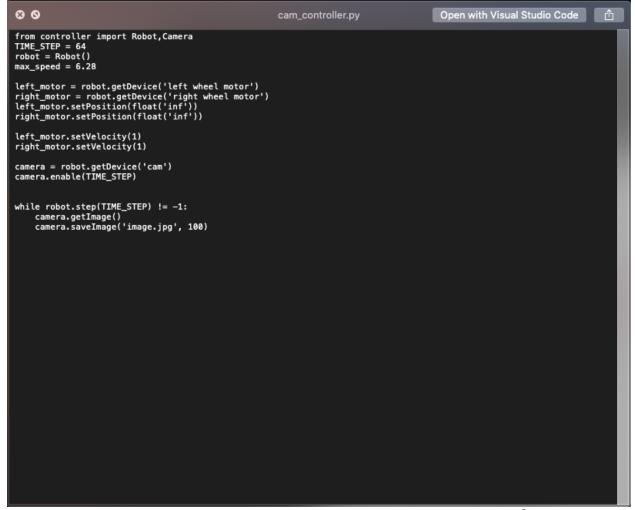
گزارش سوال ۲

در این سوال ابتدا داخل ویباتس برای ربات epuck در بخش torretslot آمدیم camera را از داخل basen node ها به رباتمان اضافه کردیم سپس تنظیماتش را در همان بخش انجام دادیم و noise را برابر 0.2 قرار دادیم بر روی camera کلیک کردیم و از خود ربات سرش را تنظیم کردیم و دوربین را آوردیم بالا تر تا تابلوی عکس را یوشش دهد.

همچنین کنترلری را با نام cam_controller ساختیم و در آن ربات را به حرکت می آوریم، Camera را در آن import می کنیم و همچنین camera مان را import می کنیم و همچنین camera مان را enable کردیم و داخل while هم عکس می گیریم و برای save کردن هم image.jpg زدیم که در پوشه ی controller مان عکس را ذخیره می کند.



در ادامه داخل متلب آمديم و اين عكس را رويش فيلتر gaussian و prewitt را اعمال كرديم.

برای فیلتر gaussian آمدیم convolution نوشتیم و کرنل مربوط به gaussian که مطابق شکل زیر است را به آن

	1 4	4	7	4	1
	4	16	26	16 26	4
<u>1</u> 273	7	26	41		7
	4	16	26	16	4
	1	4	7	4	1

اعمال كرديم. <u>1 | 4 | 7 | -</u>

برای فیلتر prewitt هم آمدیم کرنل آن که به صورت افقی و عمودی است را به آن اعمال کردیم که به صورت زیر است

و حسو	ن ان عاد باد معتور کے انعلی				
(a)	-1	0	1		
	-1	0	1		
	-1	0	1		

 -1
 -1

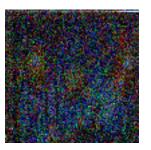
 0
 0

 1
 1

Horizontal (f_x)

Vertical (f_y)

عکسی که ربات گرفت و save کردیم در پوشه ی cam_controller ذخیره شد:



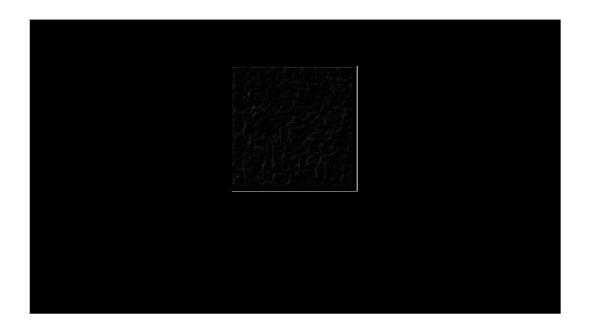
اعمال فيلتر gaussian :



اعمال فیلتر prewitt پس از هموار شدن عکس توسط فیلتر gaussian :









که به ترتیب نتیجه ی اعمال ارجی بی تو گری و کرنل عمودی و افقی و هر دوی افقی و عمودی کرنل ها همزمان در تابع پرویت می باشد.

عکس ها را به صورت جدا در پوشه ی فیلتر ها با نام مناسب که مشخص باشد قرار دادیم.