

Formelsammlung Einführung in Visual Computing

Vektoren

Vektornorm:

$$\mathbb{R}^2: \vec{v} = (x, y), |\vec{v}| = \sqrt{x^2 + y^2}$$

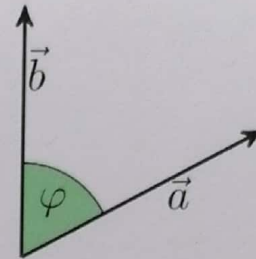
$$\mathbb{R}^3: \vec{v} = (x, y, z), |\vec{v}| = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$$

Skalarprodukt:

$$\mathbb{R}^2: \vec{a} = (a_1, a_2), \vec{b} = (b_1, b_2), \vec{a} \cdot \vec{b} = a_1 b_1 + a_2 b_2$$

$$\mathbb{R}^3: \vec{a} = (a_1, a_2, a_3), \vec{b} = (b_1, b_2, b_3), \vec{a} \cdot \vec{b} = a_1 b_1 + a_2 b_2 + a_3 b_3$$

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = |\vec{a}| |\vec{b}| \cos \varphi$$



Kreuzprodukt:

$$\vec{a} \times \vec{b} = \begin{pmatrix} a_1 \\ a_2 \\ a_3 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_2 b_3 - a_3 b_2 \\ a_3 b_1 - a_1 b_3 \\ a_1 b_2 - a_2 b_1 \end{pmatrix}$$

Matrizen

Die Matrix $A = (a_{ij}) \in \mathbb{R}^{m \times n}$ hat m Zeilen mit Index i und n Spalten mit Index j .

Multiplikation: $C = A \cdot B$. Die Spaltenzahl m der Matrix A muss mit der Zeilenzahl der Matrix B übereinstimmen. Die Zeilenzahl l der Ergebnismatrix C entspricht dann derjenigen der Matrix A und ihre Spaltenzahl n derjenigen der Matrix B . Jeder Eintrag c_{ik} des Matrizenprodukts berechnet sich dabei über

$$c_{ik} = \sum_{j=1}^m a_{ij} \cdot b_{jk}$$

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} b_{11} & b_{12} \\ b_{21} & b_{22} \\ b_{31} & b_{32} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} c_{11} & c_{12} \\ c_{21} & c_{22} \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} b_{11} & b_{12} \\ b_{21} & b_{22} \\ b_{31} & b_{32} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} c_{11} & c_{12} \\ c_{21} & c_{22} \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} b_{11} & b_{12} \\ b_{21} & b_{22} \\ b_{31} & b_{32} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} c_{11} & c_{12} \\ c_{21} & c_{22} \end{pmatrix}$$

Transformationen: Homogene Rotationsmatrizen

2D (gegen Uhrzeigersinn):

$$R(\alpha) = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) & 0 \\ \sin(\alpha) & \cos(\alpha) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

3D um x-Achse:

$$R_X(\alpha) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) & 0 \\ 0 & \sin(\alpha) & \cos(\alpha) & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

3D um y-Achse:

$$R_Y(\alpha) = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & 0 & \sin(\alpha) & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ -\sin(\alpha) & 0 & \cos(\alpha) & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

3D um z-Achse:

$$R_Z(\alpha) = \begin{pmatrix} \cos(\alpha) & -\sin(\alpha) & 0 & 0 \\ \sin(\alpha) & \cos(\alpha) & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Binomische Formeln

$$(a + b)^2 = a^2 + 2 \cdot a \cdot b + b^2$$

$$(a - b)^2 = a^2 - 2 \cdot a \cdot b + b^2$$

Quadratische Gleichungen

$$x^2 + p \cdot x + q = 0$$

$$x_{1,2} = -\frac{p}{2} \pm \sqrt{\left(\frac{p}{2}\right)^2 - q}$$

$$a \cdot x^2 + b \cdot x + c = 0$$

$$x_{1,2} = \frac{-b \pm \sqrt{b^2 - 4 \cdot a \cdot c}}{2 \cdot a}$$

Fragebogen

Name:	_____
Datum:	_____

BEWERTUNG

Sie können bei diesem Test 120 Punkte erreichen. Unterlagen und elektronische Hilfsmittel (außer einfacher Taschenrechner) sind nicht erlaubt!

Die folgenden Fragen beinhalten Wahr-Falsch-Aussagen, Single-Choice-Fragen und Multiple-Choice-Fragen. Für Wahr-Falsch-Aussagen und Multiple-Choice-Fragen gilt: Richtig angekreuzte Antworten ergeben Pluspunkte, falsch angekreuzte Antworten ergeben Minuspunkte. Bei Single-Choice-Fragen gibt es bei falscher Auswahl keine Minuspunkte. Für eine Frage, bei der keine Antwortmöglichkeit angekreuzt wurde, bekommt man 0 Punkte. Fragen mit Minuspunkten haben einen Hinweis darauf.

ACHTUNG: Minuspunkte sind global. Des Weiteren gilt, wenn man bei einer Aufgabe mit Minuspunkten alles ankreuzt, bekommt man immer 0 Punkte. Bei den Rechenaufgaben müssen **KEINE** Rechengänge auf den Fragebögen angegeben werden und am Ende muss nur der Antwortbogen abgegeben werden.

AUSFÜLLHILFE FÜR DEN ANTWORTBOGEN

Wie markiere ich richtig?

Für diese Prüfung erhalten Sie einen Fragebogen und einen Antwortbogen. Die Antworten sind durch entsprechende Markierungen auf dem Antwortbogen vorzunehmen. Dieser wird maschinell ausgewertet, handschriftliche Anmerkungen werden nicht berücksichtigt. Ankreuzungen auf dem Fragebogen werden nicht ausgewertet! Verwenden Sie für Ihre Markierungen ausschließlich einen schwarzen oder blauen Kugelschreiber von normaler Schriftstärke. Die Markierungen müssen deutlich und positionsgenau durch ein Kreuz erfolgen. Wenn Sie eine Ankreuzung korrigieren möchten, füllen Sie das Kästchen vollkommen aus, dadurch wird diese Markierung wie ein leeres Kästchen gewertet. Eine neuerliche Korrektur ist dann nicht mehr möglich!

Ausfüllen der Matrikelnummer:

Tragen Sie zu Beginn der Prüfung Ihre 8-stellige Matrikelnummer auf dem Antwortbogen in das dafür vorgesehene Feld ein. Übertragen Sie dann Ihre Matrikelnummer mit Kreuzen in die darunter befindlichen Kästchen, die von 0 bis 9 nummeriert sind. Die erste Spalte entspricht der 1. Ziffer Ihrer Matrikelnummer, die zweite Spalte entspricht der 2. Ziffer Ihrer Matrikelnummer usw.

Viel Erfolg bei der Prüfung!

1 Kategorie: Aliasing (4 Punkte) A

Frage: (1) Durch Aliasing können kleine Flächen nach dem Diskretisieren komplett verschwinden. (1 Punkt, Minuspunkte: ja)

 Wahr

 Falsch

Frage: (2) Durch Aliasing können kleine Flächen nach dem Diskretisieren größer erscheinen. (1 Punkt, Minuspunkte: ja)

 Wahr

 Falsch

Frage: (3) Laut dem Nyquist-Shannon-Abtasttheorem müsste die Abtastfrequenz mindestens 10kHz sein, wenn die höchste übertragene Basisfrequenz 20kHz ist. (1 Punkt, Minuspunkte: ja)

 Wahr

 Falsch

Frage: (4) Aliasing-Effekte bei Linien können durch die Veränderung der Intensitäten einzelner Pixel vermindert werden. (1 Punkt, Minuspunkte: ja)

 Falsch

 Wahr

2 Kategorie: Beleuchtung und Schattierung (18 Punkte) A

Frage: (5) Gegeben sei ein diffus reflektierendes Dreieck mit einer Oberflächennormale $n = (\sqrt{2}, 1, 1)$, Reflexionskoeffizient $k_d = k_a = \frac{1}{3}$. Weiters sind zwei Lichtquellen gegeben: L_1 aus Richtung $(0, 0, 1)$ mit Intensität $I_{L_1} = 120$ und L_2 aus Richtung $(\sqrt{8}, -2, -2)$ mit Intensität $I_{L_2} = 240$. (12 Punkte, Minuspunkte: ja, mehrere korrekte Antworten möglich)

 Die Gesamtintensität des Lichts, das vom Dreieck reflektiert wird, ist 26.

 Der Einfallswinkel von L_2 auf die Oberfläche ist 0° .

 Die Gesamtintensität des Lichts, das vom Dreieck reflektiert wird, ist 32.

 Die Gesamtintensität des Lichts, das vom Dreieck reflektiert wird, ist 66.

 Der Einfluss von L_1 auf die von der Oberfläche reflektierte Gesamtintensität ist größer als der von L_2 .

 Der Einfallswinkel von L_2 auf die Oberfläche ist 90° .

 Der Einfallswinkel von L_2 auf die Oberfläche ist 45° .

In Abbildung 1 sind drei Objekte gegeben, deren Beleuchtung mit Hilfe des Phong-Beleuchtungsmodells ($L_{spec} = k_s \cdot I \cdot (v \cdot r)^p$) berechnet worden ist.

Frage: (6) Welche Werte für k_s und p wurden bei Abbildung 1a verwendet? (2 Punkte)

 $k_s = 0, p = 99$
 $k_s = 1, p = 99$
 $k_s = 1, p = 10$
 $k_s = 0.3, p = 99$

Frage: (7) Welche Werte für k_s und p wurden bei Abbildung 1b verwendet? (2 Punkte)

 $k_s = 1, p = 99$
 $k_s = 1, p = 10$
 $k_s = 0, p = 99$
 $k_s = 0.3, p = 99$

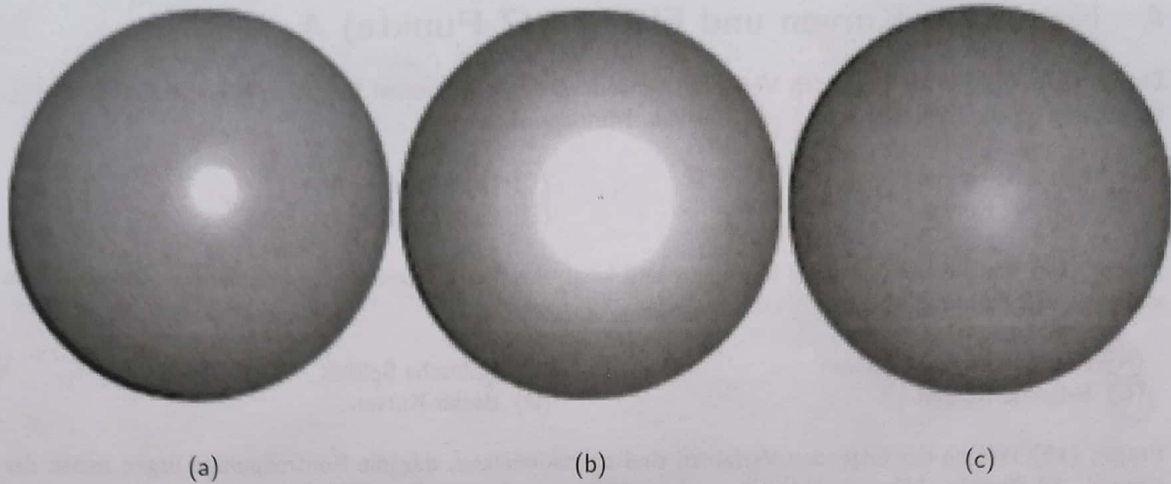


Abbildung 1: Abbildung zu Fragen 6 bis 8.

Frage: (8) Welche Werte für k_s und p wurden bei Abbildung 1c verwendet? **(2 Punkte)**

$k_s = 1, p = 10$
 $k_s = 0, p = 99$

$k_s = 1, p = 99$
 $k_s = 0.3, p = 99$

3 Kategorie: Globale Beleuchtung (4 Punkte) A

Frage: (9) Beim Radiosity-Verfahren muss die Kameraposition von Anfang an bekannt sein, um die Lichtausbreitung zu berechnen. **(1 Punkt, Minuspunkte: ja)**

Wahr

Falsch

Frage: (10) Die Formfaktoren in der Radiosity Gleichung sind weder von Lichtquellen noch Radiosity-Werten abhängig. **(1 Punkt, Minuspunkte: ja)**

Wahr

Falsch

Frage: (11) Da die Formfaktoren rein von der Geometrie der jeweiligen Patches abhängen, muss die gegenseitige Sichtbarkeit nicht berücksichtigt werden. **(1 Punkt, Minuspunkte: ja)**

Wahr

Falsch

Frage: (12) Beim Radiosity-Verfahren werden Flächen, die nicht direkt beleuchtet sind nicht berücksichtigt, da sie kein Licht ausstrahlen können. **(1 Punkt, Minuspunkte: ja)**

Falsch

Wahr

4 Kategorie: Kurven und Flächen (7 Punkte) A

Frage: (13) Welche der folgenden Verfahren verwenden die sogenannten Bernstein-Polynome als Gewichtsfunktionen für die Kontrollpunkte? (2 Punkte, Minuspunkte: ja)

Kubische Hermite Splines
B-Spline-Kurven

Bézier-Kurven
Kubische Splines

Frage: (14) Welche der folgenden Verfahren sind lokal, d.h. die Kontrollpunkte beeinflussen nur nahe Kurventeile? (2 Punkte, Minuspunkte: ja)

Kubische Hermite Splines
B-Spline-Kurven

Kubische Splines
Bézier-Kurven

Frage: (15) Welche der folgenden Verfahren sind approximierend, d.h. die Kontrollpunkte liegen neben der Kurve? (2 Punkte, Minuspunkte: ja, mehrere korrekte Antworten möglich)

Kubische Hermite Splines
Bézier-Kurven

B-Spline-Kurven
Kubische Splines

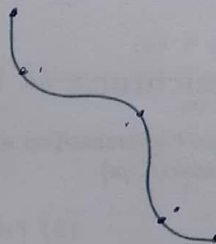


Abbildung 2: Abbildung zu Frage 16.

Frage: (16) Wie viele Kontrollpunkte werden mindestens benötigt, um die in Abbildung 2 dargestellte Bézierkurve zu generieren? (1 Punkt, Minuspunkte: ja)

4
9
13
5

7
2
3
10

5 Kategorie: Ray-Tracing (16 Punkte) A

Ein Lichtstrahl ℓ wird von einer Lichtquelle S in Richtung l in eine 3D Szene geschossen (siehe Abbildung 3a) und von einer perfekt spiegelnden Ebene E am Punkt P reflektiert. Die Ebene ist gegeben durch $2x + y = 4$. In der Szene befinden sich außerdem drei Kreise an den Positionen $K_1 = (6, 3, 0)^T$, $K_2 = (3, 2, 0)^T$ und $K_3 = (6, 1, 0)^T$, jeweils mit Radius $r_1 = r_2 = r_3 = 1$. Diese Daten sowie der skizzierte Szenenaufbau aus Abbildung 3a gelten für die folgenden drei Fragen.

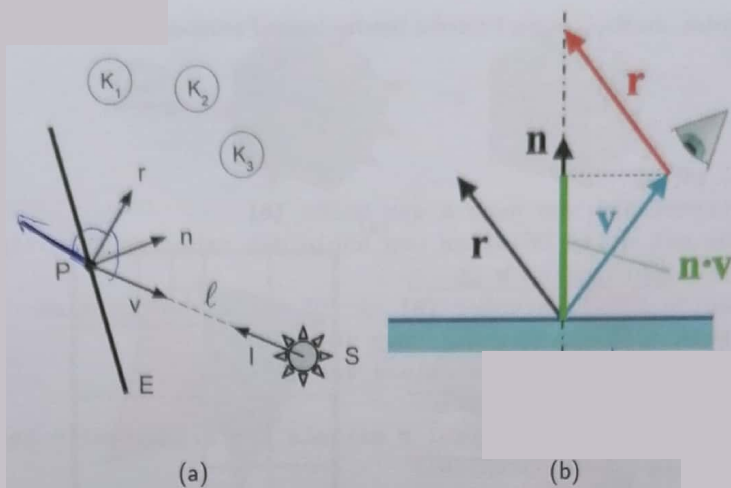


Abbildung 3: Abbildung zu Fragen 17 bis 19.

Frage: (17) Unter Annahme einer Lichtquellenposition $S = (9, -4, 0)^T$, sowie einer Strahlrichtung $l = (-4, 3, 0)^T$, welche Aussage über den Schnittpunkt P des Lichtstrahls ℓ von S in Richtung l und der Ebene E trifft zu? **(3 Punkte, Minuspunkte: ja)**

$P = (1, 2, 0)^T$

Der Lichtstrahl ℓ liegt in der Ebene E , sodass unendlich viele Schnittpunkte existieren.

$P = (-5.4, 6.8, 0)^T$

$P = (5, 1, 0)^T$

$P = (17, -10, 0)^T$

P existiert nicht, da sich ℓ und E nicht schneiden.

$P = (17, 2, 0)^T$

$P = (23.4, -14.8, 0)^T$

$P = (0.6, 2.8, 0)^T$

Frage: (18) Unter Annahme einer Blickrichtung von $v = (1, 0, 0)^T$ ausgehend vom Punkt P in Richtung S , welche Aussage über die normalisierte Reflexionsrichtung r des Lichtstrahls ℓ am Punkt P trifft zu? Hinweis: Nehmen Sie Abbildung 3b zur Berechnung von r zu Hilfe! **(3 Punkte, Minuspunkte: ja)**

$r = (-7, 4, 0)^T$

$r = (7, 2, 0)^T$

$r = (0.6, 0.8, 0)^T$

$r = (7, 4, 0)^T$

$r = (3, 4, 0)^T$

Die Lichtquelle L liegt hinter der Ebene, sodass der Lichtstrahl nicht reflektiert wird.

$r = (-0.6, 0.8, 0)^T$

$r = (2.6, 1.8, 0)^T$

Frage: (19) Unter Annahme einer nicht normalisierten Reflexionsrichtung $r = (3, 2, 0)$ ausgehend vom Punkt $P = (2, 0, 0)^T$. Welcher der drei Kreise K_1 , K_2 und K_3 wird vom reflektierten Lichtstrahl getroffen? **(4 Punkte, Minuspunkte: ja)**

Keiner der drei Kreise wird getroffen.

K_2

K_1

K_3

Gegeben sei der folgende, die Ray-Tracing Prozedur beschreibende Pseudocode mit den zu ergänzenden Lücken A-F in Abbildung 4.

```

FOR alle Pixel p0 DO
  1. Lege Blickstrahl vom Auge e aus durch [A]
     Schneide mit allen Objekten und wähle den nächsten Schnittpunkt p
  2. FOR alle Lichtquellen s DO
     Schneide Schattenfühler [B] -> [C] mit allen Objekten
     IF kein Schnittpunkt zwischen [B], [C]
     THEN Schattierung += Einfluss von [D]
  3. IF Oberfläche von p ist [E]
     THEN berechne Sekundärstrahl r mittels Einfallswinkel = Ausfallswinkel;
     Verfolge Sekundärstrahl;
     Schattierung += Einfluss des Strahls p->r;
  4. IF Oberfläche von p ist [F]
     THEN berechne Sekundärstrahl t mittels Snellius'schen Brechungsgesetz;
     Verfolge Sekundärstrahl;
     Schattierung += Einfluss des Strahls p->t;
    
```

Abbildung 4: Abbildung zu Fragen 20 bis 25.

Frage: (20) Welche Variable gehört in Lücke A? (1 Punkt, Minuspunkte: ja)

e
 s

p0
 p

Frage: (21) Welche Variable gehört in Lücke B? (1 Punkt, Minuspunkte: ja)

s
 p

e
 p0

Frage: (22) Welche Variable gehört in Lücke C? (1 Punkt, Minuspunkte: ja)

e
 p0

s
 p

Frage: (23) Welche Variable gehört in Lücke D? (1 Punkt, Minuspunkte: ja)

p
 p0

s
 e

Frage: (24) Welcher Begriff gehört in Lücke E? (1 Punkt, Minuspunkte: ja)

Emittierend
 Spiegelnd

Diffus
 Transparent

Frage: (25) Welcher Begriff gehört in Lücke F? (1 Punkt, Minuspunkte: ja)

Spiegelnd
 Diffus

Transparent
 Emittierend

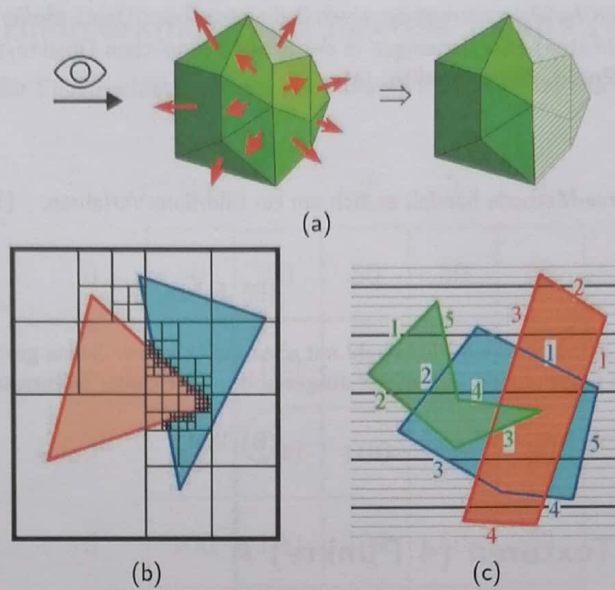


Abbildung 5: Abbildung zu Fragen 26 bis 28.

6 Kategorie: Sichtbarkeitsverfahren (7 Punkte) A

Frage: (26) Ordnen Sie dem Bild A in Abbildung 5a das damit assoziierte Sichtbarkeitsverfahren zu. **(1 Punkt)**

Backface Culling
Area-Subdivision Methode
Ray-Casting
Z-Puffer

Octree-Methode
Scanline-Methode
Depth-Sorting-Methode

Frage: (27) Ordnen Sie dem Bild B in Abbildung 5b das damit assoziierte Sichtbarkeitsverfahren zu. **(1 Punkt)**

Backface Culling
Z-Puffer
Octree-Methode
Scanline-Methode

Ray-Casting
Depth-Sorting-Methode
Area-Subdivision Methode

Frage: (28) Ordnen Sie dem Bild C in Abbildung 5c das damit assoziierte Sichtbarkeitsverfahren zu. **(1 Punkt)**

Scanline-Methode
Octree-Methode
Ray-Casting
Depth-Sorting-Methode

Area-Subdivision Methode
Backface Culling
Z-Puffer

Frage: (29) Mit der Depth-Sorting-Methode (Painter's Algorithm) können Spezialfälle entstehen, die nur durch Zerteilen eines Polygons gelöst werden können. **(1 Punkt, Minuspunkte: ja)**

Wahr

Falsch

Frage: (30) Das Z-Puffer-Verfahren verwendet einen 3-dimensionalen Depth Buffer, der pro Pixel eine Liste der Tiefenwerte (z-Koordinaten) aller derjenigen in der Szene befindlichen Objekte/Polygone enthält, die auf diesen Pixel fallen. **(1 Punkt, Minuspunkte: ja)**

Falsch

Wahr

Frage: (31) Bei der Octree-Methode handelt es sich um ein Bildraum-Verfahren. **(1 Punkt, Minuspunkte: ja)**

Wahr

Falsch

Frage: (32) Beim Ray-Casting wird ein Blickstrahl mit allen Objekten der Szene geschnitten und der Schnittpunkt mit der geringsten Distanz zum Betrachter ausgewählt. **(1 Punkt, Minuspunkte: ja)**

Falsch

Wahr

7 Kategorie: Texturen (4 Punkte) A

Frage: (33) Beim Environment-Mapping werden die Texturen von Objekten in die Umgebung projiziert, damit Spiegelungen besser simuliert werden können. **(1 Punkt, Minuspunkte: ja)**

Wahr

Falsch

Frage: (34) Solid-Textures können mittels mathematischen Funktionen definiert werden, die jedem Punkt auf einer Oberfläche einen Wert aus einem 3-dimensionalen Parameterraum zuweisen. **(1 Punkt, Minuspunkte: ja)**

Wahr

Falsch

Frage: (35) Bei Bump-Mapping werden die Oberflächen von Objekten geometrisch verändert, um leichte Flächenunebenheiten zu simulieren. **(1 Punkt, Minuspunkte: ja)**

Wahr

Falsch

Frage: (36) Displacement-Mapping kann dazu führen, dass die Silhouetten von Objekten geometrisch verändert werden. **(1 Punkt, Minuspunkte: ja)**

Falsch

Wahr

8 Kategorie: Bildmerkmale und Interest Points (8 Punkte) A

Gegeben ist ein 5x5 großer Bildausschnitt, auf den der Moravec Eckendetektor angewendet werden soll.

	0	1	2	3	4
0	50	50	50	50	50
1	100	100	75	50	50
2	100	100	100	50	50
3	100	100	100	50	50
4	50	50	50	50	50

Abbildung 6: Abbildung zu Fragen 37 und 38.

Frage: (37) Berechnen Sie die Veränderungen der Intensitäten E für die markierte Stelle $(2, 2)$ und die Verschiebung $(1, 0)$. Verwenden Sie dazu eine Fenstergröße von 3×3 und die Summe der quadrierten Differenzen. **(2 Punkte)**

150
6250
-5625

195000
-150
22500

Frage: (38) Angenommen die Intensitäten für die markierte Stelle $(2, 2)$ und die Verschiebungen $(1, 0)$, $(1, 1)$, $(0, 1)$ und $(-1, 1)$ waren: $E(1, 0) = 600$, $E(1, 1) = 1300$, $E(0, 1) = 300$, $E(-1, 1) = 100$. Bestimmen Sie aus den Veränderungen der Intensitäten den Interest Value. **(1 Punkt)**

600
1300
300

2300
575
100

Die Gradientenbeträge und die Gradientenorientierung für einen (vereinfachten) (3×3) Interest Point sind in Abbildung 7 gegeben.

Frage: (39) Berechnen Sie den korrekten Bucket (von 8 Buckets à 45 Grad) für die dominanteste Orientierung des Keypoints mit einem gewichteten Orientierungshistogramm. (Auf ganze Grad gerundet) **(2 Punkte)**

91 - 135
226 - 270
316 - 359
136 - 180

181 - 225
0 - 45
46 - 90
271 - 315

	0	1	2
0	0.67	0.03	1.89
1	0.02	0.65	1.35
2	1.76	1.4	0.08

	0	1	2
0	42	180	179
1	90	134	179
2	90	90	146

(a) Betrag

(b) Orientierung in Grad

Abbildung 7: Abbildung zu Fragen 39 und 40.

Frage: (40) Bei SIFT kann ein Keypoint mehrere Orientierungen haben (Stichwort: 80% Peak Value). Wieviele Keypoints würden für das vorherige Beispiel erzeugt werden? **(1 Punkt)**

2
 1

3
 4

Frage: (41) SIFT ist skalierungs-, aber nicht rotationsinvariant. **(1 Punkt, Minuspunkte: ja)**

Wahr

Falsch

Frage: (42) Bei SIFT wird ein Merkmalsvektor durch Grauerthistogramme in 4x4 Fenstern berechnet. **(1 Punkt, Minuspunkte: ja)**

Falsch

Wahr

9 Kategorie: Computational Photography (8 Punkte) A

Gegeben ist eine Übersicht der 2D Bildtransformationen in Abbildung 8. Geben Sie den **minimal** notwendigen Transformationstyp an der das Eingangsbild entsprechend warpt.

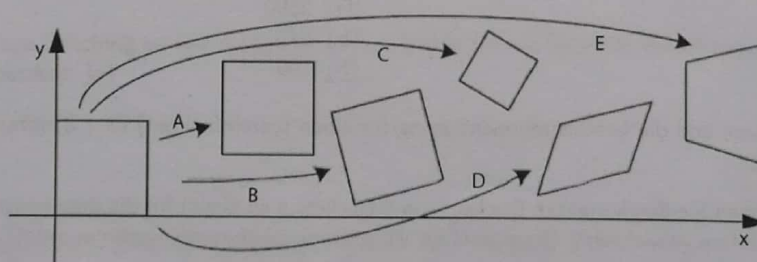


Abbildung 8: Abbildung zu Fragen 43 bis 47.

Frage: (43) Geben Sie die korrekte Transformation für A an. **(1 Punkt)**

Euclidean
 Translation
 Morphing

Projective
 Similarity
 Affine

Frage: (44) Geben Sie die korrekte Transformation für B an. **(1 Punkt)**

Translation
 Euclidean
 Similarity

Projective
 Morphing
 Affine

Frage: (45) Geben Sie die korrekte Transformation für C an. **(1 Punkt)**

Similarity
 Projective
 Translation

Euclidean
 Affine
 Morphing

Frage: (46) Geben Sie die korrekte Transformation für D an. **(1 Punkt)**

Projective
 Translation
 Morphing

Affine
 Euclidean
 Similarity

Frage: (47) Geben Sie die korrekte Transformation für E an. **(1 Punkt)**

Affine
 Projective
 Morphing

Euclidean
 Translation
 Similarity

Frage: (48) Eine rigide Transformation hat 3 Freiheitsgrade. **(1 Punkt, Minuspunkte: ja)**

Falsch

Wahr

Frage: (49) Bilder, die mit einer Lichtfeldkamera aufgenommen werden, bestehen aus 3 Dimensionen. **(1 Punkt, Minuspunkte: ja)**

Falsch

Wahr

Frage: (50) Image Stitching ist nur möglich, wenn es überlappende Bereiche zwischen den Bildern gibt. **(1 Punkt, Minuspunkte: ja)**

Wahr

Falsch

10 Kategorie: Deep Learning (6 Punkte) A

Frage: (51) Welche der folgenden maschinellen Lernverfahren werden als unüberwachtes Lernen bezeichnet. **(2 Punkte, Minuspunkte: ja, mehrere korrekte Antworten möglich)**

Regression
 Klassifizierung
 Bestärkendes Lernen

Assoziierung
 Clustering
 Generalisierung

In Abbildung 9 sind zwei Klassen sowie zwei Trennlinien, welche von einem Modell generiert wurden, zu sehen. Welches der beiden Modelle (A, B) kann besser generalisieren?

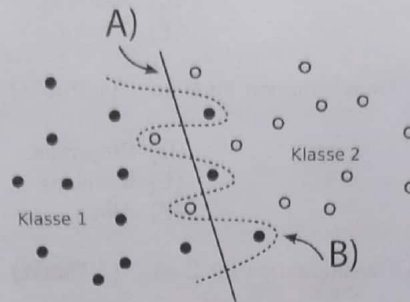


Abbildung 9: Abbildung zu Fragen 52 und 53.

Frage: (52) Welches der beiden Modelle (A, B) in Abbildung 9 kann besser generalisieren? **(1 Punkt, Minuspunkte: ja)**

 A

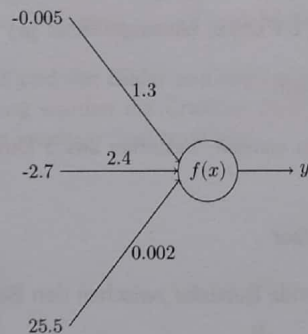
 B

Frage: (53) Welches der beiden Modelle (A, B) in Abbildung 9 hat eine höhere Komplexität? **(1 Punkt, Minuspunkte: ja)**

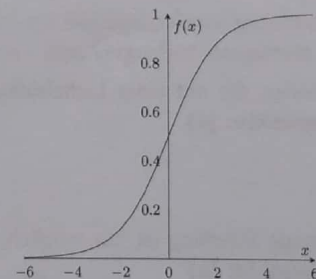
 A

 B

In der Abbildung 10 ist ein Perceptron abgebildet, welches die Sigmoid-Funktion als Aktivierungsfunktion verwendet.



(a) Perceptron



(b) Sigmoid-Aktivierungsfunktion

Abbildung 10: Abbildung zu Frage 54.

Frage: (54) Berechnen Sie y in Abbildung 10. **(2 Punkte, Minuspunkte: ja)**

 1
 0

 0.5
 0.75

11 Kategorie: Fouriertransformation (10 Punkte) A

Die Fouriertransformierte $F(\omega)$ eines Signals $f(x)$ ist gegeben durch:

$$F(\omega) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} f(x)e^{-i\omega x} dx, \quad f(x) = \int_{-\infty}^{\infty} F(\omega)e^{i\omega x} d\omega. \quad (1)$$

Frage: (55) Die Fouriertransformation ist eine lineare Transformation. **(1 Punkt)**

Wahr

Falsch

Frage: (56) $f(x)$ gibt die Zusammensetzung der verschiedenen Frequenzen von $F(\omega)$ an. **(1 Punkt)**

Wahr

Falsch

Frage: (57) Die Basisfunktionen des Spektrums definiert durch 1 sind Sinus- und Cosinusfunktionen. **(1 Punkt)**

Wahr

Falsch

Frage: (58) Jedes Signal $f(x)$ besitzt eine Fouriertransformierte $F(\omega)$. **(1 Punkt)**

Falsch

Wahr

Frage: (59) Kreuzen Sie die richtigen Aussagen in Bezug auf die Hough-Transformation an. **(2 Punkte, Minuspunkte: ja, mehrere korrekte Antworten möglich)**

Der Hough-Raum wird zur Bildkompression verwendet.
 Der Hough-Raum kann je nach Anwendung auch eine Dimension $D > 2$ annehmen.

Die Hough-Transformation benötigt binäre Bilder.
 Die Bildstrukturen werden im Hough-Raum vor allem durch lokale Minima beschrieben.

In Abbildung 11 sind vier Bilder und in Abbildung 12 vier dazugehörige Betragsspektren gegeben (aus Gründen der Visualisierung wurden die Grafiken invertiert und die Spektren sind vergrößert dargestellt.). Ordnen Sie den Bildern das jeweilige Spektrum zu.

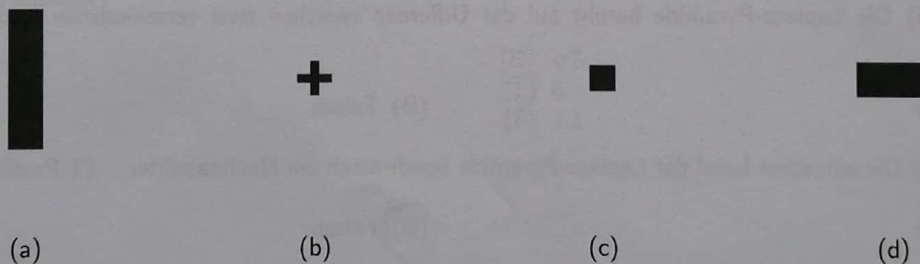


Abbildung 11: Abbildung zu Fragen 60 bis 63: Bilder.

Frage: (60) Abbildung 11a gehört zu **(1 Punkt)**

Abbildung 12a
 Abbildung 12b

Abbildung 12d
 Abbildung 12c

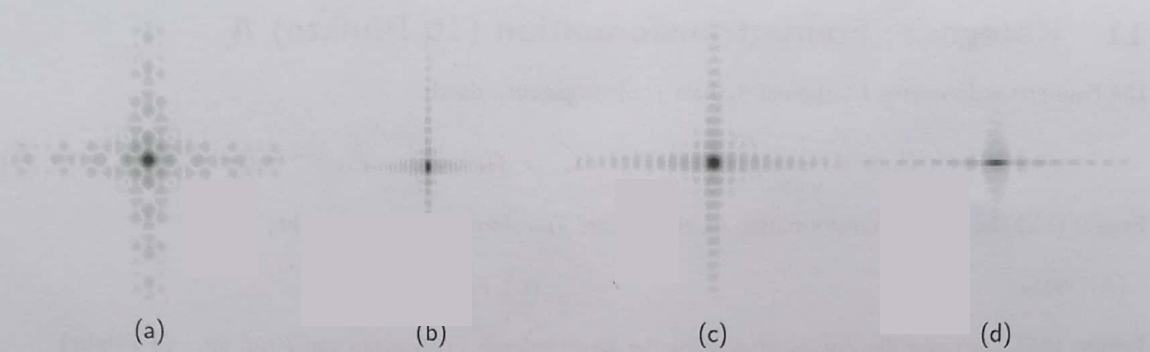


Abbildung 12: Abbildung zu Fragen 60 bis 63: Spektren.

Frage: (61) Abbildung 11b gehört zu (1 Punkt)

Abbildung 12c
 Abbildung 12d

Abbildung 12a
 Abbildung 12b

Frage: (62) Abbildung 11c gehört zu (1 Punkt)

Abbildung 12d
 Abbildung 12b

Abbildung 12a
 Abbildung 12c

Frage: (63) Abbildung 11d gehört zu (1 Punkt)

Abbildung 12c
 Abbildung 12d

Abbildung 12b
 Abbildung 12a

12 Kategorie: Multispektralerepräsentationen (8 Punkte) A

Frage: (64) Die Gaußpyramide beruht auf der Differenz zwischen einem Gaußfilter und Medianfilter. (1 Punkt)

Wahr

Falsch

Frage: (65) Die Laplace-Pyramide beruht auf der Differenz zwischen zwei verschiedenen Gaußfilter. (1 Punkt)

Wahr

Falsch

Frage: (66) Die einzelnen Level der Laplace-Pyramide beschreiben ein Hochpassfilter. (1 Punkt)

Wahr

Falsch

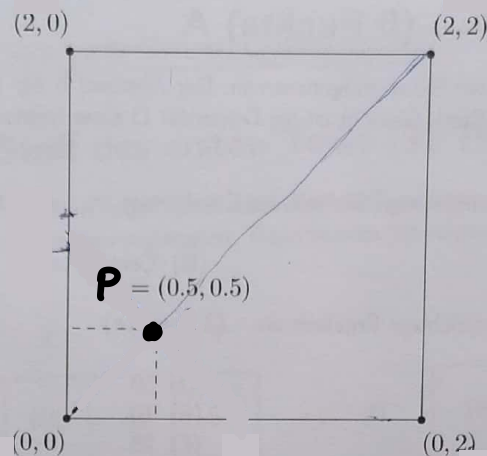


Abbildung 13: Abbildung zu Fragen 67 bis 69.

In Abbildung 13 sind die Eckpunkte (x, y) eines Rechtecks gegeben, deren Funktionswerte durch $f(x, y) = (x-2)^2 + (y-2)^2$ definiert sind. Hinweis: Normalisieren Sie die Interpolationskoeffizienten mit der Fläche des Rechtecks.

Frage: (67) Bestimmen Sie den Funktionswert in Abbildung 13 an der Stelle P mit Hilfe der Funktion f . (1 Punkt)

0
 $\sqrt{2}$
 $\sqrt{2.25}$

4.5
 2
 5.23

Frage: (68) Bestimmen Sie den Funktionswert in Abbildung 13 an der Stelle P mit Hilfe der Nearest-Neighbour Interpolation. (1 Punkt)

2
 -5
 0

5
 $\sqrt{2}$
 8

Frage: (69) Bestimmen Sie den Funktionswert in Abbildung 13 an der Stelle P mit Hilfe der Bilinearinterpolation. (3 Punkte)

8
 5
 6.25

$\sqrt{5}$
 6
 7.1

13 Kategorie: Stereo (8 Punkte) A

Eine Szene wird mit einem Stereo-Setup aufgenommen. Der Abstand b der beiden Kameras beträgt 20 cm. Die fokale Länge f beträgt 250 Pixel. Gesucht ist die Disparität D eines Szenenpunkts, welcher eine Entfernung Z von 10 m aufweist.

Frage: (70) Geben Sie zuerst zugehörige **Einheit** des Ergebnisses an. **(1 Punkt, Minuspunkte: ja)**

Pixel Centimeter

Frage: (71) Geben Sie nun das richtige Ergebnis an. **(2 Punkte)**

5 50
 12500 10
 80 25

Frage: (72) Welche 2 Kameraparameter müssen bei einem Stereosystem bekannt sein, um die Tiefenwerte von korrespondierenden Punkten bestimmen zu können? **(2 Punkte, Minuspunkte: ja, mehrere korrekte Antworten möglich)**

Abstand der Kameras Disparität
 Fokale Länge Distanz des Szenenpunkts
 Optisches Zentrum Raumtiefe

Frage: (73) Bei Structure-from-Motion muss die exakte Bewegung der Kamera im 3D-Raum im Vorhinein bekannt sein. **(1 Punkt, Minuspunkte: ja)**

Falsch Wahr

Frage: (74) Beim Feature-Based Matching werden im Gegensatz zum Area-Based Matching die Tiefenwerte aller Pixel im Bild berechnet. **(1 Punkt, Minuspunkte: ja)**

Falsch Wahr

Frage: (75) Die Schnittgeraden der Epipolarebene mit den Bildebenen werden als Epipolarlinien bezeichnet. **(1 Punkt, Minuspunkte: ja)**

Wahr Falsch

14 Kategorie: Stoff des ersten Tests (12 Punkte) A

In Abbildung 14a ist das Ergebnis einer Diskreten Cosinus-Transformation (DCT) gegeben und in Abbildung 14b die dazugehörige Quantisierungsmatrix. Beantworten Sie folgende Fragen.

	0	1	2	3	4
0	771	99	136	-9	-55
1	311	-145	13	4	-12
2	107	104	-66	38	-15
3	-53	-36	-102	-29	77
4	16	15	15	-37	56

(a) DCT

	0	1	2	3	4
0	16	11	10	24	51
1	22	15	13	34	-12
2	31	14	22	38	35
3	39	36	32	29	77
4	52	60	78	89	145

(b) Quantisierungsmatrix

Abbildung 14: Abbildung zu Fragen 76 bis 80.

Beantworten Sie folgende Fragen.

Frage: (76) Wie lautet das Ergebnis der Quantisierung für Pixel (0, 0)? (1 Punkt, Minuspunkte: ja)

48
 38
 -105

-25
 134
 5

Frage: (77) Wie groß ist der relative Fehler der Quantisierung für Pixel (0, 0)? (1 Punkt, Minuspunkte: ja)

0.07%
 0.04%
 0.4%

0%
 100%
 0.27%

Frage: (78) Wie lautet das Ergebnis der Quantisierung für Pixel (3, 3)? (1 Punkt, Minuspunkte: ja)

2
 89
 23

-1
 30
 -34

Frage: (79) Wie groß ist der relative Fehler der Quantisierung für Pixel (3, 3)? (1 Punkt, Minuspunkte: ja)

0.01%
 0.23%
 99%

0.12%
 0%
 0.43%

Frage: (80) Pixel (0,0) der DCT Matrix ist ein Maß für den/die: **(1 Punkt, Minuspunkte: ja)**

Gleichanteil des Bildes.

Differenz von Maximal und Minimalwert des Bildes.

Median des Bildes.

Maximalwert des Bildes.

Frage: (81) Ein Gaussian Filter verwischt das Bild. **(1 Punkt, Minuspunkte: ja)**

Wahr

Falsch

Frage: (82) Die Fouriertransformation ist eine lokale Filtermethode. **(1 Punkt, Minuspunkte: ja)**

Falsch

Wahr

Frage: (83) Die Hough-Transformation ist eine Punktoperation. **(1 Punkt, Minuspunkte: ja)**

Falsch

Wahr

Frage: (84) White Balancing dient dazu, die Helligkeit im Bild optimal anzupassen. **(1 Punkt, Minuspunkte: ja)**

Wahr

Falsch

Frage: (85) Der Kompressionsgrad eines JPEG-Bildes hängt unter anderem vom Bildinhalt ab. **(1 Punkt, Minuspunkte: ja)**

Wahr

Falsch

Frage: (86) Je geringer die Sensorauflösung, desto kleiner ist der Tiefenschärfebereich. **(1 Punkt, Minuspunkte: ja)**

Wahr

Falsch

Frage: (87) Vektorbildformate wurden speziell für hochauflösende Fotografien entwickelt. **(1 Punkt, Minuspunkte: ja)**

Falsch

Wahr