

## ~~1.1~~ ① Image Distortion

I. Wie kann man  $\hat{u}$  mit Hilfe der Measurement-Matrix  $M$  berechnen?

II. Nach  $\hat{u}$  auflösen und  $\hat{u}$  bestimmen (Pseudoinverse)

III. Anzahl der <sup>Elemente</sup> ~~Elemente~~  $u_{ij}$  bestimmen (in Abhängigkeit von  $D$ )

IV. Measurement Matrix für  $D=2$  aufstellen (vier Samples)

V. Schritte im fertigen Algorithmus ( $\hat{u}$  bestimmt) beschreiben

## ② Preprocessing und Kalibration

I. Problem von flatpanel detectors + 2 Lösungsansätze

II. Kalibrationsmatrix aufstellen und einzelne Komponenten beschreiben

## ③ ART

I. ART herleiten

II. Problem von ART beschreiben und mögliche Lösungsansätze beschreiben

## ④ 3D-Registrierung

I. Lösung der parallelen 3D-Matrix / Rekonstruktion

II. Anzahl der Bit, die für die Speicherung von  $A$  benötigt werden, bestimmen

III. Tuys condition beschreiben

IV. zwei Beispieltrajectories für Tuymalen

## ⑤ Rotation

I. Zeichnung

II. Herleitung