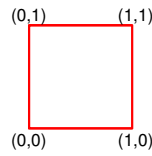


Example Questions - Geometrical Operations

- Warping
- Morphing

Homogeneous Coordinates

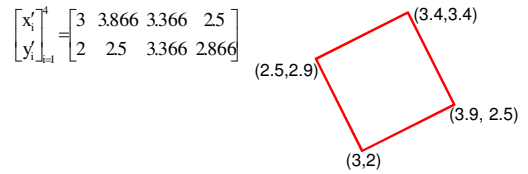


Rotate and translate:  
 $(tx,ty) = (3,2), \theta = 30^\circ$

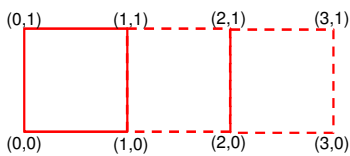
$$M = \begin{bmatrix} \cos \theta & -\sin \theta & 3 \\ \sin \theta & \cos \theta & 2 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0.866 & -0.5 & 3 \\ 0.5 & 0.866 & 2 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x'_i \\ y'_i \\ w_i \end{bmatrix}_{i=1}^4 = M \begin{bmatrix} x_i \\ y_i \\ 1 \end{bmatrix}_{i=1}^4 = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x'_i \\ y'_i \\ w_i \end{bmatrix}_{i=1}^4 = \begin{bmatrix} 0.866 & -0.5 & 3 \\ 0.5 & 0.866 & 2 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 & 3.866 & 3.366 & 2.5 \\ 2 & 2.5 & 3.366 & 2.866 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$



Homogeneous Coordinates



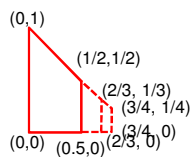
Projective Transformation

$$M = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x'_i \\ y'_i \\ w_i \end{bmatrix}_{i=1}^4 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 2 \\ 3 & 3 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 2 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 2 \\ 3 & 3 \\ 3 & 3 \\ 4 & 4 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x'_i \\ y'_i \\ w_i \end{bmatrix}_{i=1}^4 = \begin{bmatrix} 0 & 0.5 & 0.5 & 0 \\ 0 & 0 & 0.5 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2/3 & 2/3 \\ 3/4 & 3/4 \\ 0 & 1/3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3/4 & 3/4 \\ 0 & 1/4 \end{bmatrix}$$



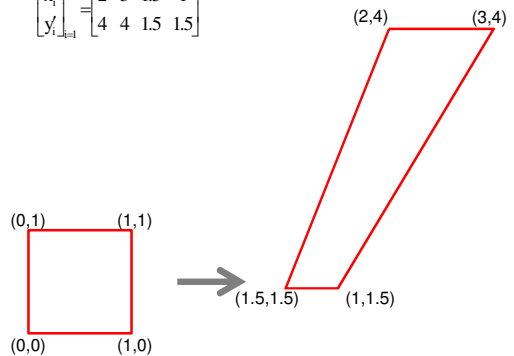
Homogeneous Coordinates

What does this transformation do?

$$M = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 0 & -1 & 4 \\ 0 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x'_i \\ y'_i \\ w_i \end{bmatrix}_{i=1}^4 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 0 & -1 & 4 \\ 0 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & 3 & 3 & 2 \\ 4 & 4 & 3 & 3 \\ 1 & 1 & 2 & 2 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} x'_i \\ y'_i \\ w_i \end{bmatrix}_{i=1}^4 = \begin{bmatrix} 2 & 3 & 1.5 & 1 \\ 4 & 4 & 1.5 & 1.5 \end{bmatrix}$$



4. נתונות שתי תמונות: תמונה A המכילה עיגול בעל דרגת אפור  $I_a$  שמרכזו ב-  $P_a$  (נקטור דו-מימדי) ורדיוסו  $R_a$ , ותמונה B המכילה עיגול בעל דרגת אפור  $I_b$  שמרכזו ב-  $P_b$  ורדיוסו  $R_b$ . מניחים לבצע **morphing** מתמונה A לתמונה B על-ידי יצירת רצף של תמונות  $I(t)$ , כך שתמונה A היא  $I(0)$  ותמונה B היא  $I(1)$  (ראה ציור).

א. מצא את הטרונספורמציה הגיאומטרית שמעבירה פיקסל  $(x, y)$  בתמונה A למקומו בתמונה  $I(t)$ . רמז: מצא מטריצה  $S(t)$  scaling ווקטור  $T(t)$  translation כך ש

$$\begin{pmatrix} x'(t) \\ y'(t) \end{pmatrix} = S(t) \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} + T(t)$$

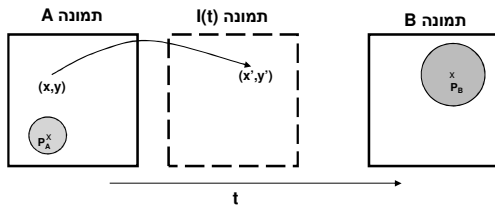
ב. מצא את הטרונספורמציה הגיאומטרית שמעבירה פיקסל  $(x, y)$  בתמונה B למקומו בתמונה  $I(t)$ .

ג. מצא איזה פיקסל מתמונה A מועבר לפיקסל  $(x', y')$  בתמונה  $I(t)$ .

ד. מצא איזה פיקסל מתמונה B מועבר לפיקסל  $(x', y')$  בתמונה  $I(t)$ .

ה. כתוב אלגוריתם שמייצר את תמונה  $I(t)$  לכל  $t$  נתון בין 0 ל-1. הנח אינטרפולציה של שני קרוב.

ו. בהנחה שהתמונות מכילות אפסים מחוץ למעגלים, מצא דרך לייעל את האלגוריתם שהצעת בסעיף הקודם.



ב ה צ ל ה

4. א.

A point  $(x_A, y_A)$  from the source image A, moves to a point  $(x_B, y_B)$  in the target image B by the geometric transformation:

$$\begin{pmatrix} x_B \\ y_B \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} R_b/R_a & 0 \\ 0 & R_b/R_a \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_A \\ y_A \end{pmatrix} - P_a + P_b + (P_b - P_a)$$

A point  $(x_A, y_A)$  from the source image A, moves to a point  $(x_t, y_t)$  in the intermediate image  $I(t)$  by the geometric transformation:

$$\begin{pmatrix} x_t \\ y_t \end{pmatrix} = \left[ t \begin{pmatrix} R_b/R_a & 0 \\ 0 & R_b/R_a \end{pmatrix} + (1-t) \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \right] \begin{pmatrix} x_A \\ y_A \end{pmatrix} - P_a + P_t + t(P_b - P_a)$$

Define:

$$S_{AB}(t) = \left[ t \begin{pmatrix} R_b/R_a & 0 \\ 0 & R_b/R_a \end{pmatrix} + (1-t) \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \right]$$

$$T_{AB}(t) = -S_{AB}(t)P_a + P_t + t(P_b - P_a)$$

then we have:

$$\begin{pmatrix} x_t \\ y_t \end{pmatrix} = S_{AB}(t) \begin{pmatrix} x_A \\ y_A \end{pmatrix} + T_{AB}(t)$$

ב. Similarly to א. above we get:

$$\begin{pmatrix} x_t \\ y_t \end{pmatrix} = S_{BA}(1-t) \begin{pmatrix} x_B \\ y_B \end{pmatrix} + T_{BA}(1-t)$$

where we define:

$$S_{BA}(t) = \left[ t \begin{pmatrix} R_a/R_b & 0 \\ 0 & R_a/R_b \end{pmatrix} + (1-t) \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \right]$$

$$T_{BA}(t) = -S_{BA}(t)P_b + P_t + t(P_a - P_b)$$

ג.

From א. we extract  $(x_A, y_A)$ :

$$\begin{pmatrix} x_A \\ y_A \end{pmatrix} = S_{AB}^{-1}(t) \left( \begin{pmatrix} x_t \\ y_t \end{pmatrix} - T_{AB}(t) \right)$$

ד.

From ב. we extract  $(x_B, y_B)$ :

$$\begin{pmatrix} x_B \\ y_B \end{pmatrix} = S_{BA}^{-1}(1-t) \left( \begin{pmatrix} x_t \\ y_t \end{pmatrix} - T_{BA}(1-t) \right)$$

ה.

For each pixel  $(x_t, y_t)$  in  $I(t)$  apply

$$I(t) = (1-t)I_A(\text{round}(x_A), \text{round}(y_A)) + tI_B(\text{round}(x_B), \text{round}(y_B))$$

where  $(x_A, y_A)$  and  $(x_B, y_B)$  are from sections ג and ד above.

ו.

• For each pixel  $(x_t, y_t)$  in  $I(t)$  find  $(x_A, y_A)$  using the equation in ג.

• If  $\left\| \begin{pmatrix} x_A \\ y_A \end{pmatrix} - P_a \right\|^2 \leq R_a^2$

•  $I(x_t, y_t) = tI_A + (1-t)I_B$  where  $I_A$  and  $I_B$  are the gray levels of the circle in image A and image B, respectively.

• Otherwise  $I(x_t, y_t) = 0$

3. נתונות שתי תמונות: תמונה A המכילה קטע עיגול בעל דרגת אפור  $I_a$  שמרכזו ב-  $P_a$  (נקטור דו-מימדי), ארכו  $L_a$  וכוונו מקביל לציר ה-X. תמונה B מכילה קטע עיגול בעל דרגת אפור  $I_b$  שמרכזו ב-  $P_b$  ארכו  $L_b$  וכוונו בזווית  $\theta$  מציר ה-X (ראה תמונה). מניחים לבצע **morphing** מתמונה A לתמונה B על-ידי יצירת רצף של תמונות  $I(t)$ , כך שתמונה A היא  $I(0)$  ותמונה B היא  $I(1)$  (ראה ציור).

א. מצא את הטרונספורמציה הגיאומטרית שמעבירה פיקסל  $(x, y)$  בתמונה A למקומו בתמונה  $I(t)$ .

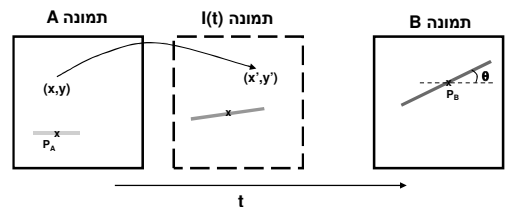
ב. מצא את הטרונספורמציה הגיאומטרית שמעבירה פיקסל  $(x, y)$  בתמונה B למקומו בתמונה  $I(t)$ .

ג. מצא איזה פיקסל מתמונה A מועבר לפיקסל  $(x', y')$  בתמונה  $I(t)$ .

ד. מצא איזה פיקסל מתמונה B מועבר לפיקסל  $(x', y')$  בתמונה  $I(t)$ .

ה. כתוב אלגוריתם שמייצר את תמונה  $I(t)$  לכל  $t$  נתון בין 0 ל-1. הנח אינטרפולציה ביליניארית.

ו. בהנחה שהתמונות מכילות אפסים מחוץ לישר, מצא דרך לייעל את האלגוריתם שהצעת בסעיף הקודם.



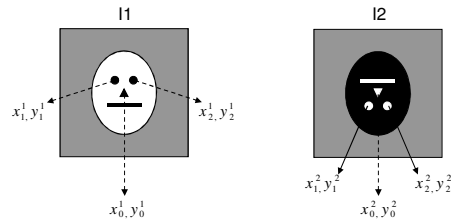
ב. נתונה תמונה של פסיפס ריבועי שצולם ממרחק 2 מטר ומגובה 1.5 מטר:



רוצים לשחזר את תמונת הפסיפס במבט על (מעל מרכז הפסיפס).  
תאר כיצד ניתן לעשות זאת.  
תן תאור מדויק כולל נוסחאות.

## שאלה מספר 2

נתונות 2 תמונות I1, I2:



רוצים ליצור אנימציה (= סדרת תמונות) המתחילה ב-I1 ומסתיימת ב-I2.  
זמן ריצת האנימציה מסומנת ב-t (t = 0..1).  
ה-morphing מתבסס על features כך ש-x1^1, y1^1 בתמונה I1 מועתק ל-x1^2, y1^2 בתמונה I2 עבור t = 1, 2.

טרנספורמציה ה-morphing נתונה ע"י מטריצות 2x2: S1^1 ו-S1^2.  
המופעלת סביב ה"אף" x0^1, y0^1 ו-x0^2, y0^2 בהתאמה  
כך שבזמן t הטרנספורמציה המופעלת על I1 מוגדרת:

$$S1^1[(x, y) - (x0^1, y0^1)] + (x0^2, y0^2) \quad \text{עובר ל- I1 ב- } (x, y) \\ \text{ובאופן דומה} \\ S1^2[(x, y) - (x0^2, y0^2)] + (x0^1, y0^1) \quad \text{עובר ל- I2}$$

בהכ ניתן להניח כי (x0^1, y0^1) = (x0^2, y0^2)

- א. תאר בנוסחה (כפונקציה של x1^1, y1^1, x2^1, y2^1) את S1^1 ו-S1^2 עבור t = 0.
- ב. תאר בנוסחה (כפונקציה של x1^1, y1^1, x2^1, y2^1) את S1^1 ו-S1^2 עבור t = 1.

- ג. תאר בנוסחה (כפונקציה של x1^1, y1^1, x2^1, y2^1) את S1^1 ו-S1^2 עבור t כלשהו.  
הנח שבזמן t ה-feature x1^1, y1^1 עובר לקואורדינטות שהן t חלקיות הדרך לכיוון x2^1, y2^1.

- ד. תאר כיצד יראו התמונות בסדרת המרפינג בזמן t = 0, 0.25, 0.5, 0.75, 1 (קחו בחשבון גם את ה-cross-dissolve).

## שאלה מספר 2

The Matrix S1^1 transforms pixels of image I1  
Transformation is about the nose thus:

$$S1^1 \begin{bmatrix} x - x0^1 \\ y - y0^1 \end{bmatrix}$$

Transformation S1^1 at time t = 0 maps I1 to itself thus

$$S0^1 = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Transformation S1^1 at time t = 1 maps I1 to I2, thus it maps  
x1^1, y1^1 to x2^1, y2^1 (again remembering that the transforms are about the nose)

$$S1^1 \begin{bmatrix} x1^1 - x0^1 \\ y1^1 - y0^1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x2^1 - x0^2 \\ y2^1 - y0^2 \end{bmatrix}$$

Solve using pseudo-inverse (as done in HW assignment):

$$S1^1 = \begin{bmatrix} x1^1 - x0^1 \\ y1^1 - y0^1 \end{bmatrix} \text{pinv} \left( \begin{bmatrix} x1^1 - x0^1 \\ y1^1 - y0^1 \end{bmatrix} \right) \quad \text{Eq (1)}$$

Note that S is NOT rotation (since rotation would take x1^1, y1^1 to x2^1, y2^1).  
In fact S is reflection about the x-axis (after translation so that the nose is at origin)

Transformation S1^1 at time t maps x1^1, y1^1 to a point which is of proportion t  
on the line from x1^1, y1^1 to x2^1, y2^1 i.e to the point:

$$(x1^1 + t(x2^1 - x1^1), y1^1 + t(y2^1 - y1^1)) = (1-t)(x1^1, y1^1) + t(x2^1, y2^1)$$

Thus to get S1^1 we replace x2^1, y2^1 of eq (1) above with this new point:

$$S1^1 = \begin{bmatrix} (1-t)x1^1 + tx2^1 - x0^2 \\ (1-t)y1^1 + ty2^1 - y0^2 \end{bmatrix} \text{pinv} \left( \begin{bmatrix} x1^1 - x0^1 \\ y1^1 - y0^1 \end{bmatrix} \right)$$

Similarly for S1^2 we have:

$$S0^2 = \begin{bmatrix} x1^2 - x0^2 \\ y1^2 - y0^2 \end{bmatrix} \text{pinv} \left( \begin{bmatrix} x2^2 - x0^2 \\ y2^2 - y0^2 \end{bmatrix} \right)$$

$$S1^2 = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$S1^2 = \begin{bmatrix} (1-t)x1^2 + tx2^2 - x0^2 \\ (1-t)y1^2 + ty2^2 - y0^2 \end{bmatrix} \text{pinv} \left( \begin{bmatrix} x1^2 - x0^2 \\ y1^2 - y0^2 \end{bmatrix} \right)$$

The images at various times t (assume white = gray value 1, black = gray value 0  
And background gray is gray value 0.5):

