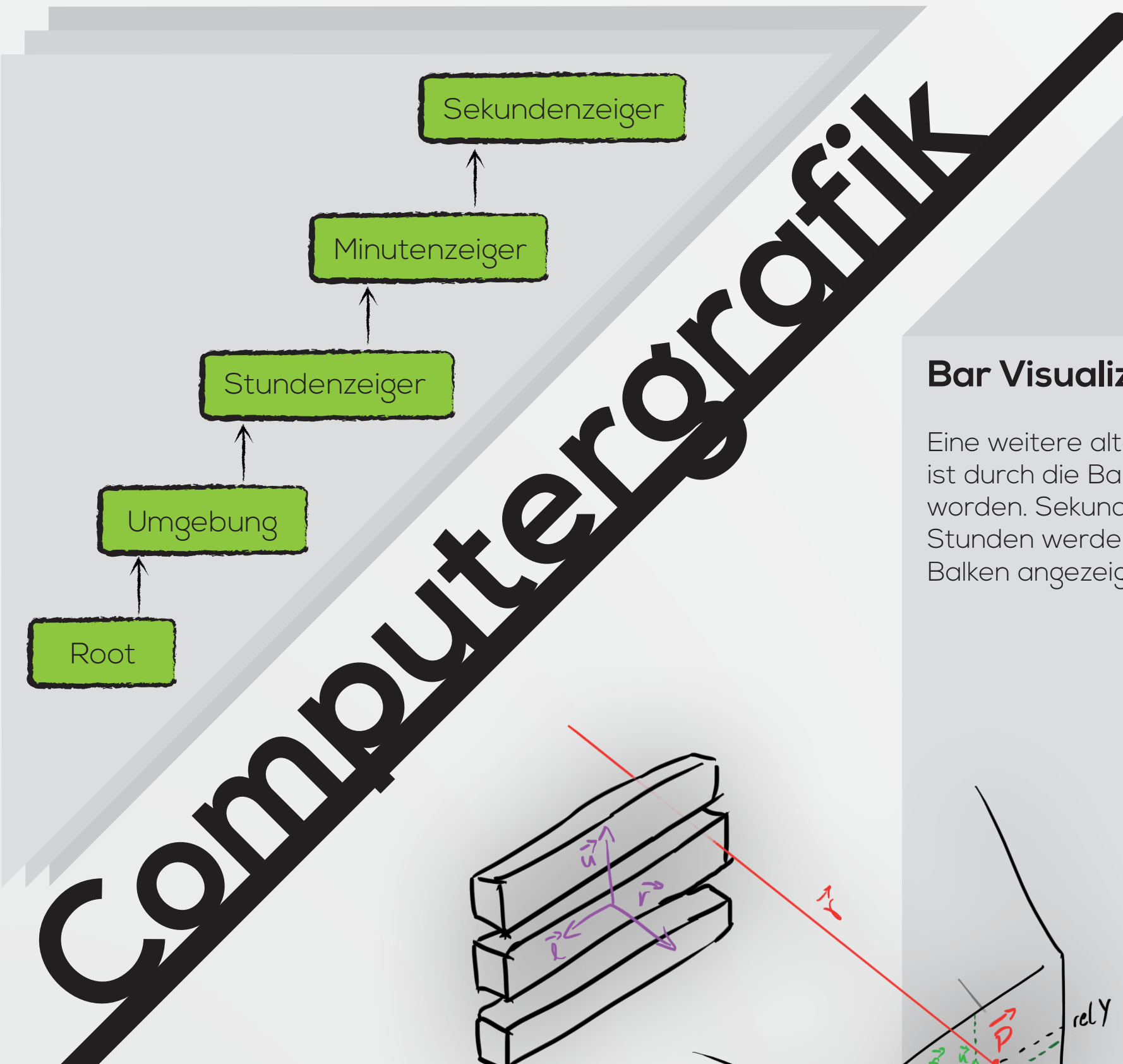
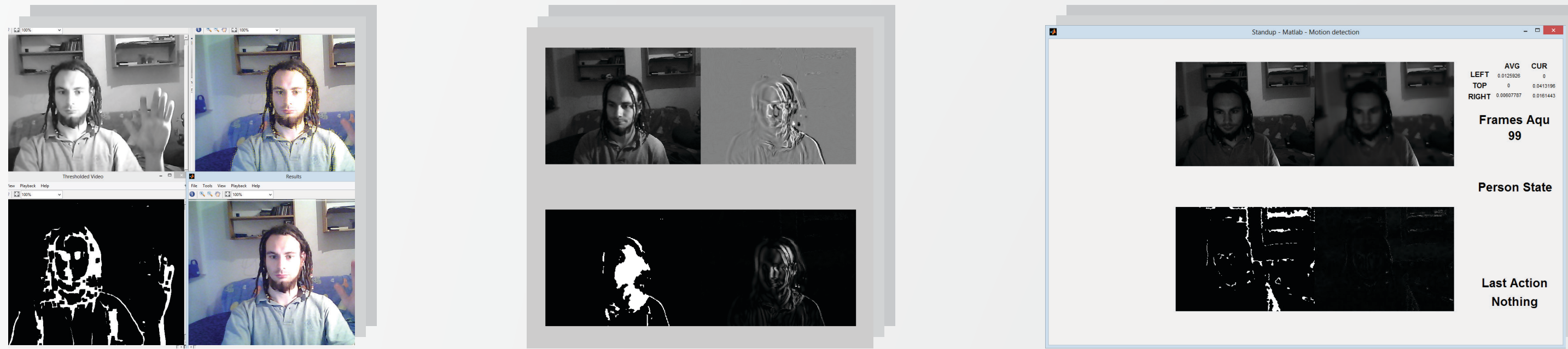


StandUp

Alarm Clock Vision



Bar Visualization

Eine weitere alternative Uhrendarstellung ist durch die Balkenuhr umgesetzt worden. Sekunden, Minuten und Stunden werden hier durch skalierte Balken angezeigt.

Die Visualisierung ist in einer Render-Texture gezeichnet und auf die CEGUI gelegt. Außerdem bewegt folgender Code die Uhr abhängig von der Mausposition:

```

// mouse orientation
OIS::MouseState state =
  StandUpApplication::getInstance()->getMouse()->getMouseState();
static Ogre::Ray& ray = Ogre::Ray();
// get x and y coordinates from mouse
float x = state.X.abs;
float y = state.Y.abs;
// get the position in relative screen-coordinates
float relX = x/(float)state.width;
float relY = y/(float)state.height;
// flip the coordinates horizontal and vertical
relX = (1-relX);
relY = (1-relY);
// invert the projection of the screen-coordinate into a ray
mCamera->getCameraToWorldRay(
  relX * mCamera->getViewPort()->getWidth(),
  relY * mCamera->getViewPort()->getHeight(), &ray);
// get the direction of the ray
dir = Ogre::Vector3(
  ray.getDirection().x,
  ray.getDirection().y,
  ray.getDirection().z);
// ensure that it is normalized
dir.normalise();
// apply the origin as the light position
Ogre::Vector3 left = dir.crossProduct(mCamera->getUp());
// normalise the result
left.normalise();
// apply the origin as the light position
Light.setPosition(ray.getOrigin());
// apply the three orthonormal vectors as
// the new orientation of the clock
mClockNode->setOrientation(
  Ogre::Quaternion(dir, mCamera->getUp(), left));
  
```

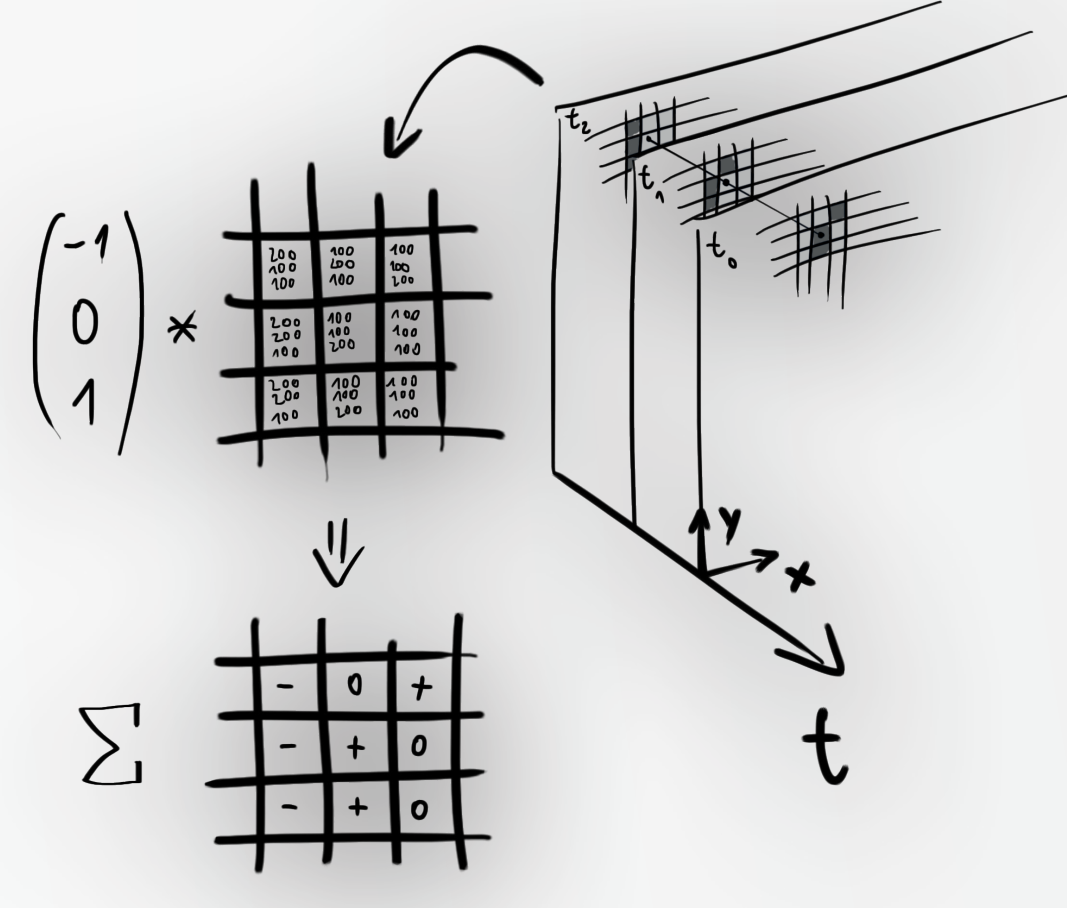
Bildverarbeitung

Kantenerkennung in der Zeit

Zur Unterscheidung der Bewegungsrichtung der Person kann man einen Sobel-Filter auf eine Bildfolge anwenden. Der folgende Matlab-Code filtert drei aufeinander folgenden Bilder:

```

% Calculates a sobel filtered time image from
% an image series timeFrames with width and height.
% returns:
% image => a remapped result-image of the sobel-filter results
% flow => the original sobel-filter results
% neg => the rising edges dependent form a lower grey-value range
% pos => the falling edges dependent form a higher grey-value range
function [ image, flow, neg, pos ] = timeFilter( timeFrames, width, height )
% copy image size
image = timeFrames(:,:,1);
image = double(image);
% create sobel filter-matrix
sobelFilter = [-1.0, 0.0, 1.0];
% loop through all pixels in the image series
for i=1:height
  for j=1:width
    % apply sobel-filter to the pixels in time and store the result
    image(i,j) = ...
      sobelFilter(1) * double(timeFrames(1,j,1)) + ...
      sobelFilter(3) * double(timeFrames(1,j,3));
  end
end
% copy results as image-flow
flow = image;
% adjust image values to positive values
image = (image+255)/0.5;
% get the rising and falling edges dependent form a grey-value range
neg = image/40;
pos = image/216;
% return all the rising and falling pixels in range
neg = neg.*image;
pos = pos.*image;
end
  
```



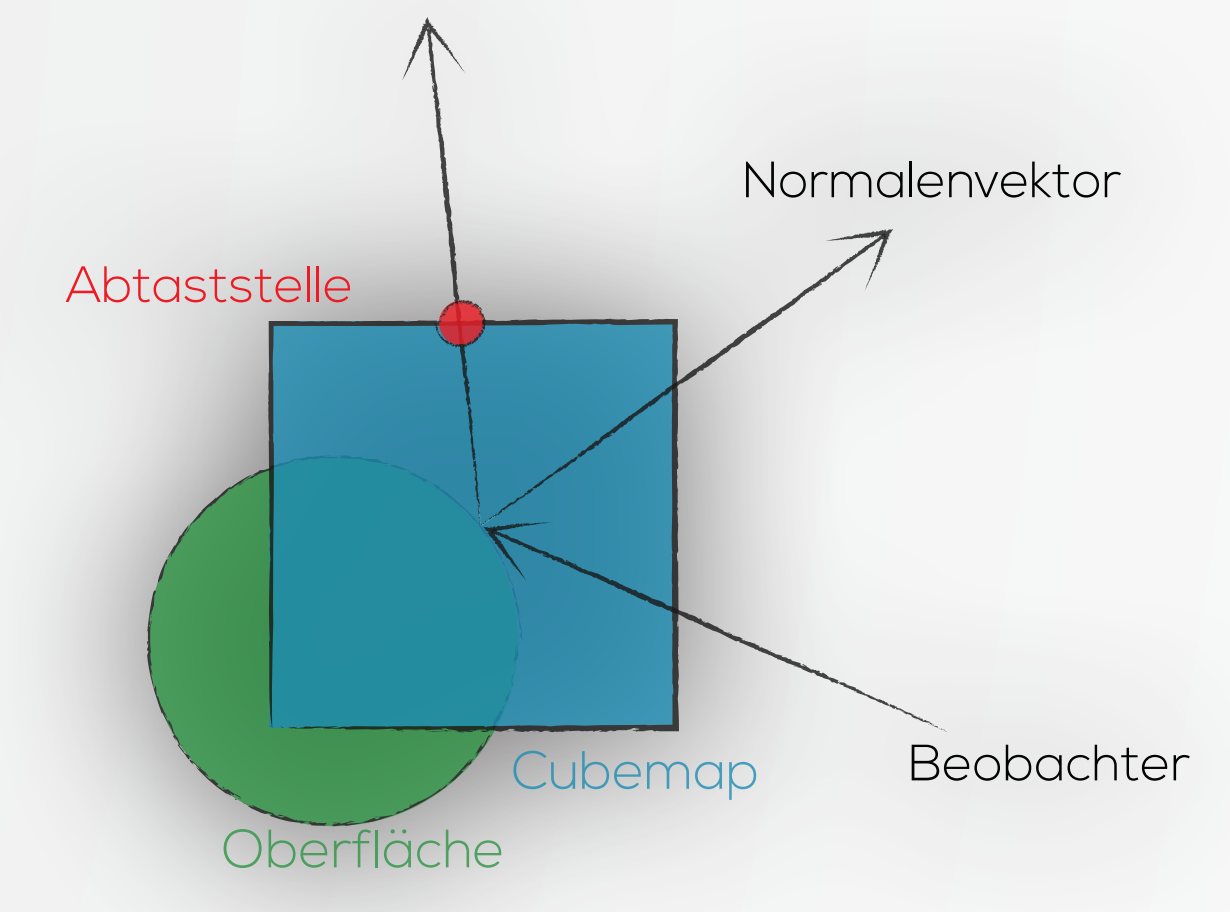
Cubemap Reflexionen

Für den Zweck der Darstellung einer Reflexion an einer Oberfläche wird in der Cubemap ein 360°-Panorama der Umgebung gespeichert.

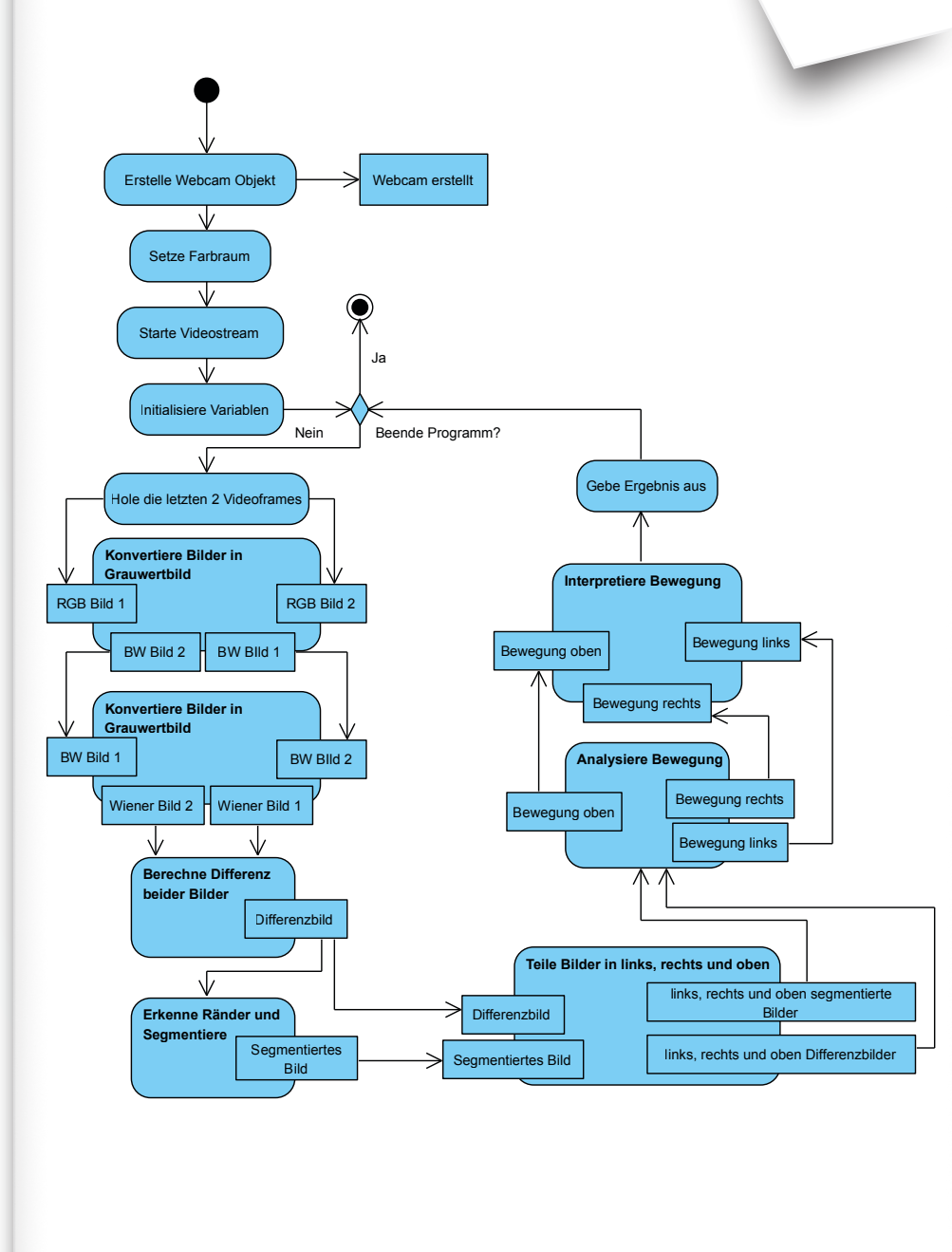
Der Vektor von der Kamera zu dem zu zeichnenden Punkt auf der Oberfläche wird an dem Normalenvektor der Oberfläche gespiegelt.

Der resultierende Vektor zeigt von der Mitte des Würfels nach außen. Die Stelle, an der dieser Vektor den Würfel schneidet, markiert den Bildpunkt, der abgetastet wird.

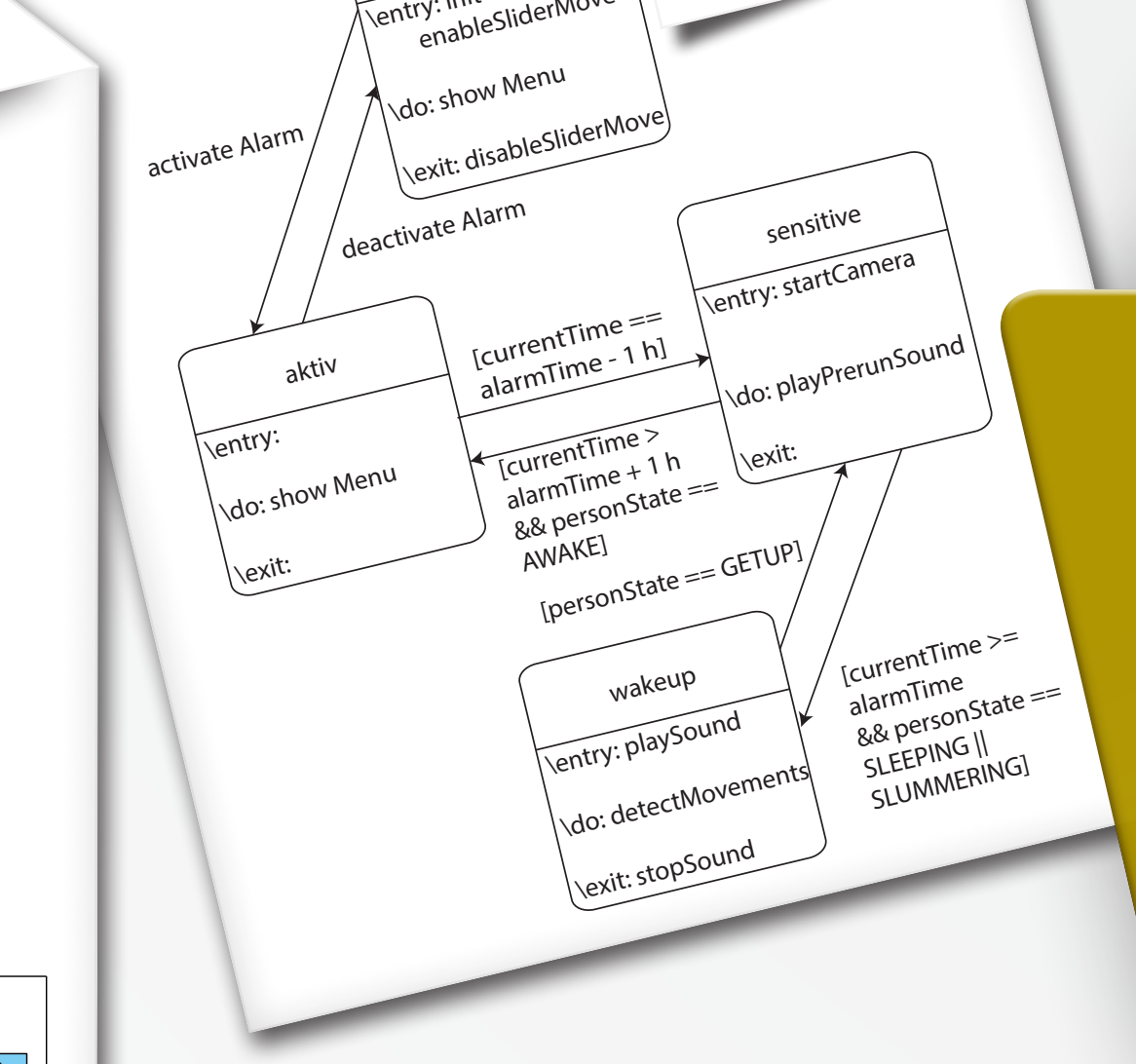
Das Resultat wird als Parameter für die Abtastfunktion der Cubemap verwendet.



Aktivitätsdiagramm der Bildverarbeitung



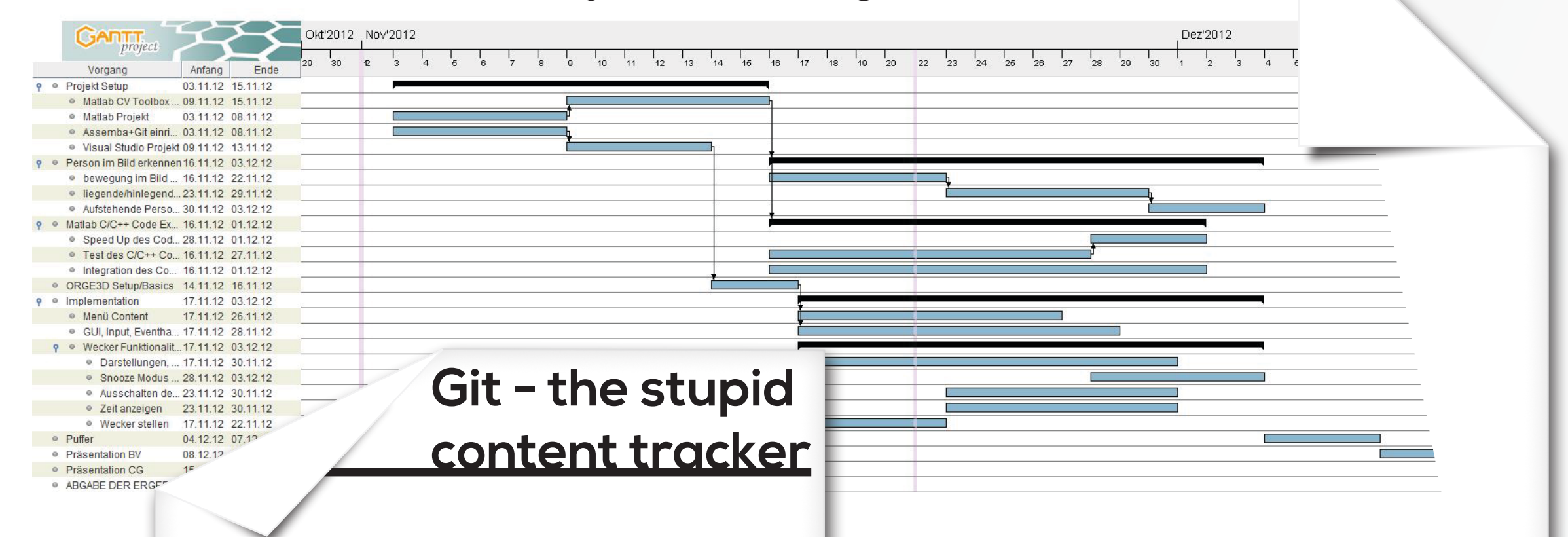
Zustandsdiagramm des Weckers



Bibliotheken und APIs

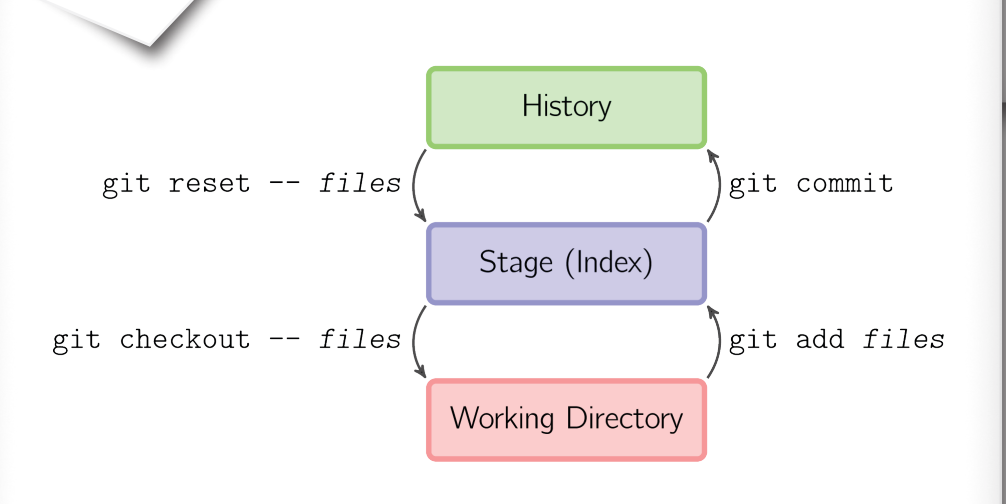
- Ogre3D 3D Grafik-Engine in C++
- CEGUI Fenster und Widgets für Grafik-APIs
- fmod Audio-Engine

Projektplanung - Vorabversion



Projektmanagement

Git - the stupid content tracker



Das Team

- Hans Ferchland (Projektleiter)
 - Roman Hillebrand
 - Hady Khalifa
- HSHL - Computervisualistik und Design
Computer Vision Projekt WiSe 2012/13