motocross*. Para este caso volvió a ocurrir con *Nearest Neighbour* que la imagen perdía fluidez a medida que se intentaban agregar más cuadros. Para *Splines* e *Interpolación Lineal* sucedió lo esperado, los movimientos rápidos del video produjeron efectos indeseados, los cuales empeoraban a medida que se agregaban más cuadros. El error puede observarse en la imagen de la izquierda.



Figura 7: A la izquierda se tiene el resultado de un cuadro calculado con Splines al interpolar de a 8 cuadros, se observa una superposición importante entre dos imágenes. En la izquierda se ve una toma del video original

Lo que sucede es que debido al gran ritmo de cambio entre cada fotograma los cuadros que se agregan al video se calculan basados en imágenes muy distintas, los métodos que utilizamos no son suficientemente buenos para predecir el cuadro adecuado y en consecuencia fallan en dar una imagen intermedia adecuada.

Otra observación que hicimos en este video fue que a simple vista no parece haber diferencia significativa entre los resultados de Splines e interpolación lineal, ambos funcionan correctamente al agregar 1 y 2 cuadros y comienzan a fallar a un ritmo similar al comenzar a agregar más cuadros.

### 3.2.3. Movimiento rápido de objetos

Para este experimento utilizamos el video *penal*, este se puede ver como un caso particular del anterior. Ya que hay movimiento rápido de pixels por lo que se presentan los mismos inconvenientes pero solo sobre un pequeño conjunto de pixels, los que están en la trayectoria de la pelota y el jugador, en ese espacio es donde al utilizar splines y lineal se espera experimentar al igual que en el caso anterior un efecto de transparencia y superposición indeseable entre el fondo y el lugar donde estuvo el objeto previamente.

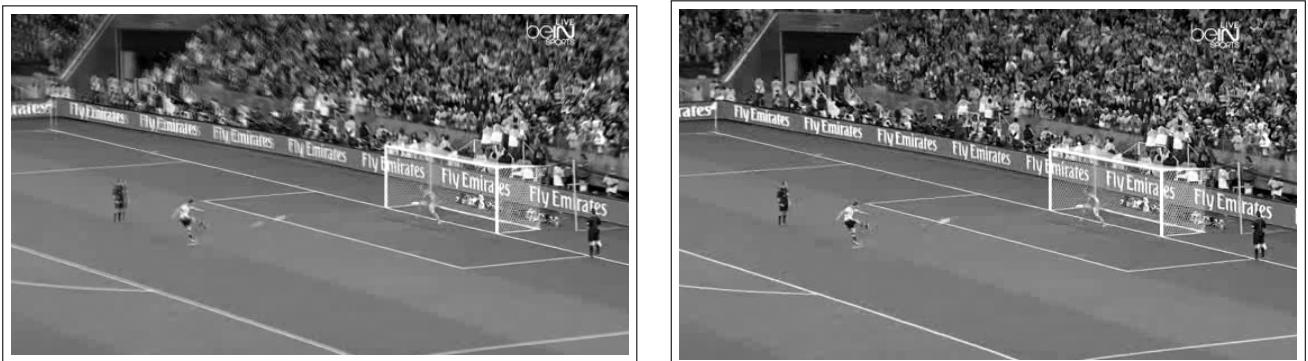


Figura 8: A la izquierda se tiene el resultado de un fotograma calculado con Splines agregando 8 cuadros, se observa una superposición importante entre cuadros. A la derecha esta una toma del video original

Al ver los videos se corrobora lo esperado. El artifacto visto en la figura aumenta cuanto mayor es la cantidad de cuadros que queremos agregar. Para *Nearest Neighbour* el efecto no existe pero la imagen tiene movimientos muy bruscos y parece mas estatica a medida que agregamos mas cuadros.

### 3.2.4. Cambio de Cámara

Los cambios de cámara creemos que serán los que produzcan los mayores problemas para Splines e interpolación lineal debido a que estos producen las mayores diferencias entre cuadros contiguos, creemos que aquí puede llegar a ser preferible incluso *nearest neighbour* a pesar de su dinámica pobre. Para verificar nuestras ideas utilizamos el video *ff6*. También nos interesa comprobar lo charlado previamente en la sección de errores sobre que tanto afectara el tamaño de los bloques de los Splines, intentaremos ver si esto podría llegar a jugar un rol en que tan dramáticos son los artifacts.



Figura 9: Distintos artifacts producidos por Splines e Interpolación lineal interpolando 4 cuadros.



Figura 10: Imágenes originales.

Como se ve en las imágenes hay cuadros formados por imágenes totalmente distintas fusionadas lo cual produce un efecto indeseable. Estos problemas se ven a lo largo de todos los cambios de cámara del video. Se deduce de este experimento que no es buena idea intentar interpolar entre cambios de cámara, una posible solución podría ser trabajar sobre cada toma por separado, hacer la

interpolación deseada y luego volver a unir los subvideos obtenidos, así se evitaria generar cuadros entre tomas de lugares distintos.

Con respecto al tamaño de los bloques de Splines se pudo verificar lo charlado anteriormente en la sección de errores, con distintos tamaños de bloque (se utilizaron radios de 1, 2, 8 y 16) no se observaron cambios significativos. Se puede verificar esto accediendo al link puesto en el apéndice. Allí se acceder a todas las versiones del video *ff6*

#### 4. Conclusiones

## 5. Apéndices