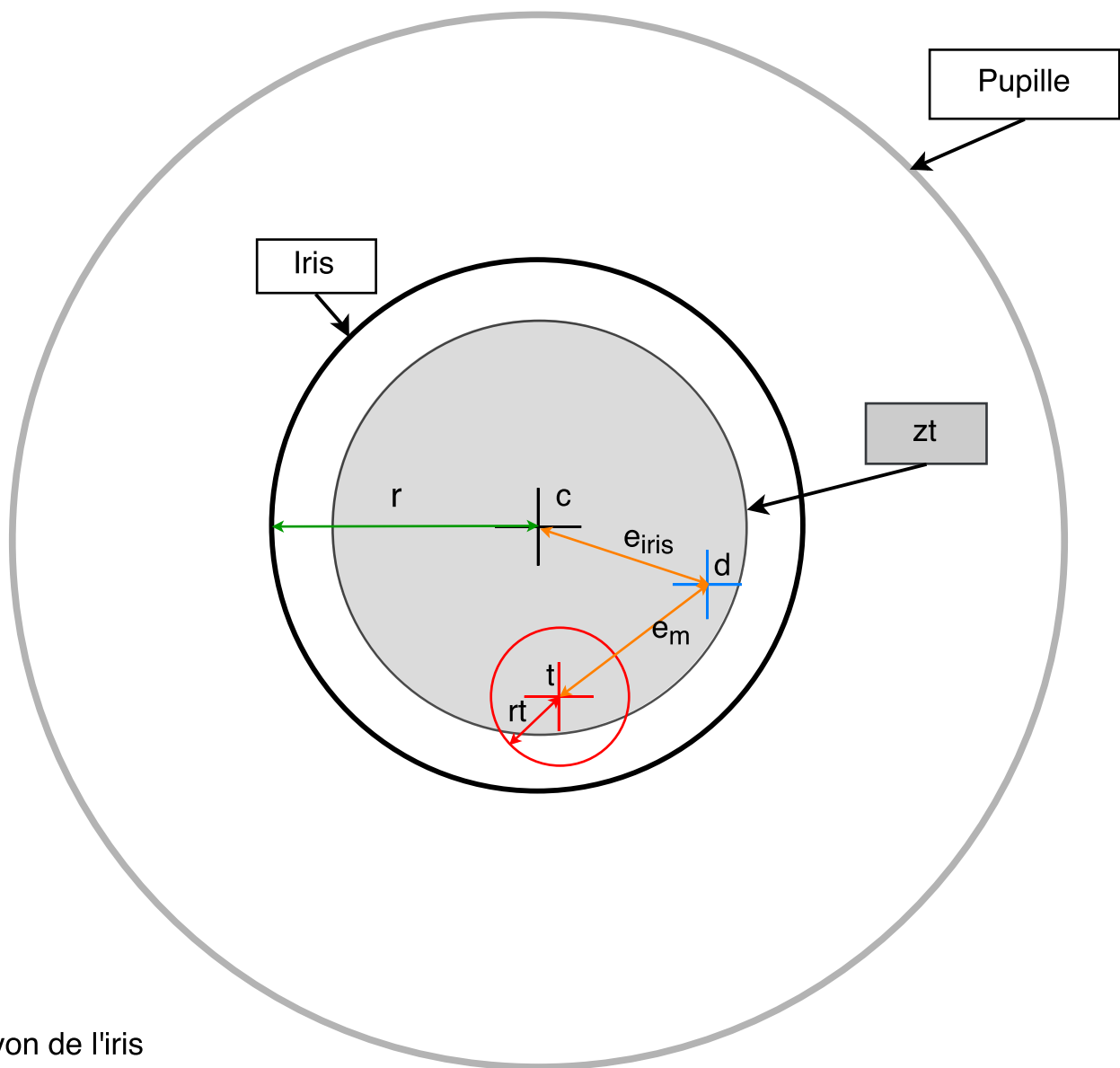


Cas où d, t et c ne sont pas alignés



$r$  : rayon de l'iris

$c$  : centre de l'iris

$t$  : centre du tag = position du centre de l'iris issue du tag

$d$  : position du centre de l'iris issue de l'algorithme de détection

$e_{iris}$  : erreur réelle existante entre le vrai centre de l'iris et sa position détectée par l'algorithme

$e_m$  : erreur mesurée entre la position du centre de l'iris détectée par l'algorithme et le tag

$e_{aff}$  : erreur issue de l'étape de transposition

$r_t$  : rayon du tag

$eu_{iris}$  : erreur de l'utilisateur commise lors du tag

$z_t$  : zone de positionnement potentiel de  $t$

$e_3$  : différence entre  $e_{max}$  et  $e_{aff}$

$$z_t = r - r_t$$

Pour déterminer  $r_t$  :

$$r_t = r - e_3 + 1 - eu_{iris}$$

à noter :

- l'erreur  $eu_{iris}$  est incluse dans le calcul de  $r_t$
- $r_t < r$
- le + 1 permet d'avoir une marge supplémentaire