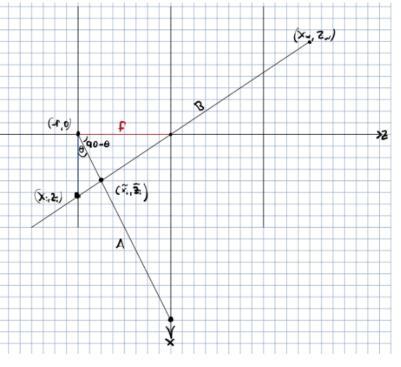
<u>עבודת בית 1 ראייה חישובית ביולוגית</u>



מגישים:

<u> 205730849 – אלון ארבל</u>

<u> 315719906 - גב קרן</u>



ראשית נסמן Xw,Zw כנקודות העולם מהן נלקחה התמונה, x_i, z_i כנקודות הדמיוניות עליהן הייתה אמורה להתקבל התמונה במצלמת

image חריר תקינה.(נבחין כי $z_i=-f$). כעת נסמן A משוואת הישר של הB- במצלמה שלנו ונסמן ב-B את משוואת הישר המחבר בין נקודת התמונה z_i אשר עוברת גם דרך חריר המצלמה.

 $image\ plane$ נזכור כי עלינו למצוא את x' הנקודה בה מתקבלת התמונה על השר A של המצלמה. נשים לב כי נוכל למצוא נקודה זו ע"י מציאת החיתוך בין ישר B לישר

ישר A: נזכור כי ניתן לחשב את שיפוע הישר ע"י טנגנס הזווית בין הישר לציר בA: ביער לראות בתמונה שצירפנו, זווית זו היא A: ניתן לראות בתמונה שצירפנו, זווית זו היא לפי נוסחת משוואת הישר A: בעזרת הנקודהA: בעזרת הנקודהA:

$$X - 0 = \tan(90 - \theta) * (Z - (-f))$$
$$X = \tan(90 - \theta)(Z + f)$$

 $.m=rac{X_W-0}{Z_w-0}=rac{X_w}{Z_w}$.(Xw,Zw), (0,0) ישר B: נחשב את השיפוע לפי נקודות (0,0) משוואת הישר שלו תהיה את בנק B עובר בנק B עובר בנק (0,0) משוואת הישר שלו תהיה

כעת נמצא את נקודת החיתוך של הישרים וזו תהיה הנקודה הדרושה:

$$\frac{X_w}{Z_w} * Z' = \tan(90 - \theta) (Z' + f)$$

$$Z' \left(\frac{X_w}{Z_w} - \tan(90 - \theta)\right) = \tan(90 - \theta) f$$

$$Z' = \frac{\tan(90 - \theta) * f}{\left(\frac{X_w}{Z_w}\right) - \tan(90 - \theta)}$$

:B כעת נציב את Z^\prime שמצאנו במשוואה

$$X' = \frac{X_W}{Z_W} * \frac{\tan(90 - \theta) * f}{\left(\frac{X_W}{Z_W}\right) - \tan(90 - \theta)}$$

. הנקודה התמונה המוזה מישור התמונה המוזז הנקודה (X',Z')

תרגיל 3:

<u>:סעיף א</u>

לפי דוקינס, הדילמה בהתפתחות העין הייתה בנוגע לגודל האישון (חריר העין). מצד אחד, חריר קטן יצור תמונה חדה אך לא יעברו מספיק קרני אור ולכן התמונה תהיה מעט חשוכה.

מצד שני, חריר גדול יפתור את בעיית כניסת קרני האור ובכך נקבל תמונה בהירה מספיק אך נקבל עם זאת תמונה מטושטשת עקב ריבוי קרני אור שהגיעו לפוטורספטורים שונים של אותה נקודה בעולם.

בעקבות בעיה זו הומצאה העדשה אשר תפקידה לשבור את קרני האור ובכך בעצם לרכז כמות גדולה יותר של קרני אור לטווח מצומצם ובכך נקבל תמונה בהירה חדה ומצומצמת גם יחד.

:סעיף ב

לדעתנו, בבסיסו, נחוץ החיקוי של הראיה לפי העין האנושית במידה מסוימת, מכיוון שבמרבית המקרים תהליך הראייה של עין אנושית ישיג את מטרותיו. עם זאת, עלינו להכיר במגבלות העין ועל כן תהליך הראייה הממוחשב צריך להתייחס למגבלות אלו ולנסות לפתור אותן בכלים חישוביים שונים. דוגמאות שונות למגבלות כאלו ניתן לראות בתעתועי ראייה, לדוגמא fraser's spiral שהוצג בספר של Nalwa, בו כל עין אנושית מזהה ספירלות אך בפועל אין בתמונה ספירלות כלל.

מגבלות אלה קורות בגלל שבתהליך הראיה של העין האנושית מופעל גם שיקול דעת (לפי Helmholtz) ולכן הראייה האנושית אינה אובייקטיבית, ועל כן ניתנת לתעתוע ולמרמה. מה שאנו רואים הוא יותר מסך הצורות הגיאומטריות העומדות מולנו. זה קורה בעקבות הרגלים ומסקנות שאנו מבצעים באופן מידי כאשר אנו רואים.

בתהליך הראייה הממוחשבת נרצה שהמחשב יפעל באופן אובייקטיבי וינתח את המידע המוצג כפי שהוא באמת ויהיה חסין מהטעויות הנעשות בתהליך הראייה האנושי.

:סעיף ג

<u>רעש תמונה:</u> ●

מתקבלת תמונה כמעט ללא רעשים. -CCD מתקבלת תמונה עם הרבה יותר רעשים. -CMOS

צריכת חשמל: ●

צורך המון חשמל בגלל שינוע האלקטרונים. <u>-CCD</u> צורך הרבה פחות חשמל מכיוון שלא צריך לשנע אלקטרונים. <u>-CMOS</u>

מהירות:

serial readout איטי מכיוון שמתבצע -CCD הקריאה מתבצעת באופן מקבילי ולכן מהירה יותר. -CMOS

<u>תהליך:</u> ∙

משנע אלקטרונים שנקלטו שורה אחר שורה. <u>-CCD</u> משנע אלקטרונים שנקלטו שורה מחר במחר במחר במחר במחר משלו ולכן -CMOS מובנה משלו ולכן מסוגל לבצע העברת אלקטרונים באופן מקבילי.

<u>סעיף ד:</u>

העצם אותו בחרנו לייצג הוא גדר.

ייצוג א:

"גדר עשויה מצמח עם פרחים לבנים".

בעזרת ייצוג זה ניתן להבין בקלות את צבעיי הגדר.

מצד שני, בייצוג זה קשה יהיה להבין את רוחב וגובה הגדר.

היינו משתמשים בייצוג זה עבור אדם המעוניין בגדר דקורטיבית

ייצוג ב:

"גדר בגובה 3 מטר"

בעזרת ייצוג זה ניתן להבין בקלות את ממדי הגדר.

מצד שני, בייצוג זה קשה יהיה להבין את נראות הגדר וצבעה.

היינו משתמשים בייצוג זה עבור אדם המעוניין בגובה מסוים של גדר לצורך הגנה על מתחם.