

# Kravspekifikation

**Bachelorprojektet:  
Real-time eye-tracking  
Projektnummer: 15017**



**Version 1.0 26/01/2015  
Studerende: Søren Vøgg Krabbe Lyster (SVL) 10920,  
Martin Degn Kristensen (MDK) 10441  
Studieretning: Elektro  
Vejleder: Preben Kidmose**

---

## Revision History

Revision	Date	Author(s)	Description
1.0	26.01.15	SVL,MDK	Oprettet

## Indhold

<b>1</b>	<b>Indledning</b>	<b>2</b>
1.1	Ordforklaring . . . . .	2
<b>2</b>	<b>Generel beskrivelse</b>	<b>3</b>
2.1	Systembeskrivelse . . . . .	3
2.2	Aktører . . . . .	4
2.3	Systemets begrænsninger . . . . .	4
<b>3</b>	<b>Funktionelle krav</b>	<b>6</b>
3.1	Kalibrering . . . . .	6
3.2	Output . . . . .	7
3.3	Use-cases . . . . .	7
<b>4</b>	<b>Ikke funktionelle krav</b>	<b>8</b>

# 1 Indledning

Dette dokument har med formål at definere de forskellige krav til systemet Real-time eye-tracking. Systemet består af et computerprogram, der ved hjælp af input fra et kamera, skal kunne detektere hvor på en skærm en testperson kigger. Resultaterne af denne måling skal resultere i et XY-koordinat med timestamp for hver måling med ønsket frekvens. Computerprogrammet skal være let tilgængeligt. Det skal indeholde en række muligheder for tilpasning til brugerens ønsker. Dette indbefatter mulighed for ændring af algoritme, kamerainput m.m.

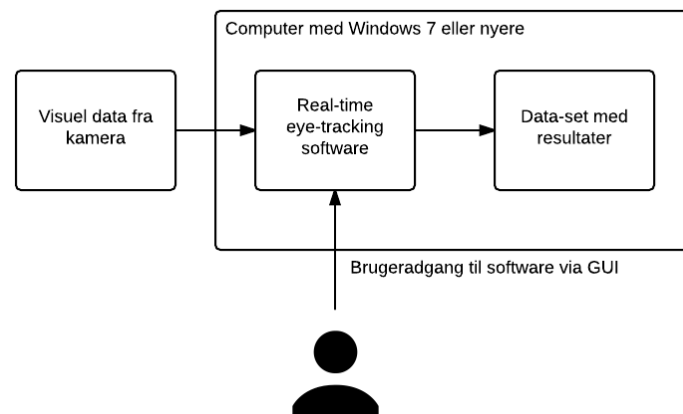
## 1.1 Ordforklaring

Endnu ikke gjort klart.

## 2 Generel beskrivelse

Dette afsnit i kravspecifikationen vil give et overordnet billede af de krav der er blevet opstillet for udviklingen af systemet.

### 2.1 Systembeskrivelse



Figur 1: Systemdiagram for Real-time eye-tracking

Der ønskes udviklet et system som kan indsamle videodata fra et kamera og derefter anvende dataen til at bestemme hvor en forsøgsperson kigger hen på en specifik skærm. Systemet skal derudover videregive denne information til brugeren via koordinater samt en graf der repræsenterer den skærm forsøgspersonen ser på.

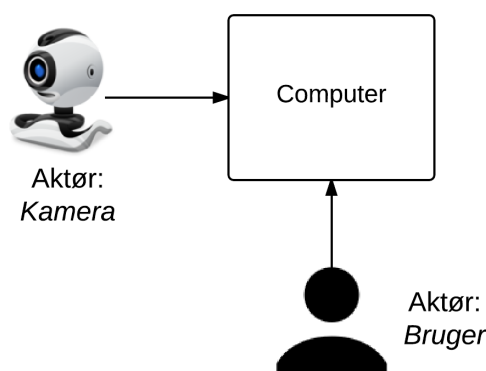
Før dataopsamling skal en indledende kalibrering af systemet gennemføres. Dette gøres ved at et gitter med specifikke punkter indlæses på forsøgspersonsskærmen. Derefter bedes forsøgspersonen se på specifikke punkter på skærmen, og sammenhængen imellem de målte punkter og de kendte punkter kan anvendes til at finde en homografisk mapning. Efter denne kalibrering kan systemet anvendes.

Systemet udvikles med henblik på en standard anvendelsesmåde, med mulighed for brugerdefinerede anvendelses- måder. Standardanvendelsen omhandler at vælge en sti og et filnavn, hvorefter dataopsamling umiddelbart begynder. Under dataopsamlingen vil gazevectoren løbende blive præsenteret for brugeren på brugerskærmen. Når brugeren er færdig kan opsamlingen stoppes, og dataopsamlingen gemmes i den tidligere valgte fil. Bemærk at den algoritme der anvendes til behandling af data her er forudbestemt. (Hvis brugeren ønsker at bruge en anden algoritme kan denne indlæses. Den

kan også indskrives direkte i GUI'en, og derefter gemmes. Formålet med dette er at kunne indrette systemet efter specifikke behov, og hurtigt indhente de opsætninger til fremtidig brug. Eventuelt kan andre variabler indtastes ved systemstart)

I de følgende afsnit fremgår det hvorledes det udviklede system indgår i det samlede system.

## 2.2 Aktører



Figur 2: Systemets aktører

En række af de kommende funktionelle krav vil blive opstillet som use-cases. Følgende er beskrivelser for de enkelte aktører:

<b>Navn</b>	<i>Bruger</i>
<b>Beskrivelse</b>	Brugeren er personen der tilgår systemet via et grafisk user interface.

<b>Navn</b>	<i>Kamera</i>
<b>Beskrivelse</b>	Systemet vil snakke sammen med et kamera, hvis formål er at levere visuelt data.

## 2.3 Systemets begrænsninger

1. Systemet kan ikke forventes at køre realtime (100 fps) udenfor standard anvendelse.
2. Systemet kan ikke håndtere briller på forsøgspersonen.

3. Systemet kan ikke anvendes uden indledende kalibrering.
4. Systemet kan ikke anvendes uden indstilling af fysiske rammer.
5. Systemet kan ikke håndtere hovedbevægelser uden for X / X / X.

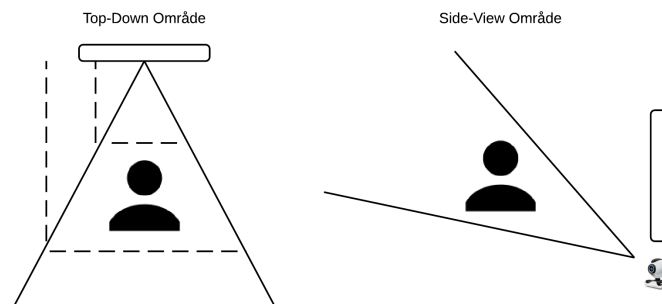
## 3 Funktionelle krav

Følgende funktionelle krav for systemet er blevet stillet:

1. Kalibrering: Før måling skal programmet kunne kalibreres.
2. Output: Resultater af måling skal ende i en log-fil tilgængelig til brugeren.
3. Brugertilgang: Ved hjælp af use case teknikken vil en yderlige række krav blive stillet. Disse vil lægge grundlag for bruger-program-interaktioner. Use-case-kravene er opstillet i afsnit 3.3.

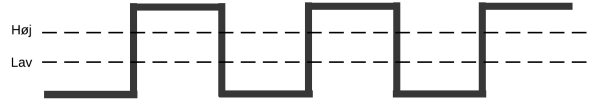
### 3.1 Kalibrering

Kalibrering: Specifikke ukendte variabler skal kunne kalibreres ved hjælp af interpolation. Herved skal programmet kunne tilpasses testpersonens fysiske forhold til kameraet.



Figur 3: Kameraets position i forhold til testperson

Derudover skal programmet kunne kalibreres således at der kan findes tærskler (threshold-values) for trigger-niveauet: En værdi når trigger-niveauet går højt, og en værdi når trigger-niveauet går lavt.



Figur 4: Eksempel på tærskelværdier for trigger-signalet

## 3.2 Output

For hver igangsat session skal programmet generere en (eller flere) log-fil med følgende data:

- Nuværende program-konfiguration
- Noter fra bruger
- Kommasepareret målingsdata med følgende format:  
*X-koordinat, Y-koordinat, Samplenummer, Trigger-niveau (0 for lav, 1 for høj)*

## 3.3 Use-cases

1. Kalibrering:  
Initierer en række kalibreringer før brug.
2. Start måling:  
Igangsætter måling og kreere en tilhørende log-fil.
3. Pause måling:  
Giver brugeren mulighed for at pause igangværende måling. Herved vil der ikke blive kreeret en ny log-fil.
4. Slut måling:  
Afslutter måling.
5. Gem indstillinger:  
Gemmer en fil med brugerens nuværende indstillinger.
6. Indlæs indstillinger:  
Indlæser indstillinger fra gemt fil.
7. Vælg kamera-input:  
Giver brugeren mulighed for at vælge imellem potentielle kamera-inputs.



## 4 Ikke funktionelle krav

Real-time eye-tracking systemet skal indeholde en række ikke funktionelle krav. Disse krav skal garantere et robust system, der med en hvis præcision skal kunne levere de ønskede data.

- Fejlmargen: Systemet skal kunne angive XY-koordinater for øjets fokuspunkt. Disse koordinater må have en afvigelse på  $>2^\circ$ . [Reference mangler].
- Real-time: Systemet skal kunne angive XY-koordinater med en bestemt frekvens. Denne frekvens er angivet af et trigger-signal.

## Litteratur