

Міністерство освіти і науки України
Харківський національний університет радіоелектроніки

Факультет Електронної та біомедичної інженерії
(повна назва)

Кафедра Мікроелектроніки, електронних приладів та пристроїв
(повна назва)

АТЕСТАЦІЙНА РОБОТА

Пояснювальна записка

рівень вищої освіти другий (магістерський)

Дослідження побудови системи наносенсорів для безперервного моніторингу рухомості контингенту у навчальному закладі
(тема)

Виконала:
студентка 2 курсу, групи
Шмідт А.О.
(прізвище, ініціали)

Спеціальність 153 «Мікро- та наносистемна техніка»

Тип програми освітньо-професійна

Освітня програма «Мікро- та наноелектронні прилади і пристрої»

Керівник
д-р техн. наук, доцент, професор
Стрількова Т.О.
(посада, прізвище, ініціали)

Допускається до захисту

Зав. кафедри _____
(підпис)

Бондаренко І.М.
(прізвище, ініціали)

2019 р.

Харківський національний університет радіоелектроніки

Факультет Електронної та біомедичної інженерії _____

Кафедра Мікроелектроніки, електронних приладів та пристроїв _____

Рівень вищої освіти _____ (другий магістерський)

Спеціальність _____ 153 «Мікро- та наносистемна техніка»

Тип програми _____ освітньо-професійна

Освітня програма _____ «Мікро- та наноелектронні прилади і пристрої»

ЗАТВЕРДЖУЮ:

Зав. кафедри

_____ І.М.Бондаренко

« _____ » _____ 2019р.

ЗАВДАННЯ НА АТЕСТАЦІЙНУ РОБОТУ

студентові _____ Шмідт Анастасії Олексіївни
(прізвище, ім'я, по батькові)

1. Тема роботи _____ Дослідження побудови системи наносенсорів для
безперервного моніторингу у навчальному закладі
затверджена наказом по університету від _____ 04 _____ листопада _____ 2019 р.
№ 1636 Ст _____

2. Термін подання студентом роботи до екзаменаційної комісії _____ 20 р.

3. Вихідні дані до роботи _____ FAR 0,0008%, FRR становить 0.01%, точність
0,25 мм, $z_m=255$ — максимально можлива яскравість, $z_{min}=0$,
 $n_{min} = 0,1 \dots 0,3$; $n_{max} = 0,7 \dots 0,9$

4. Перелік питань, що потрібно опрацювати в роботі

1. Системи контролю руху контингенту у закладі _____

2. Сканер вен долоні _____

3. Фізико-технічні особливості компонентів системи контролю _____

4. Методи підвищення контрастності зображення _____

5. Підвищення контрастності зображення вен долоні _____

5. Перелік графічного матеріалу із зазначенням креслеників, схем, плакатів, комп'ютерних ілюстрацій (слайдів)

Мета роботи, процентне співвідношення використання біометричних методів, схема університету з розміщенням системи контролю, методи отримання зображення малюнка вен долоні, критерії ефективності сканера вен долоні, схема створення біометричного шаблону, компоненти системи контролю, отримані зображення зі сканера при різних умовах, методи підвищення контрастності зображення, підвищення контрастності зображення вен долоні за допомогою метода адаптивного підвищення контрастності.

КАЛЕНДАРНИЙ ПЛАН

№	Назва етапів роботи	Терміни виконання етапів роботи	Примітка
1	Інформаційно-тематичний пошук та огляд літературних джерел	04.11.19	Виконано
2	Дослідження	06.11.19 12.11.19	Виконано
3	Виконання чисельних розрахунків характеристик	13.11.19 15.11.19	Виконано
4	Аналіз розрахунків та параметрів	16.11.19	Виконано
5	Оформлення пояснювальної записки	17.11.19 23.11.19	Виконано
6	Оформлення графічних та демонстраційних матеріалів	24.11.19 26.11.19	Виконано
7	Проходження нормо контролю і отримання рецензії	27.11.19 03.12.19	Виконано
8	Підготовка до захисту атестаційної роботи	04.12.19 18.12.19	Виконано

Дата видачі завдання 04 листопада 20 19 р.

Студент _____
(підпис)

Керівник роботи _____
(підпис) _____
(посада, прізвище, ініціали)

РЕФЕРАТ

Пояснювальна записка містить: 88с., 90 рис., 14 формул, 36 джерел, 2 додатки.

БІОМЕТРИЧНИЙ СКАНЕР, ДАТЧИКИ, ЗЧИТУВАЧ,
НАНОСЕНСОР, СИСТЕМА КОНТРОЛЮ ПЕРЕБУВАННЯ КОНТИНГЕНТУ
У БУДІВЛІ, СКАНЕР СУДИН ДОЛОНІ

Об'єктом дослідження є взаємодія ІЧ-випромінювання з судинами долоні.

Предметом дослідження є метод покращення контрастності зображення.

Метою роботи є покращення безперервного моніторингу контингенту у навчальному закладі за рахунок збільшення чутливості системи, а саме підвищення контрастності знімків вен долоні адаптивним методом.

Методом дослідження є розгляд біометричних методів розпізнавання особи, обробка зображення.

У дипломному проекті розглянуті біометричні методи розпізнавання особи та методи покращення зображення безпосередньо зі сканера вен долоні.

ABSTRACT

The explanatory note contains: 88s., 90 figures, 14 formulas, 36 sources, 2 supplements.

BIOMETRIC SCANNER, CONTINGENT STAY CONTROL SYSTEM
IN THE BUILDING, NANOSENSOR, PATTERN OF THE VESSELS, READER

The object of the study is the interaction of infrared radiation with the vessels of the palm.

The subject of the study is a method of improving the contrast of the image.

The purpose of the work is to improve the continuous monitoring of the contingent in the school by increasing the sensitivity of the system, namely to increase the contrast of the images of palm veins by an adaptive method.

The method of research is the analysis of literature, the review of biometric methods of face recognition, image processing.

The diploma project deals with biometric methods of face recognition and methods of image enhancement directly from the palm vein scanner.

ЗМІСТ

ПЕРЕЛІК СКОРОЧЕНЬ.....	7
ВСТУП	8
1 СИСТЕМИ КОНТРОЛЮ РУХУ КОНТИНГЕНТУ У ЗАКЛАДІ.....	10
1.1 Біометричні сканери	10
1.2 Схема університету с розташуванням на ній системи контролю перебування контингенту в будівлі	13
2 СКАНЕР ВЕН ДОЛОНІ.....	15
2.1 Принцип роботи сканера.....	15
2.2 Критерії ефективності	16
2.3 Схема створення біометричного шаблону	18
2.4 Біометричні особливості	19
3 ФІЗИКО-ТЕХНІЧНІ ОСОБЛИВОСТІ КОМПОНЕНТІВ СИТЕМИ КОНТРОЛЮ	25
3.1 Arduino Project Enclosure.....	25
3.2 Infrared Thermometer — MLX90614.....	25
3.3 CMOS (КМОП, комплементарная структура метал-оксид- напівпровідник).....	32
3.4 Infrared Proximity Sensor — Sharp GP2Y0A21YK	38
3.5 Інші компоненти системи	44
3.6 Схема підключення всіх компонентів	45
3.7 Програмне забезпечення	47
3.8 Отримані зображення зі сканера при різних умовах	47

	6
4 МЕТОДИ ПІДВИЩЕННЯ КОНТРАСТНОСТІ ЗОБРАЖЕННЯ	49
4.2 Метод соляризації.....	51
4.3 Метод з використанням Лапласіан	53
4.4 Метод адаптивного підвищення контрастності.....	55
5 ПІДВИЩЕННЯ КОНТРАСТНОСТІ ЗОБРАЖЕННЯ ВЕН ДОЛОНІ	60
5.1 Адаптивне збільшення контрастності на прикладі масивів чисел.	60
5.2 Застосування методу адаптивного збільшення контрастності безпосередньо на знімках вен долоні	72
ВИСНОВКИ.....	82
ПЕРЕЛІК ДЖЕРЕЛ ПОСИЛАННЯ	84

ПЕРЕЛІК СКОРОЧЕНЬ

FAR (False Acceptance Rate) – «помилкова тривога»

FRR(False Rejection Rate) – «пропуск цілі»

БД – база даних

ІЧ – інфрачервоний

КМОП – комплементарная структура метал-оксид-напівпровідник

СКУД – система контролю і управління доступом

ВСТУП

В даний час підприємства стикаються з проблемами забезпечення інформаційної безпеки і збереження конфіденційних даних. Поняття «безпека» досить широке і може включати в себе інформаційний, комерційний, юридичний і фізичний аспекти. Очевидно, що необхідно приділяти підвищену увагу до забезпечення інформаційної безпеки на великому підприємстві, адже фізична охорона і рядові технічні засоби не можуть забезпечити повне збереження інформації на великому об'єкті, котрий обіймає значну територію, що складається з цілого комплексу будівель і має необхідність обробляти велику кількість даних. Зі збільшенням кількості підприємств зростає конкурентна боротьба між ними, а значить і ймовірність промислового шпигунства. Цілями промислового шпигунства можуть бути: - отримання інформації про конкурента; - внесення змін до джерела інформації; - знищення інформації.

Сучасні біометричні інформаційні системи та технології розпізнають людей на основі їх анатомічних особливостей (відбитків пальців, образу обличчя, малюнка ліній долоні, райдужної оболонки, голосу, долоні руки) або поведінкових рис (підпису, ходи). Оскільки ці риси фізично пов'язані з користувачем, біометричне розпізнавання надійно в ролі механізму, що стежить, щоб тільки ті, у кого є необхідні повноваження, могли потрапити в будівлю, отримати доступ до комп'ютерної системи, перетнути кордон держави або виконати електронну банківську транзакцію. Біометричні інформаційні системи також володіють унікальними перевагами – вони не дозволяють відмовитись від досконалої транзакції і дають можливість визначити, коли індивідуум користується декількома посвідченнями (наприклад, паспортами) на різні імена. Отже, при грамотній реалізації у відповідних додатках інформаційна технологія (ІТ) ідентифікації людини, яка використовує біометричні параметри, забезпечує високий рівень захищеності [1].

Біометрична ідентифікація за малюнком вен руки – нова технологія у сфері біометрії, яка базується на інфрачервоному скануванні вен із подальшим цифровим обробленням. Дана технологія була розроблена для використання в системі охорони здоров'я, щоб допомогти лікарям знайти у пацієнтів вени для ін'єкцій. Але враховуючи те, що структура вен у кожної людини індивідуальна, ця технологія викликала інтерес фахівців з ідентифікації, як більш надійна відносно технології ідентифікації за відбитком пальця, оскільки відтворити модель кровоносної системи неможливо [1].

1 СИСТЕМИ КОНТРОЛЮ РУХУ КОНТИНГЕНТУ У ЗАКЛАДІ

1.1 Біометричні сканери

Біометричні технології в області аутентифікації особистості давно стали звичними в СКУД (система контролю і управління доступом). Область їх застосування розширюється практично щодня і не обмежується системами контролю доступу. Біометричних методів безліч: аутентифікація по геометрії особи або рук, райдужній оболонці або сітківці ока, по голосу і по ході. Самий поширений метод - дактилоскопія, у неї не менше 60% світового ринку. На другому місці геометрія особи (2D і 3D), потім райдужна оболонка ока (рис. 1.1). Пальці, обличчя і райдужку називають трьома великими біометриками.

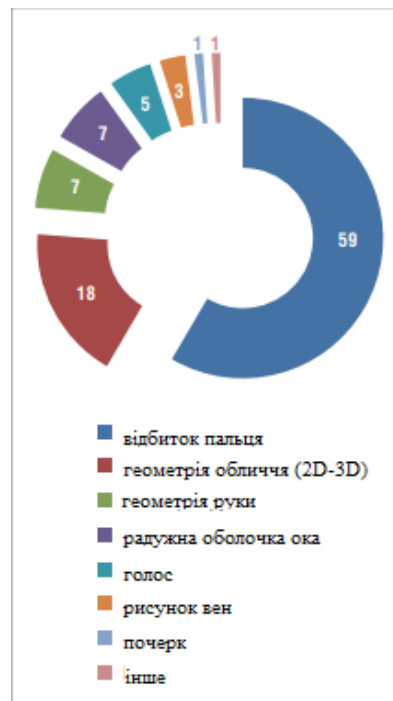


Рисунок 1.1 – Процентне співвідношення використання біометричних методів

На сьогоднішній день поняття «біометричний алгоритм» і «біометричний сканер» не обов'язково взаємопов'язані. Компанія може випускати ці елементи поодиноці, а може спільно. Найбільша диференціація виробників сканерів і виробників софту досягнута на ринку біометрії папілярного візерунка пальців. Найменша на ринку сканерів 3D особи. По суті рівень диференціації багато в чому відображає розвиненість і насиченість ринку. Чим більше вибору - тим більше тематика відпрацьована і доведена до досконалості. Різні сканери мають різний набір здібностей. В основному це набір тестів для перевірки підроблений об'єкт біометрії чи ні. Для сканерів пальців це може бути перевірка рельєфності або перевірка температури, для сканерів очі це може бути перевірка акомодатції зіниці, для сканерів особи - рух особи [2].

Сканери дуже сильно впливають на отриману статистику FAR і FRR. У деяких випадках ці цифри можуть змінюватися в десятки разів, особливо в реальних умовах. Зазвичай характеристики алгоритму даються для якоїсь «ідеальної» бази, або просто для добре підходить, де викинуті нерізкі і змащені кадри. Лише деякі алгоритми чесно вказують і базу і повну видачу FAR / FRR по ній.

А тепер детальніше про кожну з технологій.

Відбитки пальців. Кожна людина має унікальний папілярний візерунок відбитків пальців, завдяки чому і можлива ідентифікація. Зазвичай алгоритми використовують характерні точки на відбитках пальців: закінчення лінії візерунка, розгалуженні лінії, поодинокі точки. Додатково залучається інформація про морфологічну структуру відбитка пальця: відносне положення замкнених ліній папілярного візерунка, «арочних» і спіральних ліній. Особливості папілярного візерунка перетворюються в унікальний код, який зберігає інформативність зображення відбитка. І саме «коди відбитків пальців» зберігаються в базі даних, використовуваної для пошуку і порівняння. Час переведення зображення відбитка пальця в код і його ідентифікація зазвичай не перевищує 1с, в залежності від розміру бази. Час, витрачений на піднесення руки - не враховується.

Характерне значення FAR для методу розпізнавання відбитків пальців - 0.001%. Стабільна робота системи ідентифікації при FAR = 0.001% можлива при чисельності персоналу $N \approx 300$.

Райдужна оболонка. Метод є одним з найбільш точних серед біометричних методів. Система ідентифікації особи за райдужною оболонкою логічно ділиться на дві частини: пристрій захоплення зображення, його первинної обробки і передачі обчислювачеві і обчислювач, що виробляє порівняння зображення з зображеннями в базі даних, що передає команду про допуск виконавчому пристрою. Час первинної обробки зображення в сучасних системах приблизно 300-500мс, швидкість порівняння отриманого зображення з базою має рівень 50000-150000 порівнянь в секунду на звичайному ПК. Така швидкість порівняння не накладає обмежень на застосування методу в великих організаціях при використанні в системах доступу.

$N \approx 3000$ - чисельність персоналу організації, при якій ідентифікація співробітника відбувається досить стабільно. Тут варто відзначити важливу особливість, що відрізняє систему розпізнавання по райдужній оболонці від інших систем. У разі використання камери дозволу від 1.3МПІ можна захоплювати два ока на одному кадрі. Так як ймовірності FAR і FRR є статистично незалежними можливостями, то при розпізнаванні по двом очам значення FAR буде приблизно дорівнювати квадрату значення FAR для одного ока. Наприклад, для FAR 0,001% при використанні двох очей ймовірність помилкового допуску буде дорівнює 10-8%, при FRR всього в два рази вище, ніж відповідне значення FRR для одного ока при FAR = 0.001%.

2-D розпізнавання особи. 2-D розпізнавання особи - один з найбільш статистично неефективних методів біометрії. З'явився він досить давно і застосовувався, в основному, в криміналістиці, що і сприяло його розвитку. В наслідок з'явилися комп'ютерні інтерпретації методу, в результаті чого він став більш надійним, але, безумовно, поступався і з кожним роком все більше поступається іншим біометричним методам ідентифікації

особистості. В даний час через погані статистичні показники він застосовується, в мультимодальній або, як її ще називають, перехресної біометрії, або в соціальних мережах.

3-D розпізнавання особи. Повні дані про FRR і FAR для алгоритмів цього класу на сайтах виробників відкрито не наведено. Але для кращих моделей фірми Bioscript (3D EnrolCam, 3D FastPass), що працюють за методом проектування шаблону при FAR = 0.0047% FRR становить 0.103%. Вважається, що статистична надійність методу порівнянна з надійністю методу ідентифікації за відбитками пальців.

Вени долоні. Розпізнавання за венами руки – це нова технологія у сфері біометрії, широке застосування її почалося 5-10 років тому. Інфрачервона камера робить знімки зовнішньої або внутрішньої сторони руки. Малюнок вен формується завдяки тому, що гемоглобін крові поглинає ІЧ-випромінювання. У результаті ступінь віддзеркалення зменшується і вени видно на камері у вигляді чорних ліній. Спеціальна програма на основі отриманих даних створює цифрову згортку. Не потрібний контакт людини зі скануючим пристроєм. Технологія порівнянна за надійністю з розпізнаванням за райдужною оболонкою ока, у чомусь перевершуючи її, а у чомусь поступаючись. Значення FRR і FAR наведено для сканера Palm Vein. Згідно з даними розробника при FAR 0,0008% FRR становить 0.01%. Проникність шкіри: глибина ≤ 12 мм. Точне положення вени: точність 0,25 мм [3].

1.2 Схема університету с розташуванням на ній системи контролю перебування контингенту в будівлі

Університет має велику кількість персоналу, що представляє різні групи доступу: викладачі, студенти, обслуговуючий персонал, абітурієнти і т.д. Всі дані про них зберігаються на сервері БД СКУД і регулярно оновлюються операторами ПК на робочих станціях. Однією з особливостей

роботи вищих навчальних закладів є складний і постійно мінливий графік роботи викладачів. Теж саме стосується і учнів. Заняття можуть чергуватися через тиждень або два, лекції та семінари можуть мінятися місцями, а викладачі змінювати один одного з різних причин протягом семестру. Саме тому облік робочого часу в університеті складний і не завжди доцільний, а система контролю доступу через сканер судин долоні може успішно функціонувати без урахування цих факторів [3].

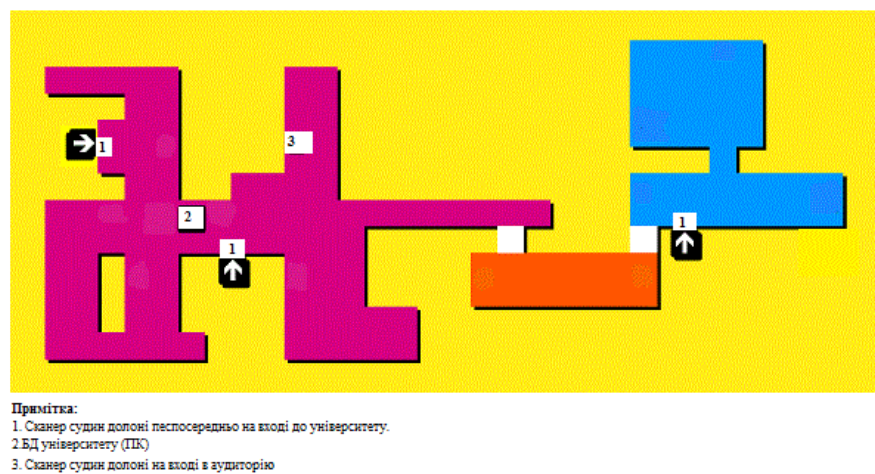


Рисунок 1.2 – Схема університету з розміщенням системі контролю

З переліку біометричних систем був вибраний сканер вен долоні, тому що у порівнянні з іншими системами, зокрема по таким критеріям: значення FRR і FAR, час спрацювання системи, численність користувачів, надійність та інше. Саме по цим критеріям сканер вен долоні максимально підходить для контролю перебування контингенту у навчальному закладі.

2 СКАНЕР ВЕН ДОЛОНІ

2.1 Принцип роботи сканера

Малюнок вен зчитується із зовнішнього боку долоні або кисті руки за допомогою інфрачервоної камери і дозволяє отримати достатньо чітке зображення кровоносних судин, таке, що навіть відносно невеликі порізи чи бруд на поверхні шкіри не перешкоджають успішній реєстрації особи. Поглинаючи випромінювання, відновлений гемоглобін переносить кисень по венах і скорочує ступінь відбиття та відображення малюнка вени у вигляді чорного унікального візерунка. Далі отримане зображення обробляється, і залежно від розташування вен на руці формується цифрова згортка.

У даному випадку, як біометричний об'єкт використовується термографія кровоносних судин зовнішнього боку долоні руки, які характеризуються неповторністю і сталістю протягом усього життя, що і дозволяє використовувати їх для ідентифікації особи. Формування судинної системи починається ще до народження людини і відрізняється навіть у близнюків. Процес сканування судин зовнішнього боку долоні відбувається в інфрачервоному діапазоні світлових хвиль, що дозволяє отримати досить чітке зображення кровоносних судин. При цьому відносно невеликі порізи чи забруднення на поверхні шкіри не будуть перешкоджати успішній реєстрації, а швидкість обробки отриманих даних, порівняно з іншими біометричними системами, дуже висока. Користувач, реєструючись у даній біометричній системі, зберігає свою інформацію в самому терміналі чи в корпоративній базі даних, або ж записує її на смарт-карту. У цьому випадку порівнювання проводиться за схемою «один до одного» і займає мінімальний проміжок часу. Це нова технологія в сфері біометрії, широке застосування її почалося ще років 6-10 тому. Інфрачервона камера робить знімки зовнішньої або внутрішньої сторони руки. Малюнок вен формується завдяки тому, що

гемоглобін крові поглинає ІЧ випромінювання. В результаті, ступінь віддзеркалення зменшується, і вени видно на камері у вигляді чорних ліній. Спеціальна програма на основі отриманих даних створює цифрову згортку. Не потрібен контакт людини зі скануючим пристроєм. Існує два методи отримання зображення малюнка вен долоні. Метод відображення (Reflection) дозволяє розмістити всі компоненти пристрою в одному корпусі, за рахунок чого зменшується розмір. Також знижується психологічний бар'єр (не потрібно нікуди засовувати руку). Метод пропускання ІЧ-світла (Transmission) полягає в установці ІЧ-підсвітки з тильного боку долоні, а сама камера з фільтром встановлюється з боку долоні і 27 приймає ІЧ-випромінювання, що проходить через усю долоню. За допомогою методу пропускання одержувані зображення більш деталізовані (наведено на рисунку 2.1).



Рисунок 2.1 – Методи отримання зображення малюнка вен долоні

2.2 Критерії ефективності

Але не тільки FAR і FRR визначають якість біометричної системи. Якби це було так, то лідируючої технологією було б розпізнавання людей по

ДНК, для якої FAR і FRR прагнуть до нуля. Але ж очевидно, що ця технологія непридатна на сьогоднішньому етапі розвитку людства, тому було вироблено кілька емпіричних характеристик, що дозволяють оцінити якість системи:

- стійкість до підробки - це узагальнена характеристика, що показує, наскільки легко обдурити біометричний ідентифікатор;
- стійкість до навколишнього середовища - характеристика, яка оцінює стійкість роботи системи в різних зовнішніх умовах, таких як зміна освітлення або температури приміщення;
- простота використання - характеристика, яка показує, наскільки складно скористатися біометричним сканером, чи можлива аутентифікація на ходу;
- швидкість роботи - характеристика, яка показує швидкість розпізнавання користувача системи;
- вартість системи - зрозуміло, що дуже дорогі системи, навіть якщо виграють за іншими пунктами, навряд чи будуть користуватися великим попитом.

Не варто забувати і те, що біометрична характеристика людини може змінюватися з часом, тому якщо вона нестійка - це суттєвий мінус [4].

Переваги методу:

- висока достовірність отриманих результатів;
- відсутність необхідності прямого контакту з пристроєм, що здійснює сканування;
- висока ступінь захищеності – рисунок неможливо отримати від людини «на вулиці», а у випадку використання муляжу кисті малюнок вен не буде зчитаний інфрачервоною камерою [5];

Недоліки методу:

- недопустиме засвічення сканера сонячними променями і променями галогенних ламп;
- вплив деяких захворювань, наприклад артрити, на прийняття рішення.

2.3 Схема створення біометричного шаблону

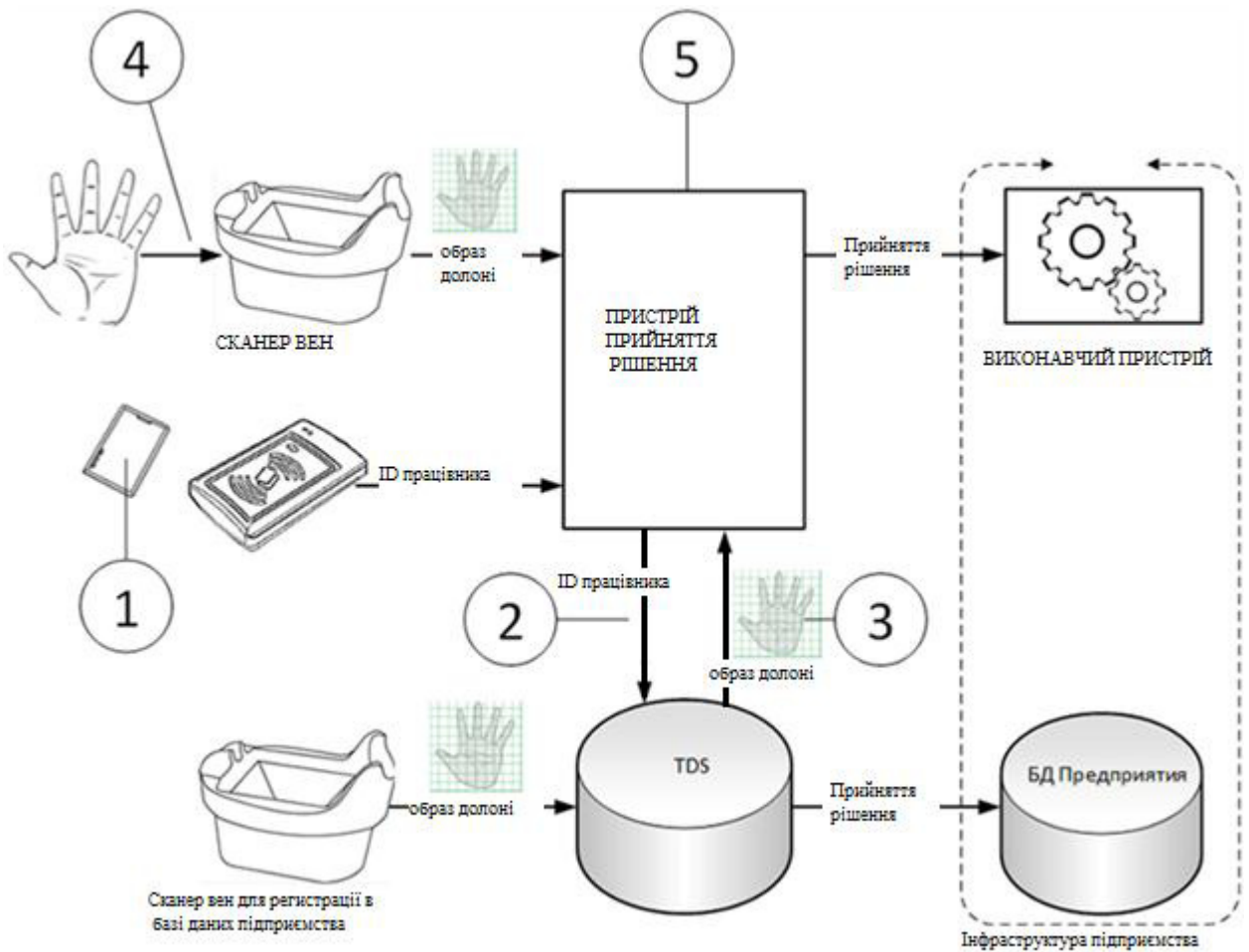


Рисунок 2.2 – Схема роботи сканера

На рисунку 2.2 наступні позначення:

1 людина сканує карту доступу за допомогою зчитувача. Унікальний ідентифікатор передається від зчитувача в деякий програмний пристрій прийняття рішення;

2 пристрій надішле в базу даних запит, який містить даний ідентифікатор;

3 за ідентифікатором в базі даних знаходиться відповідний образ долоні, який передається назад в пристрій прийняття рішення. Зіставлення образу долоні і ідентифікатора картки здійснюється заздалегідь при реєстрації осіб, що мають доступ до вчинення запитуваних дій;

4 людина прикладає руку до зчитувача малюнка вен. Відбувається сканування малюнка вен долоні, який у вигляді образу долоні передається на пристрій прийняття рішення;

5 пристрій виробляє порівняння образів долоні, отриманих від зчитувача і з бази даних і, відповідно до задалегідь закладеної логікою, приймає рішення про здійснення запитуваної дії. У разі позитивного рішення на виконавчий пристрій відправляється відповідна команда [6].

Створенням біометричного шаблону є фільтрація вихідного графічного зображення й вибір області інтересу. Фільтрація дозволяє виділити значущі області вен долоні і знизити області шумів і відблисків. Для таких завдань загальноприйнятим вважається використання алгоритму дискретного перетворення Фур'є. Беручи до уваги, що долоню може бути піднесена зі зміщенням в горизонтальній площині по відношенню до сканера, важливо розрахувати алгоритм фільтрації з урахуванням цих вимог. Процес ідентифікації заснований на порівнянні одного шаблону з іншими, що зберігаються в базі даних. Для ідентифікації використовується алгоритм кореляції, який несе основне процесорне навантаження для обчислювальної системи. Для збільшення швидкості розпізнавання і зниження процесорного часу часто застосовується алгоритм передвибірки, який використовує глобальні особливості будови венозного малюнка. В цілому алгоритм передвибірки дозволяє значно знизити пошуки по базі даних близьких значень глобальних особливостей [7].

2.4 Біометричні особливості

Біологічні тканини є оптично неоднорідними поглинаючими середовищами. Морфологічна різноманітність визначає різний характер взаємодії світла з біотканинами. Для характеристики даної взаємодії введені оптичні параметри біотканин, які включають показник заломлення n ,

коефіцієнти поглинання μ_a і розсіювання μ_s світла біотканиною, транспортний коефіцієнт розсіювання μ_t і фактор анізотропії розсіювання g .

Взаємодія світла з біологічними тканинами носить складний характер. На кордоні розділу тканина - повітря частина падаючого на поверхню біотканини випромінювання відбивається, а інша частина проникає в біотканину. Оптичними неоднорідностями є поверхні або обсяги всередині біотканин, на яких змінюється показник заломлення n . Оптичні неоднорідності відхиляють світло від його первісного напрямку. На поверхнях, розділяють середовища з різними n , відбуваються відображення і заломлення світла.

Коефіцієнт розсіювання і фактор анізотропії розсіювання головним чином залежать від неузгодженості показників заломлення між компонентами клітин, які складають тканину, такими як плазматична мембрана клітини, мітохондрії, ядро, інші органели, цитоплазма і позаклітинна рідина. Для фіброзних тканин (строма склери і рогівки ока, дерма, мозкові оболонки, сполучна тканина стінки судин, волокнисті компоненти м'язової тканини і молочної залози, хрящі, сухожилля і ін.) розсіювання викликається відмінністю показників заломлення внутрішньотканинної рідини або цитоплазми і протяжних ланцюжків склеропротейнам (колагенових, еластинових і ретикулінові волокон). Значення показників заломлення ядер і органел цитоплазми тваринних клітин, що містять приблизно однакову кількість протеїнів і нуклеїнових кислот, лежать в відносно вузькому інтервалі від 1,38 до 1,41. Показник заломлення цитоплазми становить $n_0 = 1,35-1,38$. Розсіюють частинки (органели, протеїнові фібрили, мембрани і глобули) мають більш високу щільність протеїнів і ліпідів в порівнянні з базовою речовиною цитоплазми і, внаслідок цього, більш високий показник заломлення ($n_s = 1,39-1,47$). Значення показника заломлення волокон сполучної тканини лежать в діапазоні 1,41-1,47 і залежать від ступеня гідратації їх основного компонента - колагену. Показник заломлення внутрішньотканинної рідини, а також плазми крові становить приблизно 1,33-1,35 в залежності від довжини

хвилі[8]. Основними розсіювачами в крові є червоні кров'яні тільця - еритроцити, які представляють собою без'ядерні клітини, що містять 70% води, 25% гемоглобіну і 5% ліпідів, цукрів, солей, ензимів і протеїнів. Показник заломлення розчину гемоглобіну при концентрації 32 г / дл, що представляє собою типову концентрацію гемоглобіну в еритроциті, становить приблизно 1,42. Для крові людини цей показник в залежності від довжини хвилі дорівнює 1,36-1,40. Показники заломлення компонентів біотканин у видимому і ближньому інфрачервоному спектральних діапазонах представлені на рисунку 2,5 та 2,6.

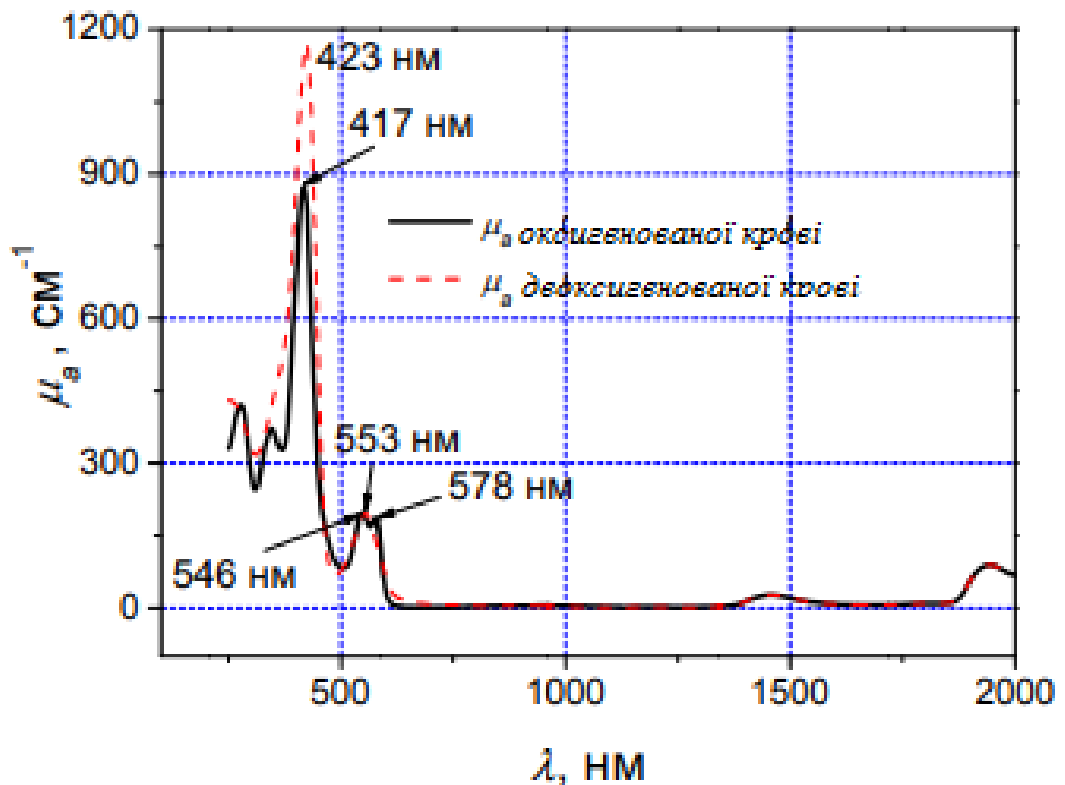


Рисунок 2.3 – Спектри поглинання крові с двома формами гемоглобіну: оксигенованому (непреривна крива) та деоксигенованому (пунктирна крива). Стрілками та цифрами позначені характерні пороги полос поглинання

Компоненти біотканини	Довжина хвилі, нм	Показник заломлення
Ядро клітини	589	1.39
	БНК	1.38-1.41
Цитоплазма	400-700	1.35-1.367
	589	1.37
	800-850	1.38
	БНК	1.360-1.375
Позаклітинна рідина	400-700	1.35
	800-850	1.33-1.348
	БНК	1.35-1.36
Мембрана клітини та клітинних органел	589	1.46
	БНК	1.46
Мітохондрії та органели	589	1.4
	800-850	1.420
	БНК	1.38-1.41
Меланін	580-633	1.7
	БНК	1.6-1.7
Фібрили (фізіологічного ступеню гідратації)	400-700	1.47
	589	1.411-1.416
	850	1.43
Внутрішньотканинна рідина	400-700	1.35
	589	1.345-1.365
	633	1.53
Волокно м'язової тканини (міофламент)	560-640	1.49
	400-1064	1.455-1.46
Ліпіди	400-700	>1.623
Апатити туної тканини	415-700	1.35
Гідроксиапатити кісткової тканини	589	1.604-1.65
Остеон	589	1.559±0.003
Плазма крові	632.8	1.345
	700-1000	1.34

Рисунок 2.4- Показники заломлення компонентів біотканин у видимому і ближньому ІЧ спектральних діапазонах на основі даних, представлених в літературних джерелах

	1079.5	1.332
	1341.4	1.327
	550	1.61-1.66
Еритроцит (зневоднений)	550	1.61-1.64
Еритроцит (інтактний)	250-1100	1.42
Гемоглобін людини в оксигенованій формі (концентрація 93 г/л)	401.5	1.369
	435.8	1.366
	486.1	1.361
	546.1-589.3	1.357
	632.8	1.355
	656.3	1.354
	706.5	1.352
Гемоглобін свині в оксигенованій формі (концентрація 140 г/л)	401.5	1.384
	435.8	1.400
	486.1	1.394
	546.1	1.393
	587.6-589.3	1.395
	632.8-656.3	1.393
	700-1000	1.392
Гемоглобін людини в деоксигенованій формі (концентрація 140 г/л)	401.5	1.365
	435.8	1.367
	486.1	1.361
	546.1	1.357
	587.6-589.3	1.356
	632.8-656.3	1.354
	706.5	1.352
Гемоглобін свині в деоксигенованій формі (концентрація 93 г/л)	401.5	1.381
	435.8	1.396
	486.1	1.392
	546.1	1.390
	587.6-589.3	1.391
	632.8-656.3	1.390
	700-1000	1.389

Продовження рисунку 2.4

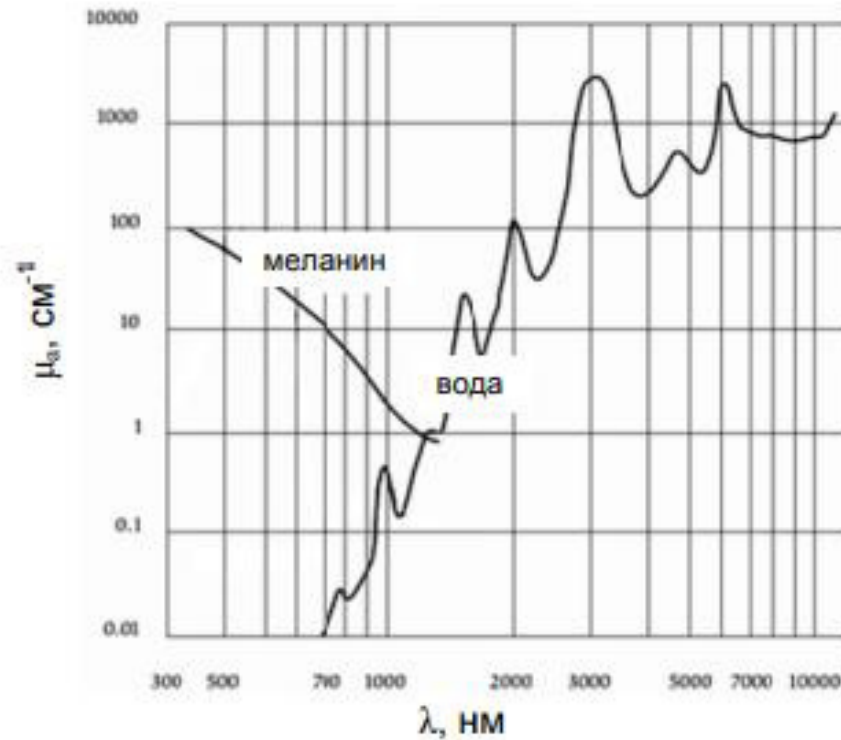


Рисунок 2.5 – Спектри поглинання води та меланіну

Судинні зміни регулюються головним чином вазомоторними механізмами і залежать від викликаються холодовим роздратуванням основних нервових процесів в вазомоторному центрі. Поряд з цим можна думати і про часткове дії холоду безпосередньо на кровоносні судини. Так, описані судинні зміни спостерігалися при охолодженні і після симпатектомії [9].

Дослідивши всі фізико-технологічні та біомедичні показники сканера вен долоні в цілому, та зрозумівши принцип його роботи, треба детально розглянути кожен компонент системи, щоб розуміти нюанси роботи, а також їх можливості (безпосередньо побачимо які знімки можна отримати завдяки сканеру). Ця інформація буде детально описана у наступному (третьому) розділі [10].

3 ФІЗИКО-ТЕХНІЧНІ ОСОБЛИВОСТІ КОМПОНЕНТІВ СИТЕМИ КОНТРОЛЮ

3.1 Arduino Project Enclosure

Це невеликий корпус для Arduino проектів. Корпус Arduino дозволяє легко укласти основну плату Arduino, Arduino Mega або якусь іншу дошку, яка підходить для друку Arduino. Він просто притискається, тому вам не доведеться турбуватися про гвинти або кріплення. У ній є місце для Arduino та щит. У нього навіть є знімна вкладка, призначена для використання із екраном Ethernet. На задній панелі також є відсік для вставки для доступу до комутаторів або з'єднань або доступу до акумулятора. Примітка: Деякі старі плати Arduino мають трохи менший отвір біля задньої частини отвору ICSP. Для того, щоб працювати з цими дошками просто просвердлите отвір на 1/8". Крім того, за допомогою новіших екранів Ethernet вам потрібно буде зняти один з кілочків, щоб все правильно встановилося [11].

3.2 Infrared Thermometer — MLX90614

ІЧ-термометр (рисунок 3.1). Melexis 'MLX90614ESF-BAА - інфрачервоний термометр, призначений для безконтактного зондування температури. Внутрішній 17-бітний АЦП та потужний DSP сприяють високій точності та роздільній здатності MLX90614. Він має величезну кількість застосувань, включаючи вимірювання температури тіла та виявлення рухів. MLX90614 забезпечує два способи виведення: PWM та SMBus (тобто TWI, I2C). 10-бітний вихід PWM забезпечує роздільну здатність 0,14 °C, тоді як інтерфейс TWI має роздільну здатність 0,02 °C. MLX90614 відкалібрований на заводі в широких діапазонах температур: від -40 до 85 °C для температури навколишнього середовища і від -70 до 382,2 °C для температури об'єкта.

Виміряне значення - це середня температура всіх об'єктів у полі зору датчика. MLX90614 пропонує стандартну точність 0,5 °C при кімнатній температурі. Цей пристрій постачається у стандартній упаковці TO-39. 3V версія цього датчика [12].

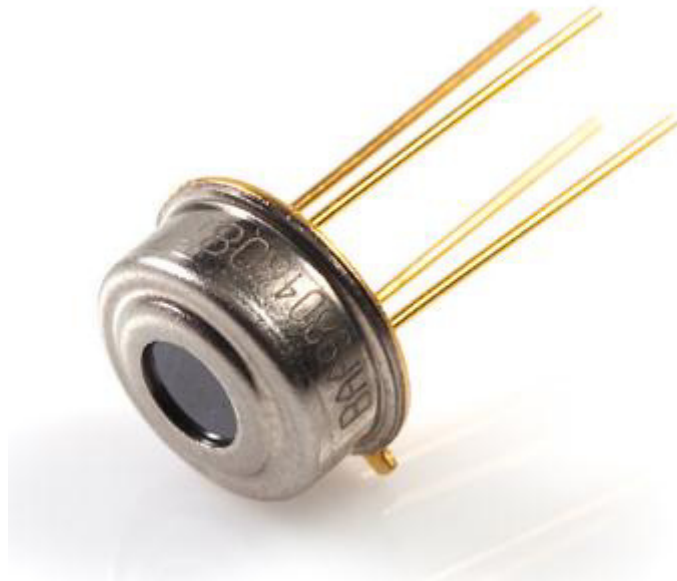


Рисунок 3.1 – ІЧ-термометр

Функції: Невеликий розмір, низька вартість (20\$), легко інтегрувати, заводське калібрування в широкому діапазоні температур: Від -40 до + 85 °C для температури датчика, від -70 до + 380 °C для температури об'єкта, цифровий інтерфейс, сумісний з SMBus, налаштований вихід PWM для безперервного зчитування, висока точність 0,5 °C в широкому діапазоні температур (від 0 до + 50 °C і для T_a , і для T_o), розподільна здатність вимірювання 0,02 °C, одно- та двозонні версії, проста адаптація для додатків 8-16В, режим енергозбереження, різні варіанти пакету для універсальних програм та вимірювань.

MLX90614 Огляд. Внутрішньо MLX90614 - це з'єднання двох пристроїв: інфрачервоного термобатарейного детектора та прикладного процесора кондиціонування сигналу. Відповідно до закону Стефана-Больцмана, будь-

який об'єкт, який не знаходиться за абсолютним нулем ($0\text{ }^{\circ}\text{K}$), випромінює світло (не видиме для очей) людини в інфрачервоному спектрі, прямо пропорційному його температурі. Спеціальна інфрачервона термобатарей всередині MLX90614 визначає, скільки інфрачервоної енергії випромінюють матеріали в її полі зору, і виробляє електричний сигнал, пропорційний цьому [13].

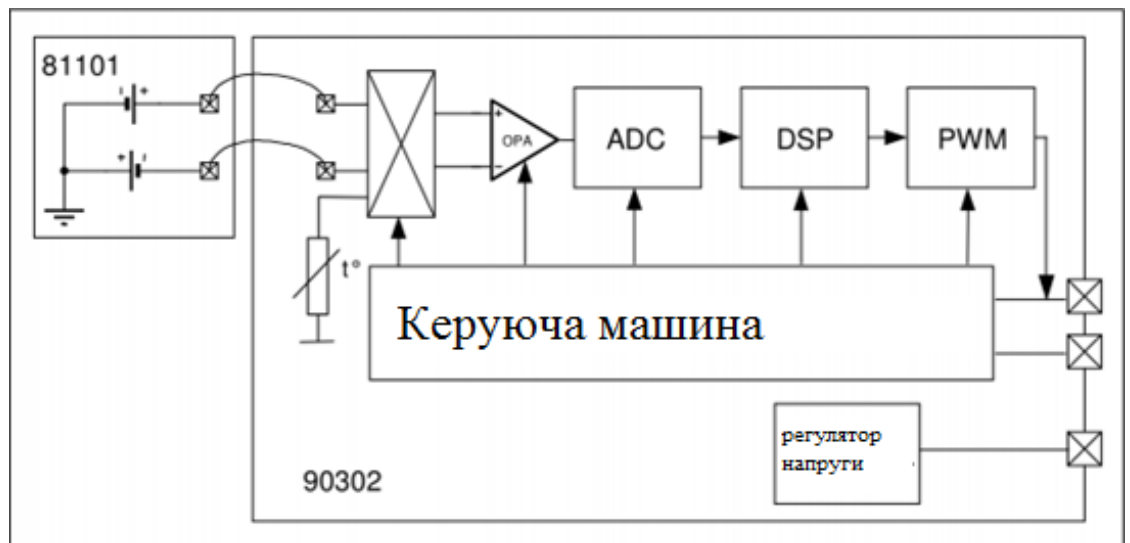


Рисунок 3.2 – MLX90614 внутрішня блокова діаграма, що показує термобатарей (MLX81101) та ASSP (MLX90302)

Ця напруга, що виробляється термобатарей, піднімається 17-бітним АЦП прикладного процесора, після чого кондиціонується перед передачею на мікроконтролер. MLX90614 розріз (рисунок 3.3).

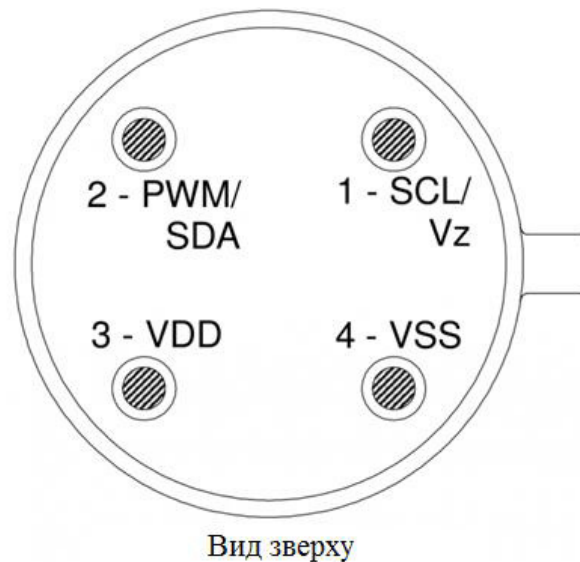


Рисунок 3.3 – Вид зверху MLX90614, розріз

Можливості: MLX90614 виробляє два вимірювання температури: об'єкт і показання навколишнього середовища. Температура об'єкта - це безконтактне вимірювання, яке ви очікуєте від датчика, в той час як температура навколишнього середовища вимірює температуру на матриці датчика. Навколишнє середовище може бути корисна для калібрування даних, але реальний сенс наших показань буде отримано з вимірювання температури об'єкта. Вимірювання температури об'єкта можуть перебувати в діапазоні від -70 до 382,2 °C (від -94 до 719,96 °F), а показники температури навколишнього середовища - від -40 до 125 °C. І температура навколишнього середовища, і температура об'єкта мають дозвіл 0,02 °C.

MLX90614BAA. Існує безліч різновидів MLX90614 (рисунок 4.4), кожен з яких має три букви. Різні варіанти датчиків залежать від робочої напруги, кількості інфрачервоних термобатарей і від того, фільтрують вони всередині нашого зовнішнього датчика. Беремо MLX90614BAA, який розрахований на робочу напругу 3V з одним інфрачервоним датчиком і внутрішнім фільтром [14].

Параметри	MLX90614AAA MLX90614ABA	MLX90614BAA MLX90614BBA	MLX90614AAB MLX90614ABB	MLX90614BAB MLX90614BBB
Напруга живлення, V _{cc} (перенапруга)	7V	5V	7V	5V
Напруга живлення, V _{cc} (працює)	5.5 V	3.6V	5.5V	3.6V
Зворотня напруга	0.4 V			
Діапазон робочих температур, T _a	-40 to +125°C		-40...+85°C	
Діапазон температур розпилення, T _a	-40...+125 °C		-40...+105°C	
ESD чутливість (AEC Q100 002)	2kV			
DC current into SCL/Vz (Vz mode)	2 mA			
DC sink current, SDA /PWM pin	25 mA			
DC source current, SDA/PWM pin	25 mA			
DC clamp current, SDA/PWM pin	25 mA			
DC clamp current, SCL pin	25 mA			

Рисунок 3.4– Абсолютні максимальні значення для MLX90614

Цей варіант визначає поле зору, котре на MLX90614BAA складає 90°.

Параметри	MLX90614xAA	MLX90614xBA	MLX90614xCC	MLX90614xCF	MLX90614xCH	MLX90614xCI
Пік зони 1	±0°	+25°	±0°	±0°	±0°	±0°
Ширинка зони 1	90°	70°	35°	10°	12°	5°
Пік зони 2	Не	-25°	Не	Не	Не	Не
Ширинка зони 2	застосовується	70°	застосовується	застосовується	застосовується	застосовується

Рисунок 3.5 – Поле зору для MLX90614BAA

Говорячи про котрі можна сказати. Поле зору - Відстань проти діаметра плями. Поле зору ІК-термометра (FOV) є критичною властивістю, про яку варто знати. Вона визначає взаємозв'язок між відстанню від об'єкта і областю спостережуваного простору. Поле огляду MLX90614 має форму конуса - його область чутливості дуже вузька, якщо він знаходиться поруч з об'єктом, але стає все ширше, коли він віддаляється все далі. MLX90614BAA має відносно широкий кут поля зору: 90°. Це означає, що на кожен 1 см, який ви видаляєте від об'єкта, чутлива область збільшується на 2 см. Якщо ви перебуваєте на відстані одного фути від об'єкта (30,48 см), площа сприйняття складе два фути (60,96 см) [15].

Вихідні інтерфейси. MLX90614 підтримує два інтерфейси - хоча вам потрібен один для доступу до іншого. Двопровідний інтерфейс SMBus є

основним засобом зв'язку з ІК-датчиком. Після настройки інтерфейсу SMBus ви можете пізніше конфігурувати MLX90614 для генерації широтно-імпульсного сигналу (PWM), що представляє виміряну температуру (s).

SMBus (I2C). Датчик налаштований і зчитується через 2-провідний інтерфейс SMBus - дуже схожий і майже функціонально еквівалентний I²C. Два сигналу - SDA і SCL - несуть дані і тактові сигнали відповідно. Провідний пристрій управляє годинами, а сигнал даних контролюється в двох напрямках (рисунок 3.6).

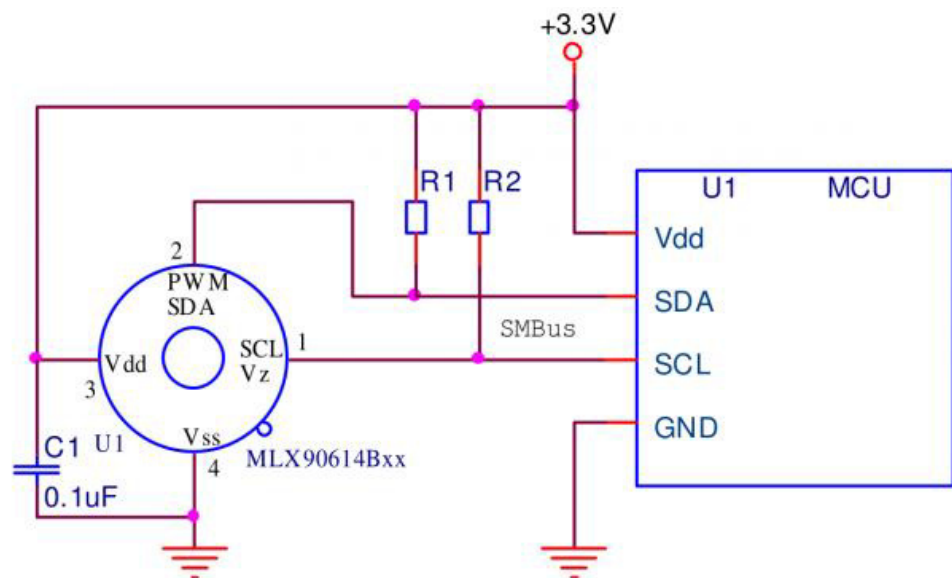


Рисунок 3.6 – Схема роботи ІЧ-термометра MLX90614

Кожен MLX90614 має адресу I²C уставне значення 0x5A, але ця адреса може бути переписаний - одна з основних функцій, підтримуваних пристроєм. Переконфігурувавши адресу MLX90614, ви можете додати кілька пристроїв (до 127!) До однієї шині, щоб отримати більшу температурну карту. Ще один останній біт, який слід згадати про інтерфейс SMBus - кожна передача з читанням або записом повинна завершуватися 8-бітної перевіркою CRC (CRC-8-CCITT) з використанням полінома $x^8+x^2+x^1+x^0$ - зручно для цього додаткового біта достовірності даних (рисунок 3.7) [16].

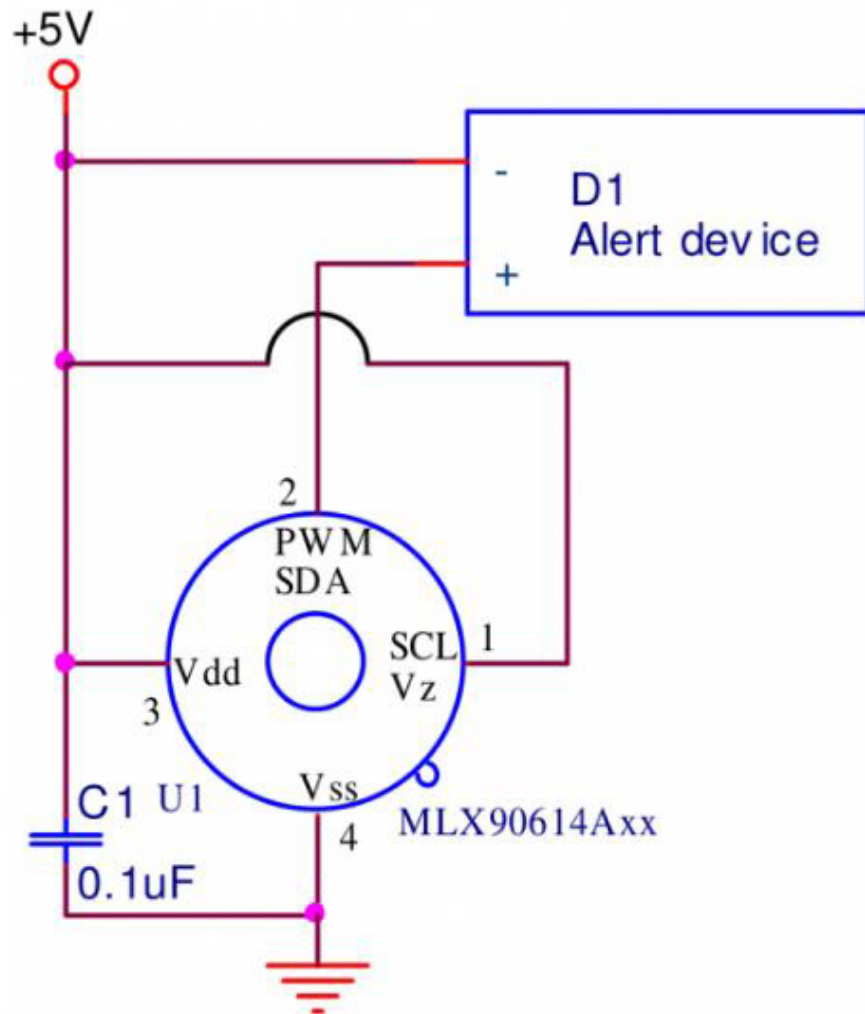


Рисунок 3.7 – Схема підключення

Конфігуруємо діапазон датчика - встановлюючи мінімальні та / або максимальні значення температури - вихід PWM можна перетворити в сигнал «теплового реле». Сигнал PWM буде низьким, якщо температура об'єкта не перевищить встановлений поріг.

3.3 CMOS (КМОП, комплементарная структура метал-оксид-напівпровідник)

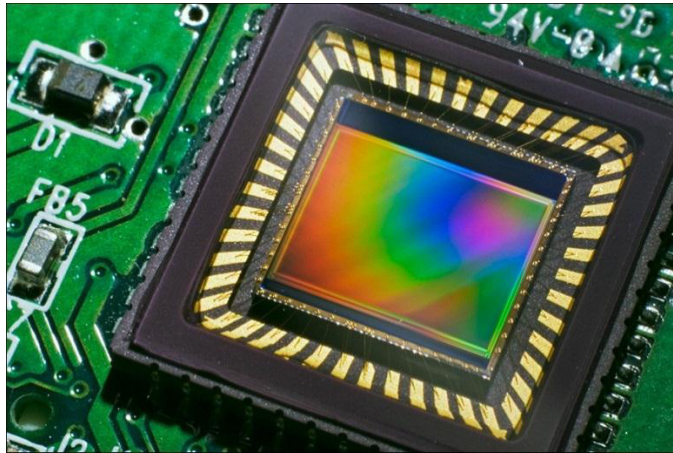


Рисунок 3.8 – CMOS (КМОП, комплементарная структура метал-оксид-напівпровідник)

Якість зображення відеокамери багато в чому залежить від використовуваного в ній світлочутливого сенсора (матриці). Адже поставивши хоч найкращий процесор для оцифровки відео - якщо на матриці отримано погане зображення, хорошим воно вже не стане [17].

Тип матриці:

CCD матриці, при всіх їх перевагах (найкраща світлочутливість і передача кольору, менший рівень шумів) - вже практично не використовуються в відеоспостереження. Тому що сам принцип їх дії CCD матриць - послідовне зчитування заряду по осередках - занадто повільний, щоб задовольнити запити швидких сучасних відеокамер з високою роздільною здатністю. Ну і найголовніше CCD дорожче у виробництві, а в умовах сучасної високо конкурентного середовища на рахунок кожна копійка прибутку. Ось чому всі ключові виробники зосередилися на випуску саме CMOS матриць.

Найбільшими, станом на початок 2017 року, є компанії: ON Semiconductor Corporation (свого часу поглинула відому профільну компанію

Aptina), Omnivision Technologies Inc., Samsung Electronics і Sony Corporation. Крім того, матриці для власних потреб виробляє, наприклад, компанія Canon, Hikvision.

Конкуренцію старим брендам намагаються створити молоді, повні ентузіазму і грошей китайські чипмейкери «другого ешелону», на кшталт компанії SOI (Silicon Optronics, Inc.) і ін. Важко сказати, чи виживе молода поросль, коли на ринку CMOS сенсорів настане насичення і стане занадто тісно. Але в будь-якому випадку в цьому сегменті не виключена поява нових гравців і загострення боротьби, адже налагодити виробництво CMOS сенсорів не надто й складна за сучасними мірками завдання [18].

Великі світові бренди типу Hikvision або Dahua зазвичай вважають за краще працювати з виробниками матриць першого ешелону або власними. Локальні ж поведуться по різному. Наприклад, Tecsaг навіть в недорогих камерах використовує матриці з хорошою репутацією від ON Semiconductor, Omnivision і Sony. У в асортименті інших "народних" марок, наприклад Berger, широко представлені рецептори SOI і т.д.

Лідерські якості CMOS:

CMOS технологія передбачає розміщення електронних компонентів (конденсаторів, транзисторів) безпосередньо в кожному пікселі світлочутливої матриці.

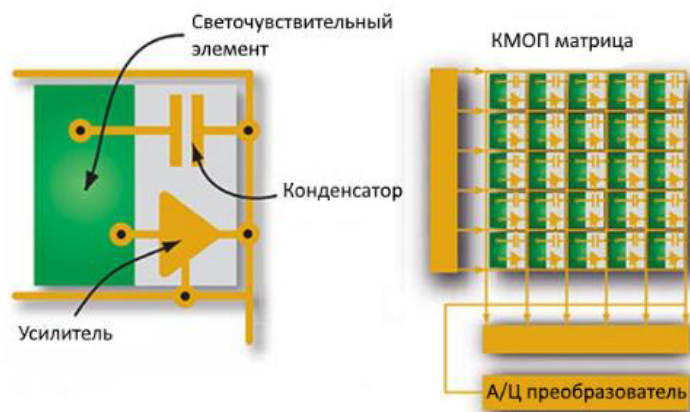


Рисунок 3.9 – Структура пікселя і CMOS матриці

Це зменшує корисну площу світлочутливого елемента і знижує чутливість, плюс активні елементи підвищують рівень власних шумів матриці. Зате технологія дозволяє здійснювати перетворення заряду світлочутливого елемента в електричний сигнал прямо в матриці і набагато швидше сформувати цифровий сигнал зображення, що критично для відеокамер. Саме тому CMOS краще підходять для камер відеоспостереження, де потрібна швидка зміна кадрів [19].

Принцип роботи CCD і CMOS матриць. Плюс можливість довільного зчитування осередків CMOS матриці дає можливість буквально «на льоту» змінювати якість і бітрейт одержуваного відео, що неможливо для CCD. А енергоспоживання CMOS-рішень нижче, що теж важливо для компактних камер спостереження.

Для отримання кольорового зображення матриця розкладає світловий потік на складові кольори: червоний, зелений і синій. Для цього використовуються відповідні світлофільтри. Різні виробники варіюють розміщення і кількість світлочутливих елементів різного кольору, але суть від цього не змінюється.

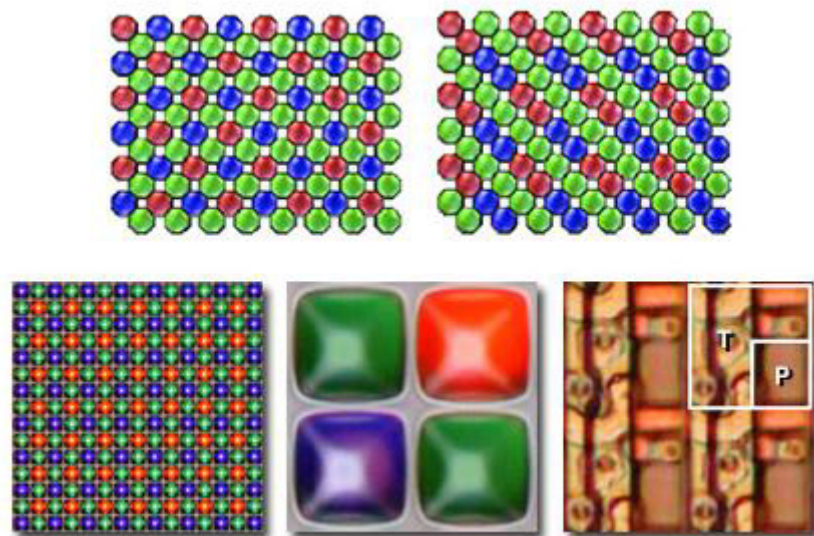


Рисунок 3.10 – Принцип формування зображення на світлочутливій матриці. Р - світлочутливий елемент, Г - електронні компоненти

Типорозмір (або іншими словами формат) матриці (рисунок 3.11) зазвичай вимірюють по діагоналі в дюймах і вказують у вигляді дроби, наприклад 1/4 ", 1/3", 2/3 ", 1/2 дюйма і ін. Перше правило вибору кращої матриці досить просте: при однаковій кількості пікселів (дозволі), чим більше фізичні розміри сенсора - тим краще. У більшій матриці крупніше пікселі, а значить, вона вловлює більше світла. Пікселі більшої матриці розташовані менш тісно, а значить менше вплив взаємних перешкод і нижче рівень паразитних шумів, що безпосередньо впливає на якість одержуваного зображення. Нарешті, більша матриця дозволяє отримати великі кути огляду при використанні об'єктива з одним і тим же фокусною відстанню [20].



Рисунок 3.11 – Типорозміри матриць. Світлочутлива матриця виробництва ON Semiconductor для камер відеоспостереження

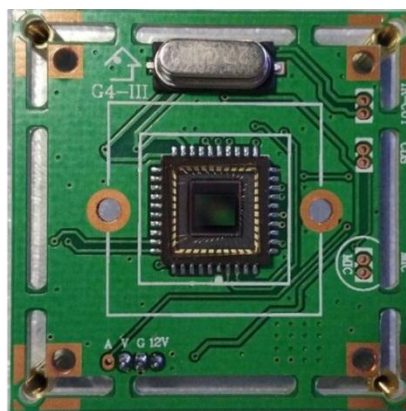


Рисунок 3.12 – Світлочутлива матриця, встановлена на платі відеокамери

На жаль, великоформатні матриці в масових камерах відеоспостереження зараз практично не використовуються в силу дорожнечі і самих матриць, і об'єктивів для них, які повинні мати більші лінзи і, відповідно, габарити і вартість. На сьогодні в камери встановлюють в основному матриці типорозміру $1/2$ "- $1/4$ " (це самі крихітні). Вибираючи камеру, потрібно чітко розуміти, що купуючи ультрадешеву модель з $1/4$ "матрицею виробництва SOI і крихітним об'єктивом з пластиковими лінзами сумнівною прозорості, ви не зможете створити систему відеоконтролю прийнятної якості, на якій можна було б добре розрізнити невеликі деталі знятих подій, особливо при зйомці в умовах слабкої освітленості.

Вибираючи камеру з матрицею типорозміру $1 / 2.8$ "ви апріорі отримаєте набагато кращий результат за якістю відео, камеру з такою матрицею вже цілком можна використовувати в професійній системі відеоспостереження. І чутливість у такої камери буде свідомо вище, що дозволить краще знімати в умовах слабкої освітленості : в погану погоду, в сутінках, в напівтемному приміщенні і т.п. Зі збільшенням дозволу при тому ж розмірі матриці світлочутливість падає, і це теж потрібно враховувати при виборі. Для камери, встановленої в темному подвір'ї не у чорного ходу, має сенс вибрати матрицю з меншим дозволом і більш високою чутливістю, ніж камеру ультрависокого дозволу з низькою чутливістю матриці на якій через шуми нічого не можна буде розрізнити [21].

Світлочутливість. Світлочутливість матриці визначає можливість її роботи в умовах слабого зовнішнього освітлення. З точки зору фізики це виглядає зовсім банально: чим менше світлової енергії досить для отримання зображення матрицею, тим вище її світлочутливість. Але, будемо відверті, гнатися за високою чутливістю вже особливо не варто. Справа в тому, що сучасні камери відеоспостереження благополучно переходять в режими «день / ніч», при зниженні освітленості переводячи матрицю в режим чорно-білого зображення з більш високою чутливістю. Плюс автоматичне включення інфрачервоного підсвічування дає камерам можливість відмінно знімати навіть в повній темряві. Наприклад, в закритому приміщенні без

вікон і з вимкненим світлом, коли про рівень якоюсь зовнішньою освітленості навіть мова не йде. Світлочутливість залишається критичною для камер позбавлених ІЧ підсвічування, але використовувати такі в сучасному відеоспостереження – не сучасно. Хоча корпусні моделі без підсвічування все ще продаються, звичайно.

Виробники придумали ряд технічних рішень, щоб поліпшити чутливість CMOS матриць і знизити втрати світла в процесі фіксації зображення. Для цього в основному використовується один принцип: винести світлочутливий елемент якомога ближче до мікролінз матриці, яка збирає світло. Спочатку компанія Sony запропонувала свою технологію Exmor, скоротила шлях проходження світла в матриці(рисунок 3.13) [22]:

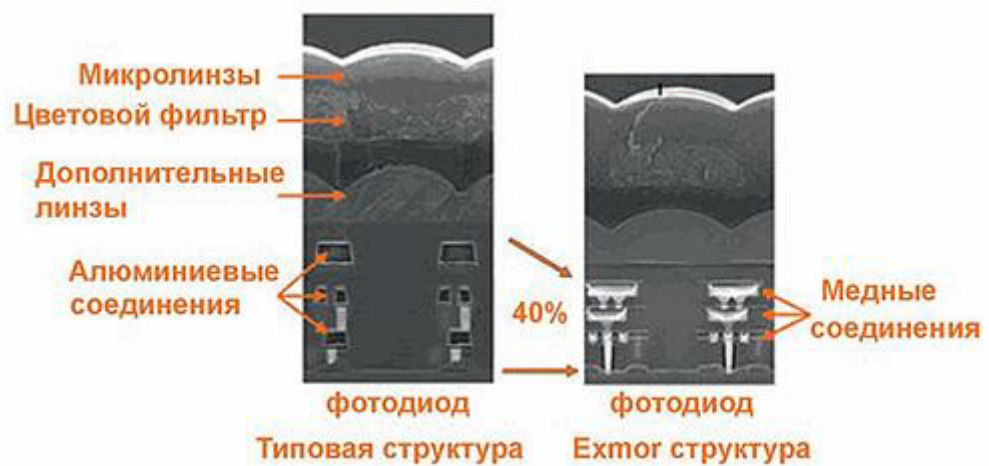


Рисунок 3.13 – Шлях проходження світла в матриці з різними матеріалами з'єднання

Потім прогресивні виробники перейшли на використання матриць зі зворотним засвіченням, що дозволяє не тільки скоротити шлях світла крізь матрицю, але і зробити корисну площу світлочутливого шару більше, розмістивши його над іншими електронними елементами в осередку:

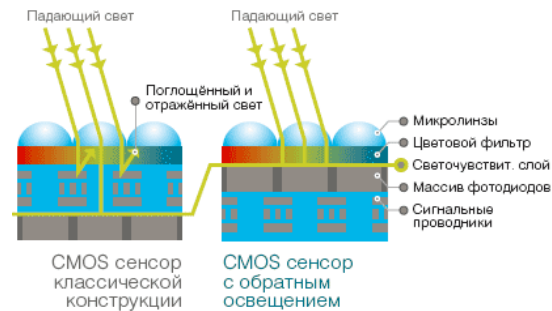


Рисунок 3.14 – Порівняння сенсора класичної конструкції та сенсора зі зворотнім засвіченням

Технологія зворотнього засвічення дає камері максимальну чутливість. Звідси висновок - «при інших рівних умовах» краще придбати камеру в якій використовується матриця зі зворотнім засвіченням, ніж без такої.

Для поліпшення зображення в умовах слабого освітлення для слабкочутливих дешевих матриць виробники камер можуть використовувати різні хитрощі. Наприклад, режим «повільного затвора», а кажучи простіше - режим великої витримки. Однак «розмазування» контурів рухомих об'єктів вже на етапі фіксації зображення матрицею в такому режимі не дозволяє говорити про більш-менш якісної відеозйомки, тому такий підхід абсолютно неприйнятний в охоронному відеоспостереженні, де важливі деталі [23].

3.4 Infrared Proximity Sensor — Sharp GP2Y0A21YK

ІЧ-датчик відстані (рисунок 3.15) (від 10 до 80см)



Рисунок 3.15 – Інфрачервоний датчик близькості від компанії Sharp

GP2Y0A21YK - це ширококутний датчик вимірювання відстані.

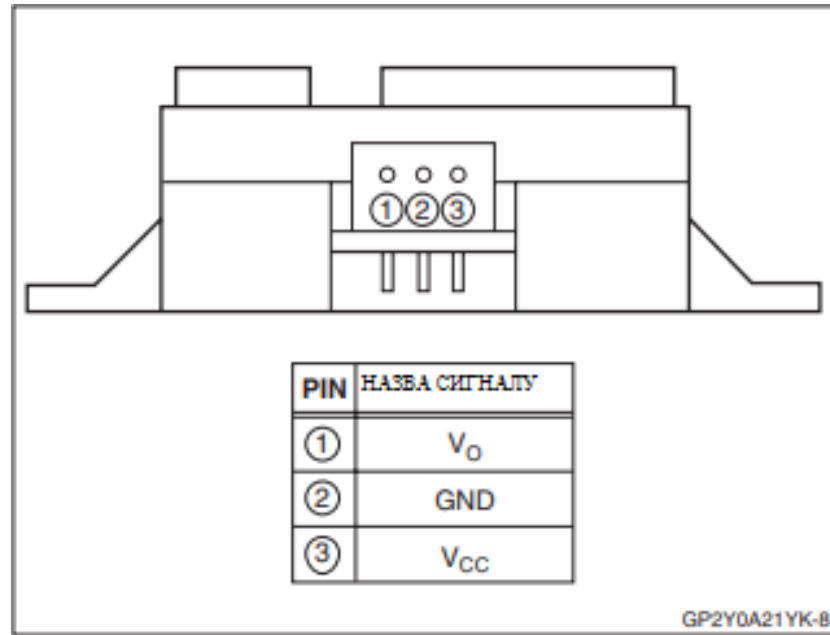


Рисунок 3.16 – Розріз GP2Y0A21YK

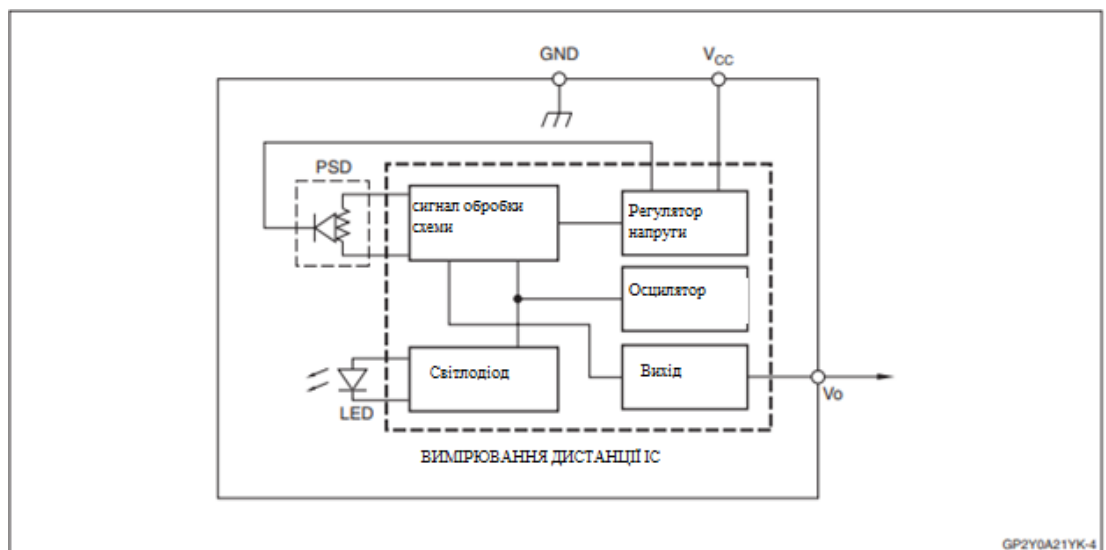


Рисунок 3.17 – Блок-схема

Електричні характеристики (рисунок 3.18).

$T_a = 25^\circ\text{C}$, $V_{CC} = 5 \text{ VDC}$

ПАРАМЕТРИ	Позначення	Рейтинг	Один
Напруга живлення	V_{CC}	-0.3 to +7	V
Вихідна напруга клеми	V_O	-0.3 to ($V_{CC} + 0.3$)	V
Робоча температура	T_{opr}	-10 to +60	°C
Температура зберігання	T_{stg}	-40 to +70	°C

Рисунок 3.18 – Рейтинг абсолютних максимумів

ПАРАМЕТРИ	Позначення	Рейтинг	Один
Робоча напруга живлення	V_{CC}	4.5 to 5.5	V

Рисунок 3.19 – Робоча напруга живлення

$T_a = 25^\circ\text{C}$, $V_{CC} = 5\text{ VDC}$

ПАРАМЕТРИ	СИМВОЛ	УМОВИ	МІН.	ТИП.	МАКС.	ОДИН.	Помітка
Вимірювання відстані	ΔL		10	-	80	cm	1, 2
Вимірювання напруги клеми	V_O	$L = 80\text{ cm}$	0.25	0.4	0.55	V	1, 2
Різниця напруги на виході	ΔV_O	Зміна вихідних даних ΔL (80 cm - 10 cm)	1.65	1.9	2.15	V	1, 2
Середній струм подачі	I_{CC}	$L = 80\text{ cm}$	-	30	40	mA	1, 2

Рисунок 3.20 – Електрооптичні характеристики

Використання світловідбиваючого предмета: білий папір, сірі картки R-27, біле обличчя, коефіцієнт відбиття: 90%, L = Відстань до відбиваючого предмета [24].

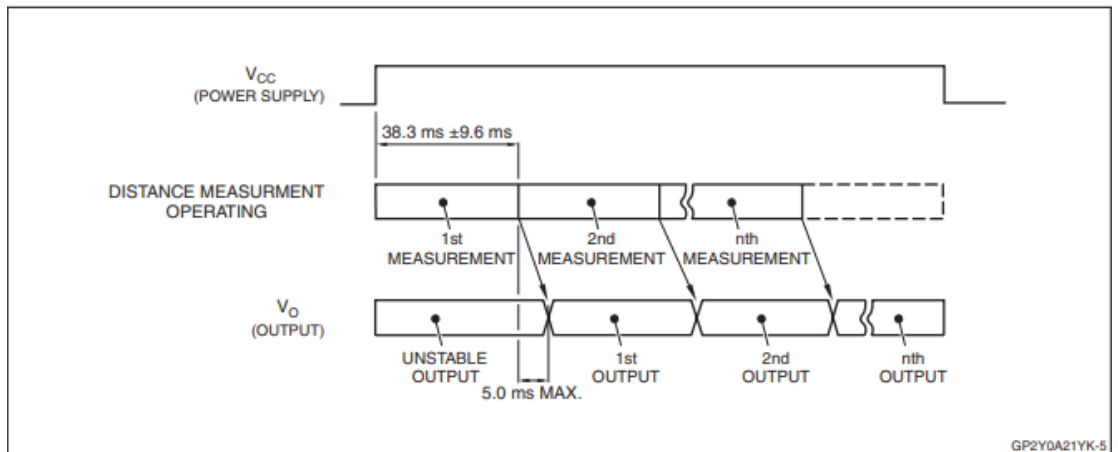


Рисунок 3.21 – Діаграма часу

Надійність. Надійність вимог цього пристрою наведені на рисунку 3.22.

ПАРАМЕТРИ	УМОВИ ТЕСТУВАННЯ	КРИТЕРІЙ РІШЕННЯ ВІДПОВІДЬ	ЗРАЗКИ ВИЗНАЧЕНО (n), (C)
Температура цикла	один цикл -40°C (30 хв.) до $+70^{\circ}\text{C}$ за 30 хв., повторюваний 25 разів	початкові $\times 0.8 > \Delta V_O$ $\Delta V_O > \text{початк.} \times 1.2$	n = 11, C = 0
Зберігання високої температури та підвищеної	$+40^{\circ}\text{C}$, 90% RH, 500h		n = 11, C = 0
Зберігання високих температур	$+70^{\circ}\text{C}$, 500h		n = 11, C = 0
Термін зберігання при низьких температурах	-40°C , 500h		n = 11, C = 0
Робота (висока температура)	$+60^{\circ}\text{C}$, $V_{CC} = 5\text{ V}$, 500h		n = 11, C = 0
Механічний удар	100 m/s ² , 6.0 ms 3 рази $\pm X$, $\pm Y$, $\pm Z$ напрямки		n = 6, C = 0
Вібрація змінної частоти	10-to-55-to-10 Hz в 1 хв. амплітуда: 1.5 мм 2h in each X, Y, Z напрямки		n = 6, C = 0

Рисунок 3.22 – Надійність [25]

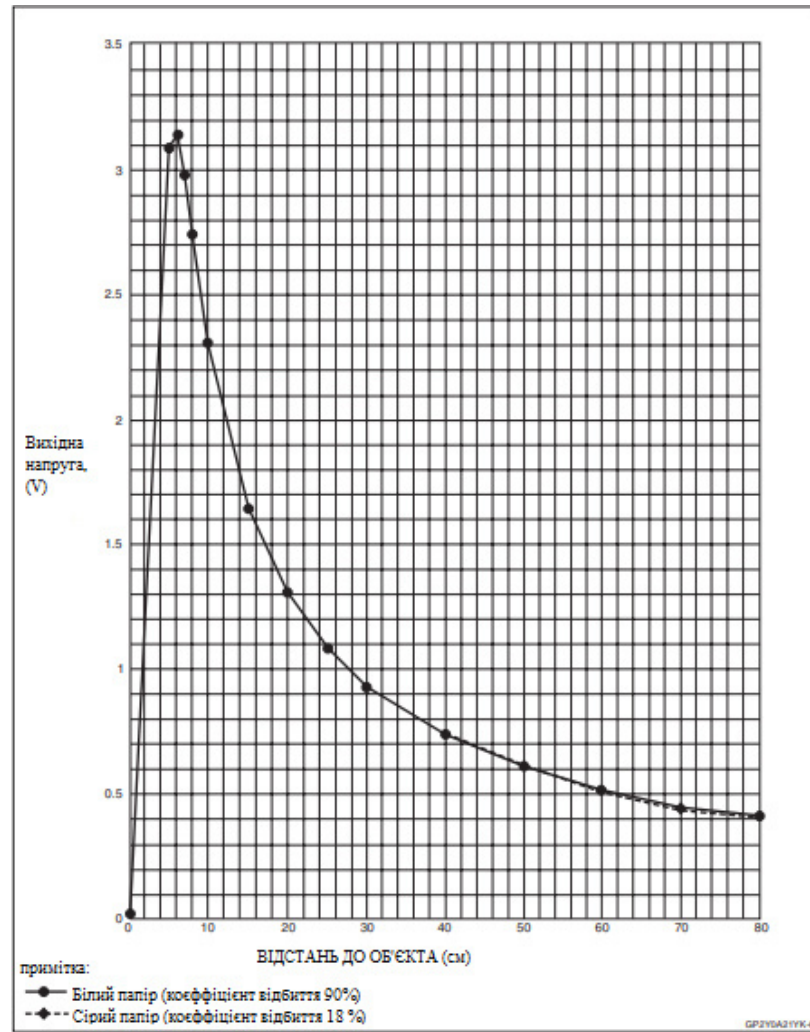


Рисунок 3.23 – GP2Y0A021YK Приклад характеристики вихідної відстані

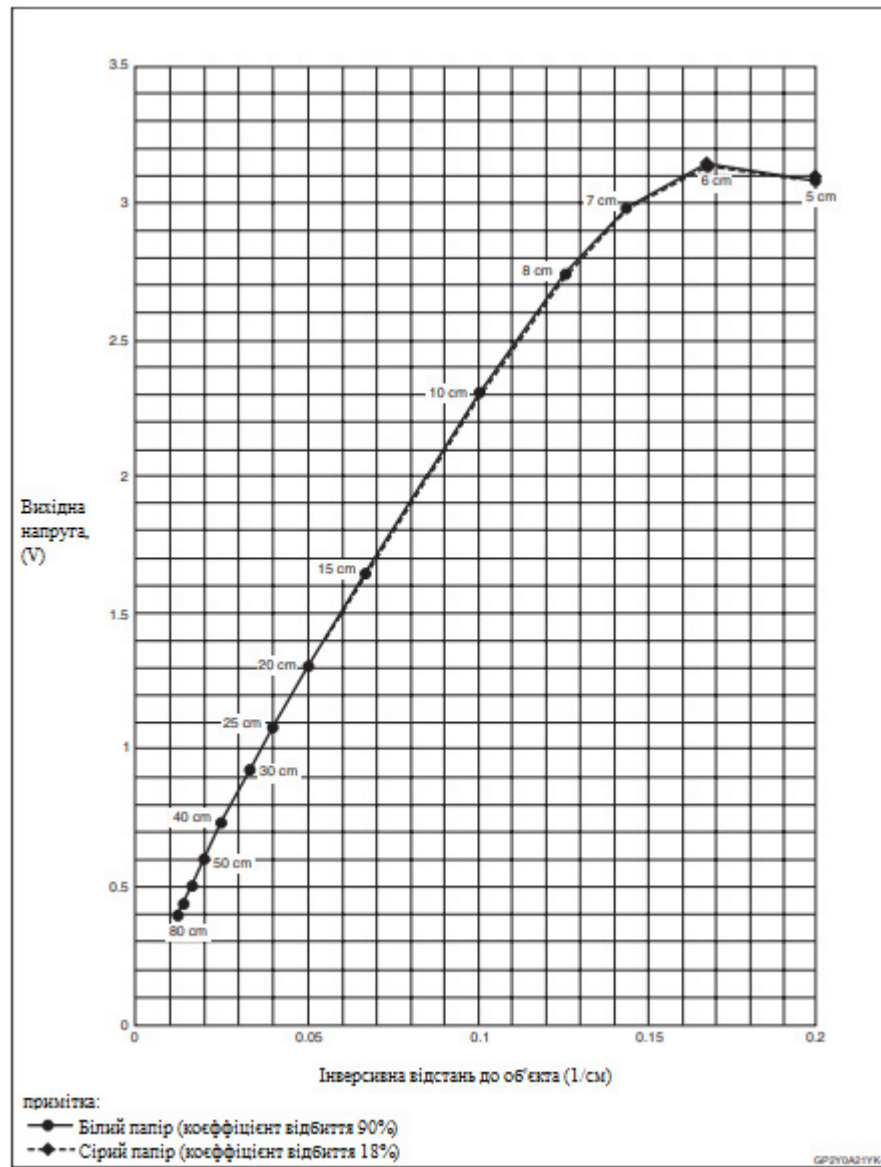


Рисунок 3.24 – GP2Y0A021YK Приклад характеристик виводу із зворотною кількістю відстані

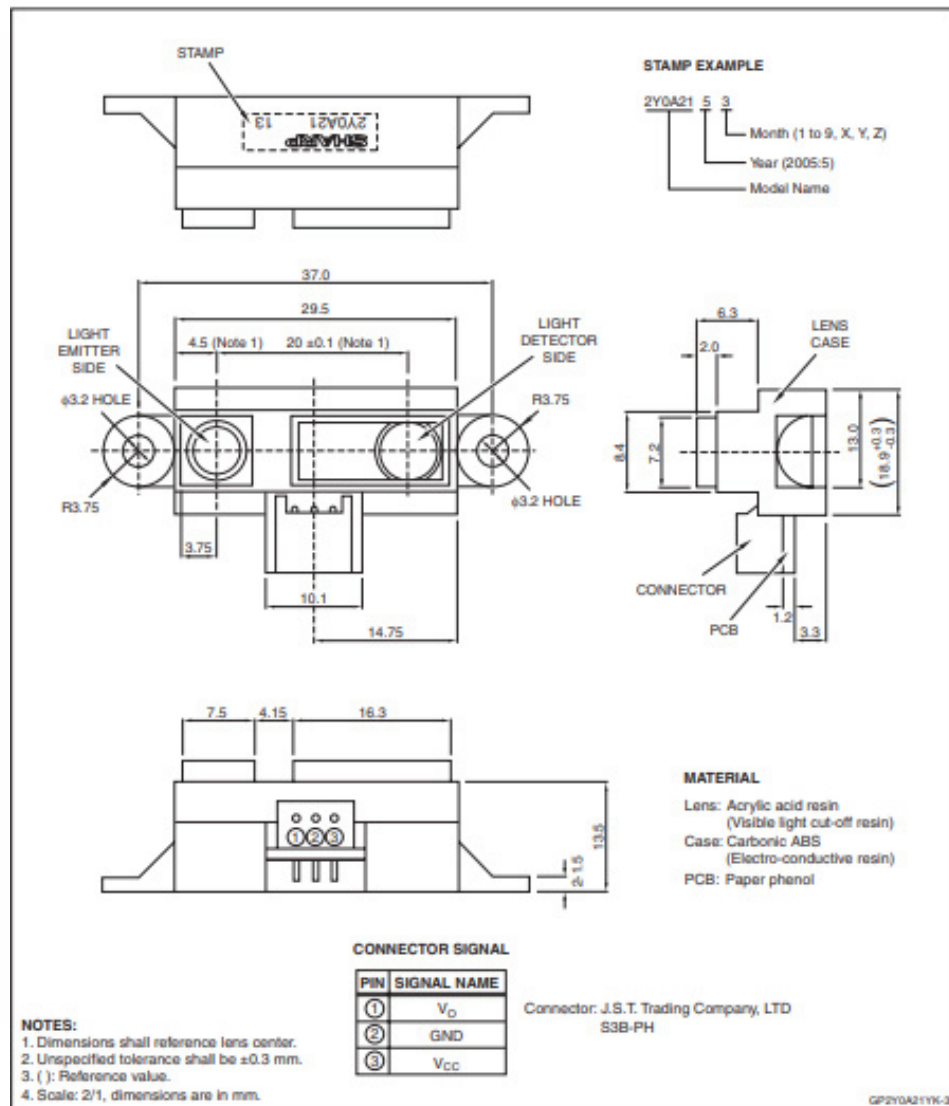


Рисунок 3.25 – Специфікація GP2Y0A021YK[26]

3.5 Інші компоненти системи

USB HUB — для підключення камери та arduino одному кабелю;
 ORduino Nano — ATmega168; Logitech B910 HD Webcam; Два транзистори;
 резистори 4.7кОм, 6-470Ом; 6 ІЧ-діодів 850нм; Фототранзистор; USB В
 роз'єм; ІЧ-фільтр 850 нм; USB-кабель [27].

3.6 Схема підключення всіх компонентів

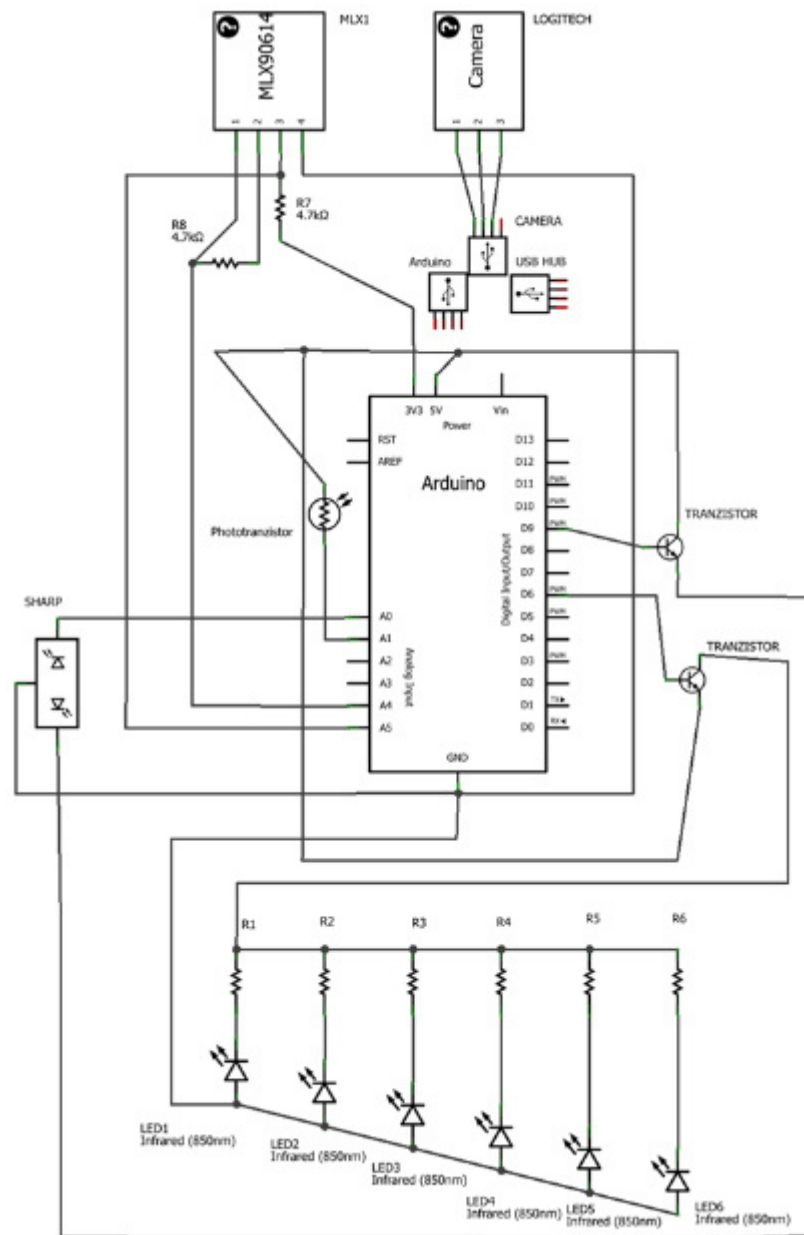


Рисунок 3.26 – Схема підключення

Процес складання полягав в випилюванні в центрі корпусу кола меншого діаметра ніж ІЧ-фільтр. Потім фільтр був приклеєний на клей (супер-момент). Спочатку замість супер-моменту використовувався клеючим пістолетом, але камера сильно нагрівалася (особливість Logitech B910) і клей переставав тримати. Випилювати отвір для ІЧ-термометра. Також з коробки від ІЧ-фільтра було зроблено «кріплення» для сенсора відстані. Камера була

розібрана і мінімізована за рахунок видалення корпусу і каркаса, залишилася тільки плата. З об'єктива камери був видалений ІК-фільтр, який не пропускав ІК промені. Далі камера була також встановлена на дно корпусу за допомогою клею. Навколо камери симетрично встановив ІЧ-діоди. Щоб не було засвічення від діодів на об'єктиві камери, від об'єктива нарощено із залишків корпусу і двостороннього скотчу, щось подібне до кожуха до ІЧ-фільтра [28].

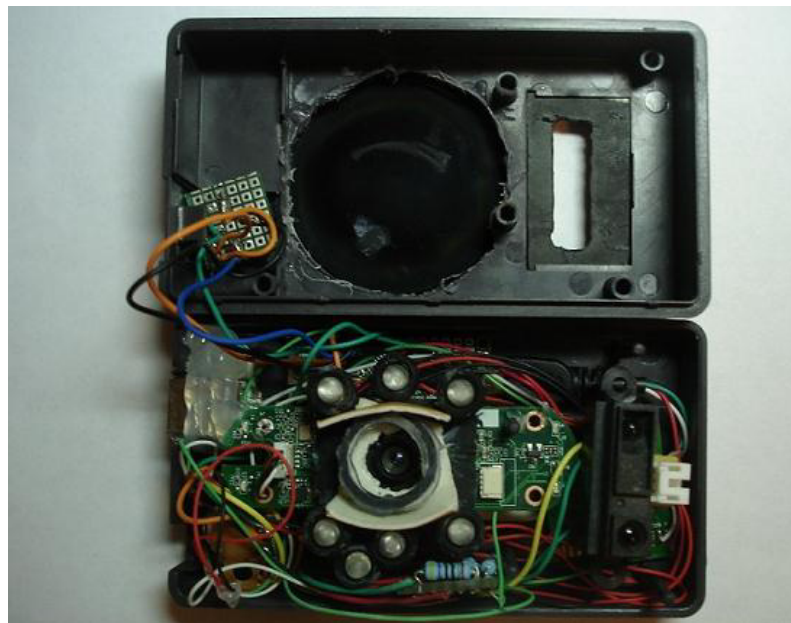


Рисунок 3.27 – Сбірка



Рисунок 3.28 – Пристрій у збірці [29]

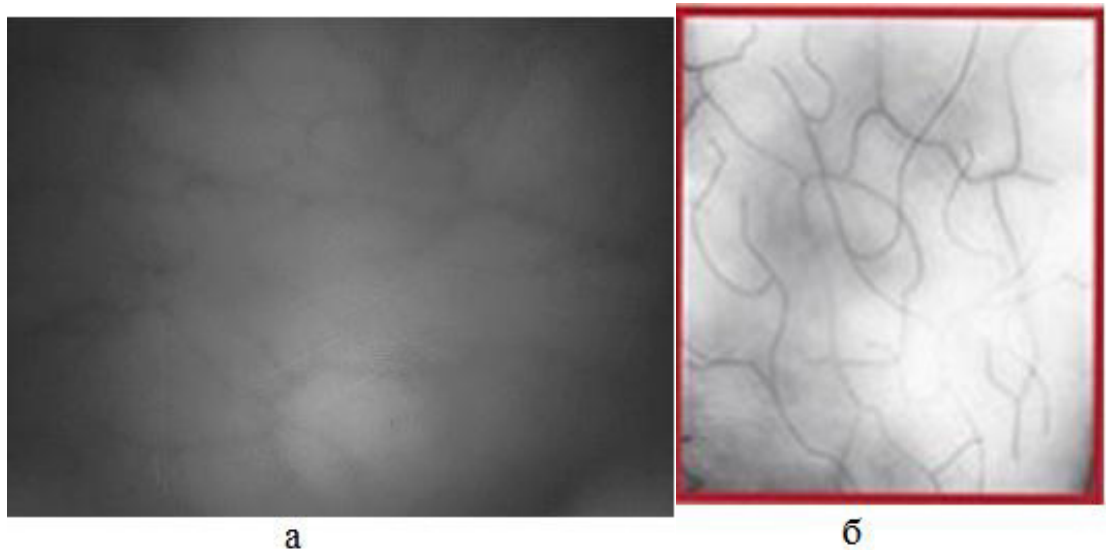
3.7 Програмне забезпечення

Arduino. Управління всіма компонентами пристрою (крім камери) повинне здійснювати arduino. Це датчик відстані, температурний датчик і ІЧ-підсвічування. У сукупності алгоритм роботи полягає в наступному: з ПК надходить команда про старт роботи сенсора відстані і температурного датчика з подальшим виведенням їх значень в порт, як тільки значення датчика збігаються з занесеними значеннями в ПК, відбувається відключення датчика відстані (його промінь робить засвічення на одержуваних зображеннях).

Далі якщо значення збіглися: включається ІЧ-підсвічування; робиться знімок; вимикається ІЧ-підсвічування; перехід до початкового етапу [30].

3.8 Отримані зображення зі сканера при різних умовах

На рисунку 3.29 представлені зображення вен долоні при впливі на судини різних температур.



а) знімок судин при кімнатній температурі (23°C);

б) знімок судин при температурі 0 °С [31]

Рисунок 3.29 – Отримувані зображеннями з пристрою

Від зміни температури стан судин змінюється, від цього показники спрацювання сканера можуть змінюватися. Задачею було з'ясувати максимальне відхилення при скануванні, а також чи завадить звуження та розширення судин правильному спрацюванню сканера.

Після того, як було розглянуто кожен компонент системи контролю контингенту у навчальному закладі та отримані знімки зі сканера, було прийнято рішення знайти методи підвищення контрастності зображення. Методи, які можливо застосувати до данної системи описані у четвертому розділі.

4 МЕТОДИ ПІДВИЩЕННЯ КОНТРАСТНОСТІ ЗОБРАЖЕННЯ

4.1 Збільшення контрастності зображення

Контрастність монохромного зображення можна визначити як

$$C = z_{\max} - z_{\min}, \quad (4.1)$$

де z_{\max} , z_{\min} — відповідно максимальна і мінімальна яскравість пікселів на зображенні.

Относительная контрастность

$$C_{i oi} = \frac{N}{z_m}, \quad (4.2)$$

де $z_m = 255$ — максимально можлива яскравість.

Зі співвідношення (1) видно, що контрастність может бути оцінена як для всього зображення (глобальна контрастність), так і для будь то годину ти зображення (локальна контрастність). Зокрема, для контрасту фрагментів під z_{\max} , z_{\min} розуміються відповідно яскравості пікселів сусідніх фрагментів на лінії їх поділу.

Під різкістю прийнято розуміти відношення різниці яркостей сусідніх фрагментів, т. е. Їх контрастність, до ширини контурної лінії, раз ділячи ці фрагменти, т. е. фактично про просторову похідну яскравості. очевидно, що на відміну від контрастності різкість може бути тільки локальної. Виходячи з даного визначення різкість можна підвищити, або скоротивши ширину контурної лінії, або збільшивши контрастність фрагментів, причому підвищення контрастності завжди призводить до збільшення різкості.

Методи збільшення контрастності і, як следствие, збільшення різкості можна розділити на глобальні, в основі яких лежить преобразование шкали

яскравості, і адаптивні, в яких величина зміни яскравості кожного пікселя залежить від характеристики навколишньої його околиці.

У глобальних методах підвищення контрастності проводиться лінійне або статичне перетворення шкали яскравості. Якщо діапазон яскравості зображення менше, ніж максимально можливий z_m , то збільшення контрастності можна отримати лінійним розтягуванням шкали яскравості [32]

$$z' = \frac{z - z_{\min}}{C_{i oi}}, \quad (4.3)$$

де z, z' — яскравість пікселя до і після перетворення.

В результаті гістограма яскравості стане більш рідкою, а різниця яскравості сусідніх фрагментів збільшиться.

Якщо діапазон яскравості зображення вже максимальний, то збільшення розрізнення сусідніх фрагментів можна домогтися за рахунок нелінійного перетворення шкали яскравості методом гамма-корекції або соляризації. Гамма-корекція [33], або статичне перетворення шкали яскравості:

$$z' = z_m k^n, \quad (4.4)$$

де $k = \frac{z}{z_m}$ — відносна яскравість, дозволяє збільшити контрастність в локальному діапазоні яркостей за рахунок зниження контрастності в інших діапазонах (рис. 5.1).

Якщо відомо, що погано помітні фрагменти мають високу яскравість, то слід вибрати значення n для (2) з діапазону $\{2 \dots 10\}$, в іншому випадку діапазон вибору для значення n — $\{0,1 \dots 0,5\}$.

4.2 Метод соляризації

$$z' = 4 \frac{z}{z_m} (z_m - z), \quad (4.5)$$

Метод дозволяє ще більше збільшити розрізнення сусідніх фрагментів за рахунок злиття яскравості фрагментів, симетрично розташованих на шкалі яскравості щодо її середини (рис. 4.2), причому знижується розрізнення фрагментів, що мають яскравість, близьку до середньої.

Приклади підвищення контрастності наведені на рис. 4.3. Особливість вихідного зображення полягає в тому, що при загальній недостатній освітленості є кілька дрібних фрагментів максимальної яскравості (сніг на карнизах і підвіконнях). Застосування гамма-корекції дозволяє краще побачити гілки дерева в лівому верхньому кутку, а після соляризації можна розглянути і структуру фіранок на вікнах. Наведені гістограми яскравості оброблених зображень виявляються зріджені в порівнянні з гістограмою вихідного зображення.

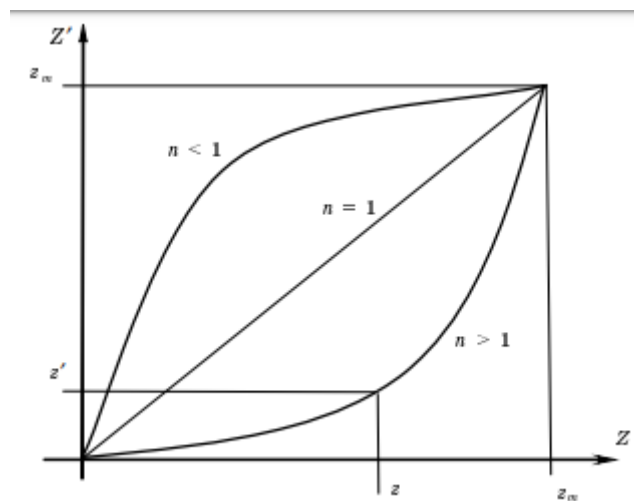


Рисунок 4.1 — Гамма-кореляції шкали яскравості

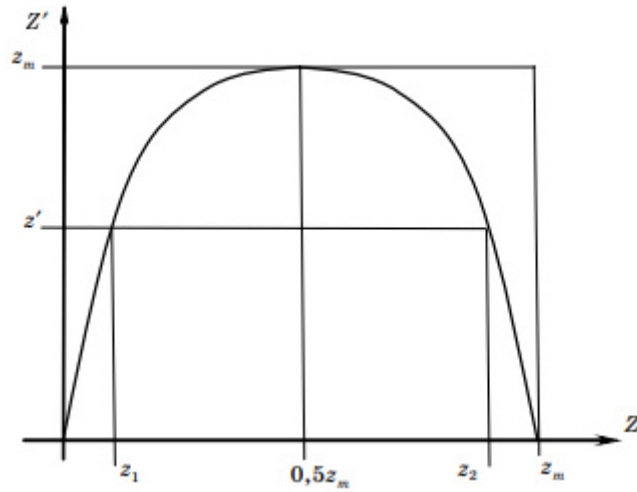


Рисунок 4.2 — Соляризація шкали яскравості

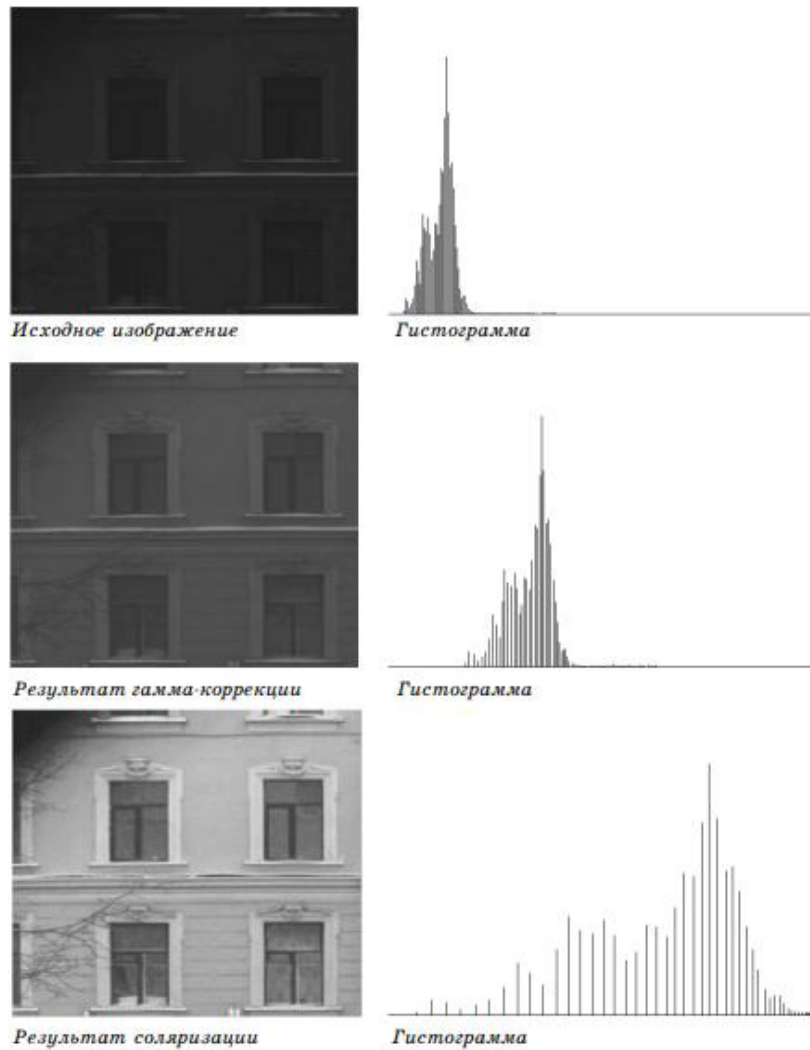


Рисунок 4.3 — Нелінійне перетворення шкали яскравості

Методи підвищення контрастності є досить ефективними, так як в більшості не вимагають настройки параметрів і дуже швидко виконуються. Останнє обставина пояснюється тим, що порівняно складного перетворенню піддається тільки шкала яскравості, а яскравість кожного пікселя обробленого зображення залежить від яскравості тільки одного пікселя вихідного зображення.

На відміну від глобальних методів підвищення контрастності її адаптивне підвищення вимагає установки ряду параметрів і значно більшого часу на обробку.

4.3 Метод з використанням Лапласіан

Візуального ефекту підвищення контрастності при розфокусуванні великих фрагментів можна домогтися шляхом підкреслення контуру, наприклад, широко відомим методом з використанням Лапласіан [32]. В даному методі яскравість поточного пікселя обробленого зображення визначається як різниця яскравості відповідного пікселя вихідного зображення і другої похідної яскравості даного пікселя в деякому околі з урахуванням знака. В результаті яскравість пікселя, що знаходиться на початку області перепаду від меншої яскравості до більшої, зменшується, а яскравість пікселя в кінці цієї області збільшується. В результаті збільшується контрастність контурної лінії і візуально посилюється різкість зображення (рис. 4.4). Основним недоліком цього методу є відсутність вибіркості, тобто ступінь підвищення різкості постійна для всього зображення і не залежить від контрастності сусідніх фрагментів.



Рисунок 4.4 — Збільшення різкості лапсасіаном

Хороші результати дає адаптивне збільшення контрастності на основі локального контрасту околиці, який обчислюється [34] як

$$C_z = \frac{|z - z_c|}{z + z_c}, \quad (4.6)$$

де, z_c — середня яскравість деякому околі пікселя яскравістю z .

Нелінійне посилення локального контрасту задається як

$C_z^* = f(C_z)$, де $f(C_z)$ — нелінійна, монотонна функція, яка задовольняє умовам $f(C_z) > C_z$, $C_z = 0 \dots 1$, $f(C_z) = 0 \dots 1$. В якості опції f можна вибрати ступеневу функцію

$$C_z^* = C_z^n, \quad (4.7)$$

де $n = 0,1 \dots 1,0$.

Графік такої функції збігається з представленим на рис. 1 графіком гамма-корекції для $n < 1$. Результуюча яскравість центрального пікселя околиці обчислюється по наступним співвідношенням:

$$z' = \begin{cases} z_c \frac{1-C_z^*}{1+C_z^*} & \text{при } z < z_c \\ z_c \frac{1+C_z^*}{1-C_z^*} & \text{при } z > z_c \end{cases}, \quad (4.8)$$

З (4) випливає, що при $n = 1$ $C_z^* = C_z$ і відповідно $z' = z$. Чим менше n , тим більше C_z^* щодо C_z , а два варіанти обчислення z' в залежності від співвідношення z і z_c дозволяють збільшити контрастність граничних пікселів сусідніх фрагментів з близької яскравістю, практично не змінюючи яскравості пікселів добре помітних фрагментів.

4.4 Метод адаптивного підвищення контрастності

В (3) значення n залишається постійним при будь-яких значеннях локальних контрастів, що призводить до небажаного збільшення контрастності шумовий складової зображення. Позбутися від цього недоліку можна, вибираючи для кожного пікселя значення n в залежності від характеристик локальної околиці, тобто. використовуючи адаптивну ступінь посилення локального контрасту n_z . Наприклад, можна обчислювати n_z як [35]

$$n_z = n_{\min} + (n_{\max} - n_{\min}) * k_n^s, \quad (4.9)$$

де n_{\min} , n_{\max} - мінімальне і максимальне значення ступеня n відповідно ($n_{\min} = 0,1 \dots 0,3$; $n_{\max} = 0,7 \dots 0,9$);

k_n - коефіцієнт адаптації ($k_n = 0 \dots 1$); s - постійний статечної коефіцієнт ($s > 1$).

Згідно (3), максимальне посилення локального контрасту досягається при $k_n = 0$, тобто. при $n = n_{\min}$, а мінімальне - при $k_n = 1$, тобто при $n = n_{\max}$.

Як характеристик локальної околиці пікселя пропонується використовувати протяжність гістограми H_z , ентропію ε_z або середньоквадратичне відхилення яскравості σ_z [5]. Слід зазначити, що розміри околиці для обчислення цих характеристик можуть істотно перевищувати розміри околиці для обчислення контрасту. Рекомендований в роботі [36] розмір становить від 15 до 29 пікселів.

Протяжність гістограми локальній околиці визначається [36] як

$$H_z = \frac{L_{\max} - L_{\min}}{H_{\max}}, \quad (4.10)$$

де L_{\min} , L_{\max} - мінімальне і максимальне значення яскравості в околиці відповідно;

H_{\max} - максимальне значення гістограми яскравості околиці.

В даному випадку під гістограмою яскравості околиці розуміється функція $H(L)$, тобто, число пікселів в околиці, що мають яскравість L .

З (6) випливає, що фрагменти з постійною яскравістю мають $H_z = 0$, так як на них $L_{\min} = L_{\max}$. Фрагменти з рівномірною гістограммою і максимально можливим діапазоном яскравості мають $H_z = 255$ за умови, що число пікселів околиці $N > 255$ (розмір околиці 16×16 пікселів і більше), так як на них, орієнтовно, $L_{\min} = 0$, $L_{\max} = 255$, $H_{\max} = 1$. у фрагментів з бімодальною гістограммою H_z залежить від діапазону яркостей і співвідношення числа пікселів в околиці мінімальної і максимальної яскравості. За умови рівності цих чисел 2, $H_z = N \Delta$ де Δ - діапазон яскравості. Бажано визначити k_n так, щоб $k_n = 1$ при $H_z = 0$; $k_n \rightarrow 0$ при $H_z \rightarrow a$ і $k_n \rightarrow 1$ при $H_z \rightarrow 1$ і більше. Даному умові відповідає рівняння.

$$k_n = 1 - \exp \left[-\frac{(H_z - a)^2}{2 \times 0,14^2} \right], \quad (4.11)$$

Відомо [35], що хороші результати можна отримати при $a = 0,5$.

Ентропія околиці пікселя [36]

$$\varepsilon_z = \frac{\sum_{i=1,N} P_i \log_2(P_i)}{\log_2(N)}, \quad (4.12)$$

де $P_i = \frac{H(L_i)}{N}$, —значення гістограми яскравості крестності при $L = L_i$, i — номер пікселя з околиці z ($i = 1 \dots N$).

З (7) випливає, що ентропія набуває мінімального значення на однорідних фрагментах, а максимальне - на фрагментах з елементами, значення яркостей яких знаходяться на протилежних краях діапазону. В такому випадку можна задати k_n наступним чином:

$$k_n = \frac{\varepsilon_z - \varepsilon_{\min}}{\varepsilon_{\max} - \varepsilon_{\min}}, \quad (4.13)$$

де ε_{\max} , ε_{\min} —відповідно максимальне і мінімальне значення ентропії околиць по всьому зображенню.

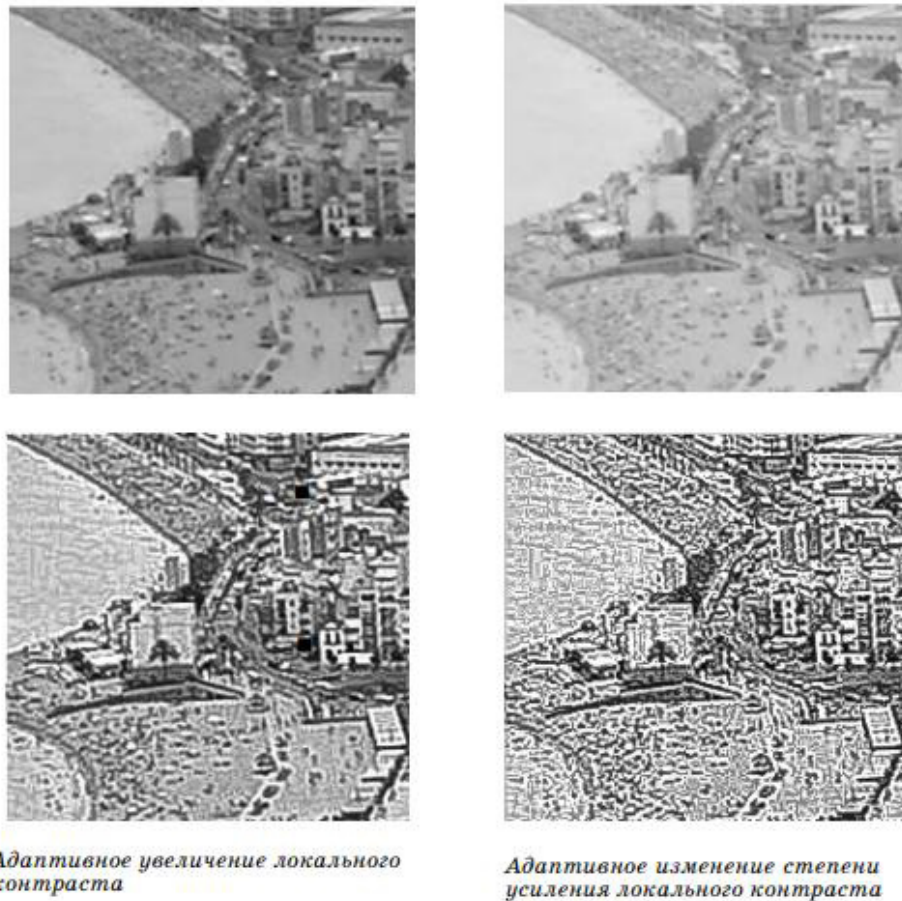


Рисунок 4.5 — Адаптивне збільшення контрастності
Середньоквадратичне відхилення яскравості локальній околиці

$$\sigma_z = \sqrt{\frac{1}{N} \sum_{i=1, N} (z_i - z_c)^2}, \quad (4.14)$$

де z_i - яскравість пікселя з заданої околиці;

z_c - середня яскравість околиці;

N - число пікселів в околиці.

Згідно (9), середньоквадратичне відхилення веде себе аналогічно попередньої характеристики локальній околиці, отже, для обчислення k_n цілком можна використовувати формулу (8), замінивши ε на відповідні σ .

На рис. 5.5 наведено приклад обробки зображення з дрібними, погано помітними деталями різними адаптивними методами підвищення

контрастності. В результаті обробки виявилася опрацьована структура хвиль на поверхні моря і підкреслені контури дрібних об'єктів.

Слід зазначити, що наведений вище підхід до визначення k_n для (5) порівняно мало відомий і ще не досить вивчений. Для дослідження можливостей адаптивного збільшення контрастності був створений програмний продукт у вигляді Windows додатки, який реалізує описані вище методи. Продукт дозволяє підбирати параметри і наочно порівнювати результати обробки растрових монохромних зображень з погано помітними фрагментами різними методами. Представлені на рис. 5.3-5.5 зображення отримані за допомогою даної програми.

5 ПІДВИЩЕННЯ КОНТРАСТНОСТІ ЗОБРАЖЕННЯ ВЕН ДОЛОНІ

5.1 Адаптивне збільшення контрастності на прикладі масивів чисел.

Приведені випадкові числа відношення сигнал- шум. Взято 5 абсолютно різних відношень, на основі яких були побудовані масиви чисел в Excel. Потім були визначені їх максимуми. Масив чисел множився у декілька разів, і від результатів було віднято максимуми початкових масивів.

a :=

13	8	8	10	9	15	11	6	10	9	13	11	5	10	13	11	9	12	8	11
15	9	6	6	6	13	16	7	14	9	7	12	17	10	11	10	10	10	9	13
9	7	7	12	13	11	9	13	10	9	8	8	10	17	7	8	14	12	14	7
8	11	11	12	13	11	8	8	8	13	4	15	10	4	7	14	12	7	11	10
5	7	16	18	19	17	17	12	28	20	20	23	10	9	13	6	8	9	10	9
15	7	21	23	18	19	21	17	34	35	17	23	7	9	12	10	6	14	13	5
6	7	18	18	21	22	21	15	25	16	17	15	10	9	10	4	12	9	12	16
9	5	20	24	18	22	21	17	28	29	25	18	12	12	16	14	12	11	7	10
12	14	23	16	21	17	22	16	14	20	18	22	14	8	14	14	13	7	13	9
11	6	16	25	21	20	17	16	22	26	25	21	13	7	7	10	10	9	14	10
15	13	21	18	21	16	21	23	23	21	16	10	4	9	10	10	16	6	4	12
7	12	20	9	15	31	20	25	20	18	27	24	8	6	7	9	6	8	10	14
10	14	24	14	16	21	19	28	16	17	19	21	3	7	9	10	16	6	11	11
10	8	25	16	20	22	23	23	12	20	15	18	7	10	8	15	10	10	11	10
10	12	13	8	10	8	17	12	12	15	8	16	7	14	6	4	4	12	11	5
15	9	7	14	12	11	9	13	8	16	13	8	14	12	13	8	9	12	9	8
9	8	11	8	9	8	11	8	9	12	2	7	8	6	7	13	7	12	14	6
14	8	6	9	13	7	14	12	13	8	7	17	9	16	5	9	13	13	12	9
9	10	14	11	11	13	11	8	13	7	11	9	14	6	7	11	8	12	9	10
13	9	12	8	5	8	5	13	14	12	11	8	12	10	6	13	12	14	10	9

Рисунок 5.1 — Масив першого прикладу , сигнал 20, шум 10

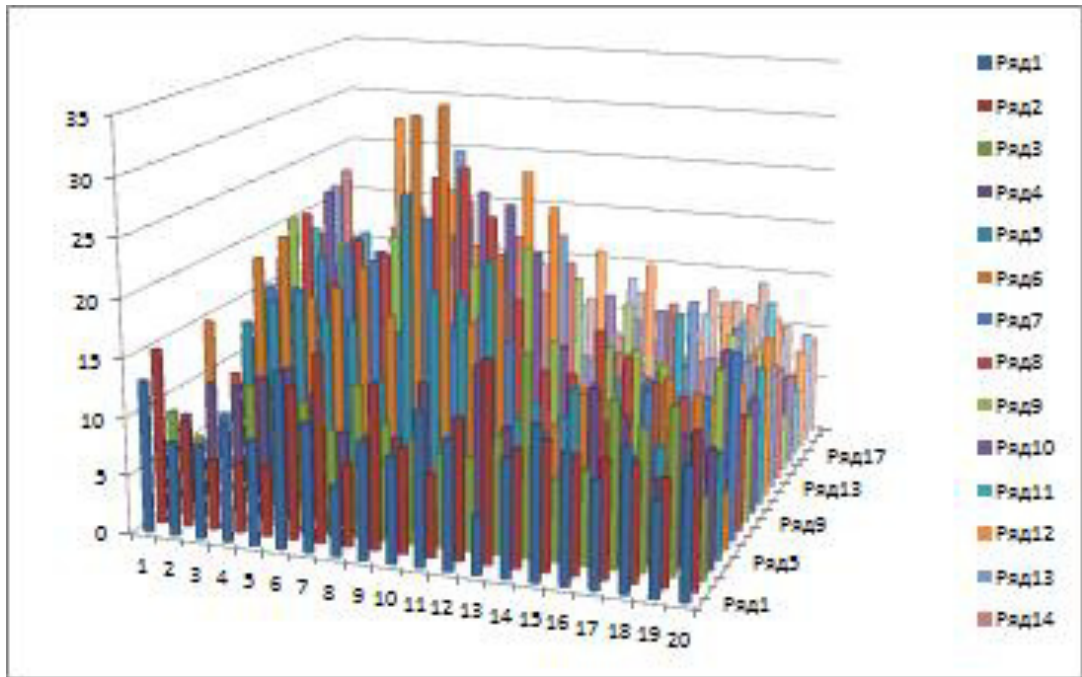


Рисунок 5.2 — Гістограма масиву першого прикладу до перетворення

За допомогою програми Matcad з масиву чисел було побудовано малюнок прикладу. Використана функція WRITEBMP для всіх масивів.

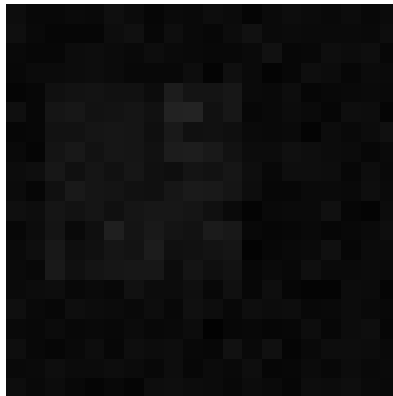


Рисунок 5.3 — Зображення масиву першого прикладу, отриманий за допомогою програми Matcad

$$b = \begin{pmatrix} 56 & 21 & 21 & 35 & 28 & 70 & 42 & 7 & 35 & 28 & 56 & 42 & 0 & 35 & 56 & 42 & 28 & 49 & 21 & 42 \\ 70 & 28 & 7 & 7 & 7 & 56 & 77 & 14 & 63 & 28 & 14 & 49 & 84 & 35 & 42 & 35 & 35 & 35 & 28 & 56 \\ 28 & 14 & 14 & 49 & 56 & 42 & 28 & 56 & 35 & 28 & 21 & 21 & 35 & 84 & 14 & 21 & 63 & 49 & 63 & 14 \\ 21 & 42 & 42 & 49 & 56 & 42 & 21 & 21 & 21 & 56 & -7 & 70 & 35 & -7 & 14 & 63 & 49 & 14 & 42 & 35 \\ 0 & 14 & 77 & 91 & 98 & 84 & 84 & 49 & 161 & 105 & 105 & 126 & 35 & 28 & 56 & 7 & 21 & 28 & 35 & 28 \\ 70 & 14 & 112 & 126 & 91 & 98 & 112 & 84 & 203 & 210 & 84 & 126 & 14 & 28 & 49 & 35 & 7 & 63 & 56 & 0 \\ 7 & 14 & 91 & 91 & 112 & 119 & 112 & 70 & 140 & 77 & 84 & 70 & 35 & 28 & 35 & -7 & 49 & 28 & 49 & 77 \\ 28 & 0 & 105 & 133 & 91 & 119 & 112 & 84 & 161 & 168 & 140 & 91 & 49 & 49 & 77 & 63 & 49 & 42 & 14 & 35 \\ 49 & 63 & 126 & 77 & 112 & 84 & 119 & 77 & 63 & 105 & 91 & 119 & 63 & 21 & 63 & 63 & 56 & 14 & 56 & 28 \\ 42 & 7 & 77 & 140 & 112 & 105 & 84 & 77 & 119 & 147 & 140 & 112 & 56 & 14 & 14 & 35 & 35 & 28 & 63 & 35 \\ 70 & 56 & 112 & 91 & 112 & 77 & 112 & 126 & 126 & 112 & 77 & 35 & -7 & 28 & 35 & 35 & 77 & 7 & -7 & 49 \\ 14 & 49 & 105 & 28 & 70 & 182 & 105 & 140 & 105 & 91 & 154 & 133 & 21 & 7 & 14 & 28 & 7 & 21 & 35 & 63 \\ 35 & 63 & 133 & 63 & 77 & 112 & 98 & 161 & 77 & 84 & 98 & 112 & -14 & 14 & 28 & 35 & 77 & 7 & 42 & 42 \\ 35 & 21 & 140 & 77 & 105 & 119 & 126 & 126 & 49 & 105 & 70 & 91 & 14 & 35 & 21 & 70 & 35 & 35 & 42 & 35 \\ 35 & 49 & 56 & 21 & 35 & 21 & 84 & 49 & 49 & 70 & 21 & 77 & 14 & 63 & 7 & -7 & -7 & 49 & 42 & 0 \\ 70 & 28 & 14 & 63 & 49 & 42 & 28 & 56 & 21 & 77 & 56 & 21 & 63 & 49 & 56 & 21 & 28 & 49 & 28 & 21 \\ 28 & 21 & 42 & 21 & 28 & 21 & 42 & 21 & 28 & 49 & -21 & 14 & 21 & 7 & 14 & 56 & 14 & 49 & 63 & 7 \\ 63 & 21 & 7 & 28 & 56 & 14 & 63 & 49 & 56 & 21 & 14 & 84 & 28 & 77 & 0 & 28 & 56 & 56 & 49 & 28 \\ 28 & 35 & 63 & 42 & 42 & 56 & 42 & 21 & 56 & 14 & 42 & 28 & 63 & 7 & 14 & 42 & 21 & 49 & 28 & 35 \\ 56 & 28 & 49 & 21 & 0 & 21 & 0 & 56 & 63 & 49 & 42 & 21 & 49 & 35 & 7 & 56 & 49 & 63 & 35 & 28 \end{pmatrix}$$

Рисунок 5.4 — Массив першого прикладу після перетворення

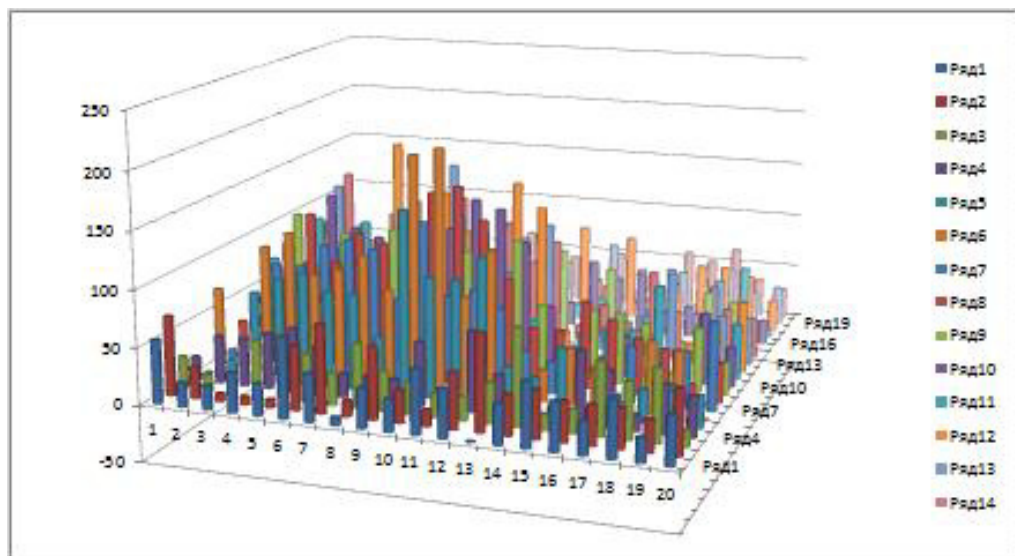


Рисунок 5.5 — Гістограма масиву першого прикладу після перетворення

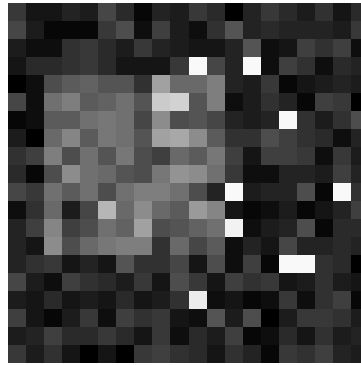


Рисунок 5.6 — Зображення першого прикладу після перетворення

19	6	7	6	13	13	8	6	12	10	9	11	7	10	7	7	16	12	6	9
12	11	5	3	12	18	7	9	8	10	7	12	16	10	18	11	8	7	7	18
9	4	10	13	16	10	10	6	14	7	11	8	13	10	17	9	8	10	12	12
15	13	9	7	10	13	13	8	11	11	9	14	8	9	9	8	10	10	17	9
12	10	55	49	55	43	49	50	47	46	57	46	11	10	12	6	8	9	8	6
17	10	58	54	44	50	60	37	48	53	55	44	7	13	14	10	12	9	11	10
9	11	50	47	48	48	41	50	53	61	62	44	9	9	6	10	11	11	9	2
7	14	35	44	43	53	58	47	52	45	50	51	14	10	16	8	4	9	11	4
3	10	49	54	58	53	51	50	49	53	59	59	9	8	9	9	5	9	8	13
9	11	47	48	52	44	45	54	57	42	55	45	7	9	9	8	9	15	13	11
9	13	41	47	53	53	50	44	57	65	45	39	5	10	12	17	5	7	11	10
9	12	45	47	54	49	51	58	55	53	54	51	8	7	4	12	12	13	12	21
8	14	33	53	45	46	51	51	64	45	47	48	8	11	13	20	8	10	9	13
11	4	48	39	45	48	53	53	53	42	39	57	12	5	16	9	13	9	7	7
13	6	10	7	11	10	12	14	6	12	10	13	10	10	12	9	7	5	8	12
7	5	11	10	15	8	8	8	8	8	8	10	5	14	8	7	8	9	10	12
12	13	8	14	9	8	17	6	20	9	11	5	12	8	15	7	6	6	8	8
8	3	12	8	13	9	11	6	8	8	15	10	12	17	13	13	10	11	12	14
11	8	12	9	13	11	14	8	20	8	6	11	6	12	7	13	14	6	7	9
11	9	8	12	8	9	11	6	11	12	15	10	9	9	10	10	16	6	13	10

Рисунок 5.7 — Масив чисел другого прикладу, сигнал 50, шум 10

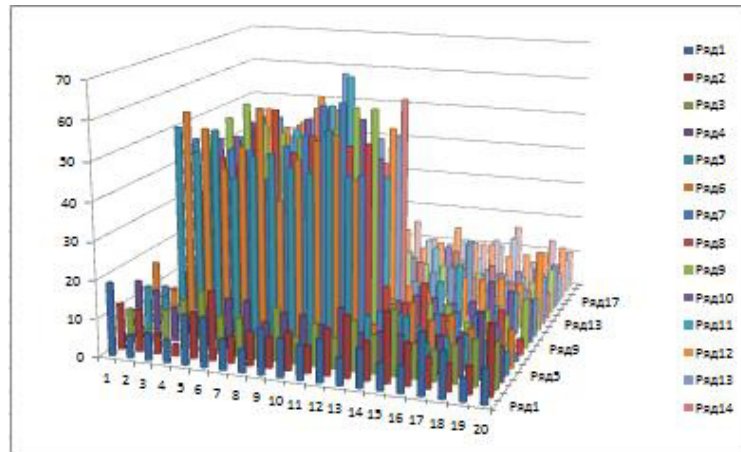


Рисунок 5.8 — Гістограма масиву другого прикладу до перетворення

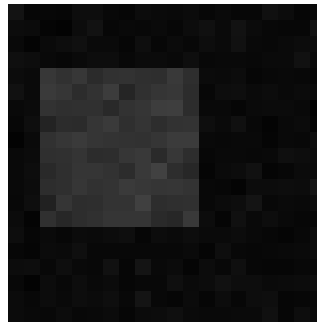


Рисунок 5.9 — Зображення другого прикладу до перетворення

$$d := \begin{pmatrix} -8 & -47 & -44 & -47 & -26 & -26 & -41 & -47 & -29 & -35 & -38 & -32 & -44 & -35 & -44 & -44 & -17 & -29 & -47 & -38 \\ -29 & -32 & -50 & -56 & -29 & -11 & -44 & -38 & -41 & -35 & -44 & -29 & -17 & -35 & -11 & -32 & -41 & -44 & -44 & -11 \\ -38 & -53 & -35 & -26 & -17 & -35 & -35 & -47 & -23 & -44 & -32 & -41 & -26 & -35 & -14 & -38 & -41 & -35 & -29 & -29 \\ -20 & -26 & -38 & -44 & -35 & -26 & -26 & -41 & -32 & -32 & -38 & -23 & -41 & -38 & -38 & -41 & -35 & -35 & -14 & -38 \\ -29 & -35 & 100 & 82 & 100 & 64 & 82 & 85 & 76 & 73 & 106 & 73 & -32 & -35 & -29 & -47 & -41 & -38 & -41 & -47 \\ -14 & -35 & 109 & 97 & 67 & 85 & 115 & 46 & 79 & 94 & 100 & 67 & -44 & -26 & -23 & -35 & -29 & -38 & -32 & -35 \\ -38 & -32 & 85 & 76 & 79 & 79 & 58 & 85 & 94 & 118 & 121 & 67 & -38 & -38 & -47 & -35 & -32 & -32 & -38 & -59 \\ -44 & -23 & 40 & 67 & 64 & 94 & 109 & 76 & 91 & 70 & 85 & 88 & -23 & -35 & -17 & -41 & -53 & -38 & -32 & -53 \\ -56 & -35 & 82 & 97 & 109 & 94 & 88 & 85 & 82 & 94 & 112 & 112 & -38 & -41 & -38 & -38 & -50 & -38 & -41 & -26 \\ -38 & -32 & 76 & 79 & 91 & 67 & 70 & 97 & 106 & 61 & 100 & 70 & -44 & -38 & -38 & -41 & -38 & -20 & -26 & -32 \\ -38 & -26 & 58 & 76 & 94 & 94 & 85 & 67 & 106 & 130 & 70 & 52 & -50 & -35 & -29 & -14 & -50 & -44 & -32 & -35 \\ -38 & -29 & 70 & 76 & 97 & 82 & 88 & 109 & 100 & 94 & 97 & 88 & -41 & -44 & -53 & -29 & -29 & -26 & -29 & -2 \\ -41 & -23 & 34 & 94 & 70 & 73 & 88 & 88 & 127 & 70 & 76 & 79 & -41 & -32 & -26 & -5 & -41 & -35 & -38 & -26 \\ -32 & -53 & 79 & 52 & 70 & 79 & 94 & 94 & 94 & 61 & 52 & 106 & -29 & -50 & -17 & -38 & -26 & -38 & -44 & -44 \\ -26 & -47 & -35 & -44 & -32 & -35 & -29 & -23 & -47 & -29 & -35 & -26 & -35 & -35 & -29 & -38 & -44 & -50 & -41 & -29 \\ -44 & -50 & -32 & -35 & -20 & -41 & -41 & -41 & -41 & -41 & -41 & -35 & -50 & -23 & -41 & -44 & -41 & -38 & -35 & -29 \\ -29 & -26 & -41 & -23 & -38 & -41 & -14 & -47 & -5 & -38 & -32 & -50 & -29 & -41 & -20 & -44 & -47 & -47 & -41 & -41 \\ -41 & -56 & -29 & -41 & -26 & -38 & -32 & -47 & -41 & -41 & -20 & -35 & -29 & -14 & -26 & -26 & -35 & -32 & -29 & -23 \\ -32 & -41 & -29 & -38 & -26 & -32 & -23 & -41 & -5 & -41 & -47 & -32 & -47 & -29 & -44 & -26 & -23 & -47 & -44 & -38 \\ -32 & -38 & -41 & -29 & -41 & -38 & -32 & -47 & -32 & -29 & -20 & -35 & -38 & -38 & -35 & -35 & -17 & -47 & -26 & -35 \end{pmatrix}$$

Рисунок 5.10 — Масив чисел другого прикладу після перетворення

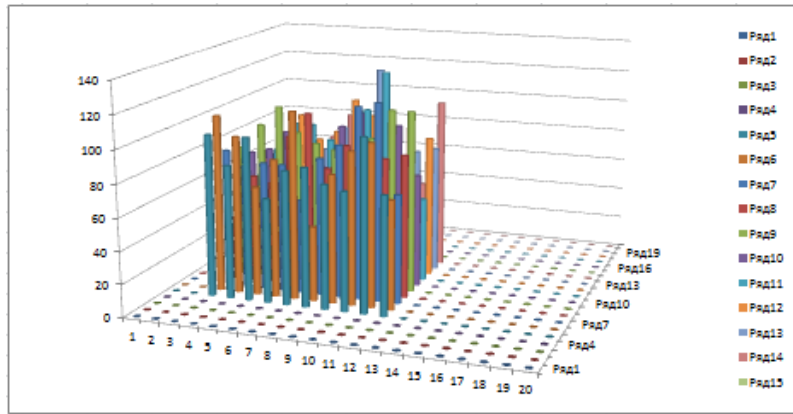


Рисунок 5.11 — Гістограма масиву другого прикладу після перетворення

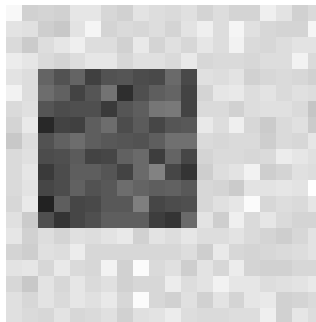


Рисунок 5.12 — Зображення другого прикладу після перетворення

29	29	22	21	23	22	30	28	31	27	27	26	29	31	21	22	24	19	29	32
18	25	21	21	17	30	34	30	21	26	23	23	24	17	33	16	19	31	33	22
26	30	26	30	30	36	21	29	23	23	25	20	25	25	21	32	22	23	23	
41	26	31	22	32	29	31	28	33	38	40	22	22	28	24	27	28	30	16	32
30	18	34	32	31	31	21	29	29	33	28	39	29	27	31	35	23	30	25	18
32	27	36	33	31	28	34	32	32	36	24	30	33	31	28	26	25	28	20	47
30	28	23	32	32	21	39	21	35	33	23	32	21	15	19	28	11	33	25	33
31	28	34	24	33	35	28	34	33	33	29	23	18	24	25	27	19	25	26	28
25	31	35	37	35	31	39	38	30	39	27	33	36	25	31	32	41	27	34	35
28	31	26	23	28	29	29	27	21	36	36	20	32	25	19	32	19	28	27	23
22	30	43	24	30	35	32	34	27	25	33	32	26	22	30	17	26	29	29	23
24	28	24	31	31	39	37	33	31	17	26	29	24	23	23	23	31	25	23	35
26	23	24	27	32	31	31	24	28	23	19	16	34	32	33	20	22	26	28	36
36	26	28	33	35	28	33	27	29	30	30	35	24	39	34	21	27	31	29	24
32	29	32	22	26	25	32	27	26	22	23	21	29	30	25	25	27	31	26	41
28	32	26	31	25	27	38	24	32	21	26	26	32	26	27	29	26	24	25	33
37	38	23	27	28	31	26	27	23	30	30	14	25	24	22	21	27	31	28	37
27	35	31	25	34	39	39	21	25	24	28	24	20	26	28	28	30	20	23	25
28	29	30	32	26	40	29	23	30	29	24	19	31	25	26	28	25	20	27	29
23	22	18	27	28	33	29	19	26	36	28	29	39	20	37	27	20	25	27	26

Рисунок 5.13 — Масив третього прикладу, сигнал 30, шум 27

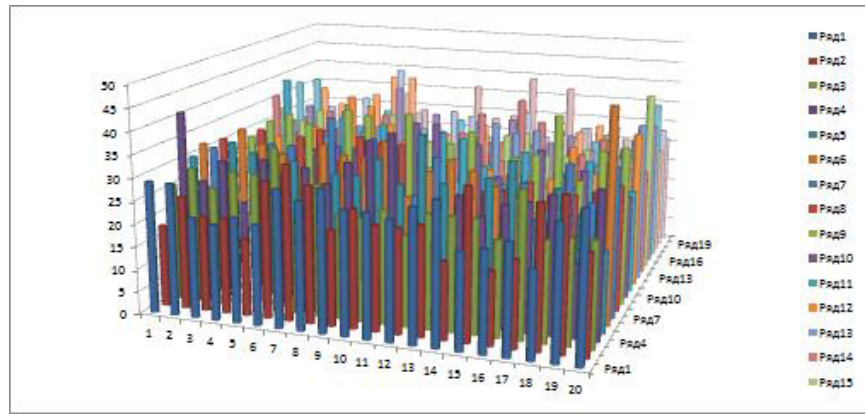


Рисунок 5.14 — Гістограма масиву третього прикладу до перетворення

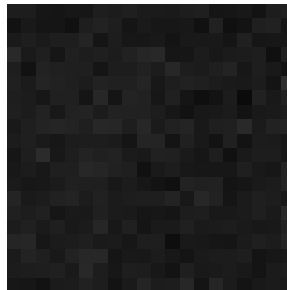


Рисунок 5.15 — Зображення третього прикладу до перетворення

98	98	63	58	68	63	103	93	108	88	88	83	98	108	58	63	73	48	98	113
43	78	58	58	38	103	123	103	58	83	68	68	73	38	118	33	48	108	118	63
83	103	83	103	103	133	58	98	68	68	78	53	78	78	78	58	113	63	68	68
158	83	108	63	113	98	108	93	118	143	153	63	63	93	73	88	93	103	33	113
103	43	123	113	108	108	58	98	98	118	93	148	98	88	108	128	68	103	78	43
113	88	133	118	108	93	123	113	113	133	73	103	118	108	93	83	78	93	53	188
103	93	68	113	113	58	148	58	128	118	68	113	58	28	48	93	8	118	78	118
108	93	123	73	118	128	93	123	118	118	98	68	43	73	78	88	48	78	83	93
78	108	128	138	128	108	148	143	103	148	88	118	133	78	108	113	158	88	123	128
93	108	83	68	93	98	98	88	58	133	133	53	113	78	48	113	48	93	88	68
63	103	168	73	103	128	113	123	88	78	118	113	83	63	103	38	83	98	98	68
73	93	73	108	108	148	138	118	108	38	83	98	73	68	68	68	108	78	68	128
83	68	73	88	113	108	108	73	93	68	48	33	123	113	118	53	63	83	93	133
133	83	93	118	128	93	118	88	98	103	103	128	73	148	123	58	88	108	98	73
113	98	113	63	83	78	113	88	83	63	68	58	98	103	78	78	88	108	83	158
93	113	83	108	78	88	143	73	113	58	83	83	113	83	88	98	83	73	78	118
138	143	68	88	93	108	83	88	68	103	103	23	78	73	63	58	88	108	93	138
88	128	108	78	123	148	148	58	78	73	93	73	53	83	93	93	103	53	68	78
93	98	103	113	83	153	98	68	103	98	73	48	108	78	83	93	78	53	88	98
68	63	43	88	93	118	98	48	83	133	93	98	148	53	138	88	53	78	88	83

Рисунок 5.16 — Масив третього прикладу після перетворення

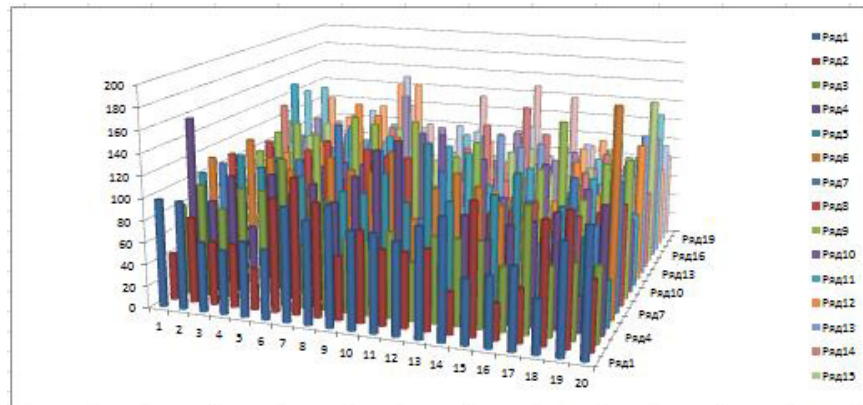


Рисунок 5.17 — Гістограма масиву третього прикладу після перетворення

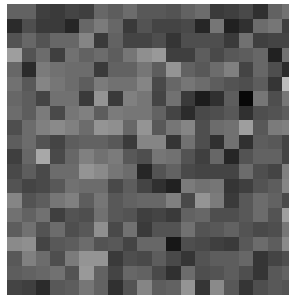


Рисунок 5.18 — Зображення третього прикладу після перетворення

```

w :=
(
107 121 129 114 98 89 108 92 103 111 105 106 109 105 106 108 125 124 110 120
114 114 112 119 103 124 122 96 119 96 116 96 97 121 103 112 117 122 116 104
93 114 96 99 101 118 110 122 114 127 123 130 97 94 114 112 101 110 107 107
115 120 127 118 130 115 124 140 114 125 116 103 104 92 105 109 110 106 114 101
111 124 125 128 100 125 131 115 107 102 137 102 114 114 126 112 104 126 130 115
109 94 126 125 150 117 116 135 115 100 118 108 100 103 97 112 104 94 116 101
111 132 142 111 139 109 111 113 117 122 113 101 121 106 101 109 104 114 104 108
116 123 101 123 112 118 120 123 116 118 116 99 112 118 114 121 114 116 102 110
112 147 101 139 129 126 102 148 122 114 102 96 116 110 118 113 102 130 130 123
100 102 143 121 130 118 122 112 121 121 118 109 117 109 93 104 96 126 98 122
121 124 126 139 137 117 122 120 151 117 103 113 127 111 113 125 104 109 109 110
124 124 131 138 136 112 127 122 112 115 122 102 127 105 91 122 108 120 105 110
103 111 121 116 109 121 131 121 117 99 123 119 102 124 102 103 94 111 109 106
105 103 119 97 114 120 130 108 102 116 110 103 102 100 112 109 93 92 108 101
102 110 116 113 94 124 127 104 109 116 99 123 106 110 112 115 92 105 100 99
98 112 123 119 117 122 122 112 119 114 95 107 117 98 137 102 110 115 122 117
107 98 95 110 100 114 111 104 102 123 97 125 108 111 93 107 113 110 121 110
111 96 121 120 110 102 120 121 102 116 115 117 88 114 91 122 112 107 92 112
97 136 103 88 113 111 111 102 104 104 121 101 113 123 117 107 107 105 122 107
93 115 103 99 108 121 106 124 110 110 109 110 122 112 110 110 101 132 111 110
)

```

Рисунок 5.19 — Масив четвертого прикладу, сигнал 120, шум 110

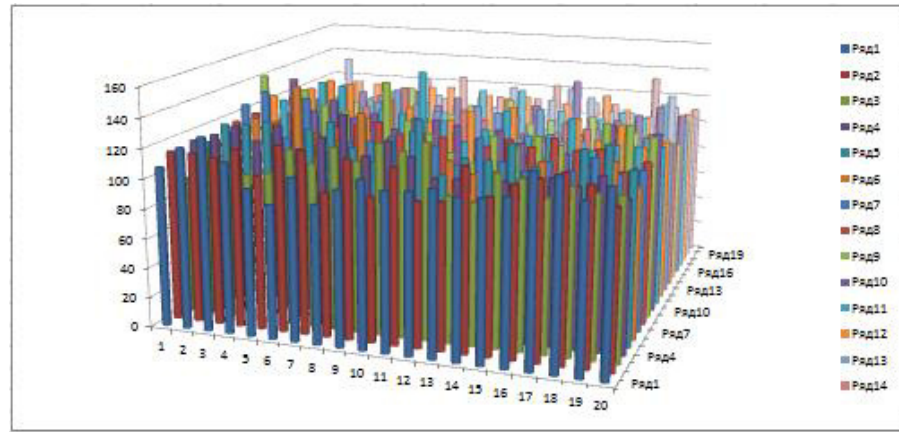


Рисунок 5.20 — Гістограма масиву четвертого прикладу до перетворення

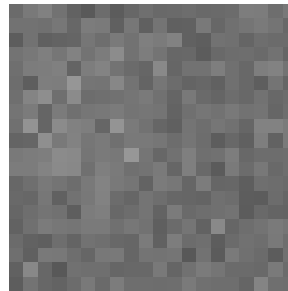


Рисунок 5.21 — Зображення четвертого прикладу до перетворення

r :=

63	91	107	77	45	27	65	33	55	71	59	61	67	59	61	65	99	97	69	89
77	77	73	87	55	97	93	41	87	41	81	41	43	91	55	73	83	93	81	57
35	77	41	47	51	85	69	93	77	103	95	109	43	37	77	73	51	69	63	63
79	89	103	85	109	79	97	129	77	99	81	55	57	33	59	67	69	61	77	51
71	97	99	105	49	99	111	79	63	53	123	53	77	77	101	73	57	101	109	79
67	37	101	99	149	83	81	119	79	49	85	65	49	55	43	73	57	37	81	51
71	113	133	71	127	67	71	75	83	93	75	51	91	61	51	67	57	77	57	65
81	95	51	95	73	85	89	95	81	85	81	47	73	85	77	91	77	81	53	69
73	143	51	127	107	101	53	145	93	77	53	41	81	69	85	75	53	109	109	95
49	53	135	91	109	85	93	73	91	91	85	67	83	67	35	57	41	101	45	93
91	97	101	127	123	83	93	89	151	83	55	75	103	71	75	99	57	67	67	69
97	97	111	125	121	73	103	93	73	79	93	53	103	59	31	93	65	89	59	69
55	71	91	81	67	91	111	91	83	47	95	87	53	97	53	55	37	71	67	61
59	55	87	43	77	89	109	65	53	81	69	55	53	49	73	67	35	33	65	51
53	69	81	75	37	97	103	57	67	81	47	95	61	69	73	79	33	59	49	47
45	73	95	87	83	93	93	73	87	77	39	63	83	45	123	53	69	79	93	83
63	45	39	69	49	77	71	57	53	95	43	99	65	71	35	63	75	69	91	69
71	41	91	89	69	53	89	91	53	81	79	83	25	77	31	93	73	63	33	73
43	121	55	25	75	71	71	53	57	57	91	51	75	95	83	63	63	59	93	63
35	79	55	47	65	91	61	97	69	69	67	69	93	73	69	69	51	113	71	69

Рисунок 5.22 — Масив четвертого прикладу після перетворення

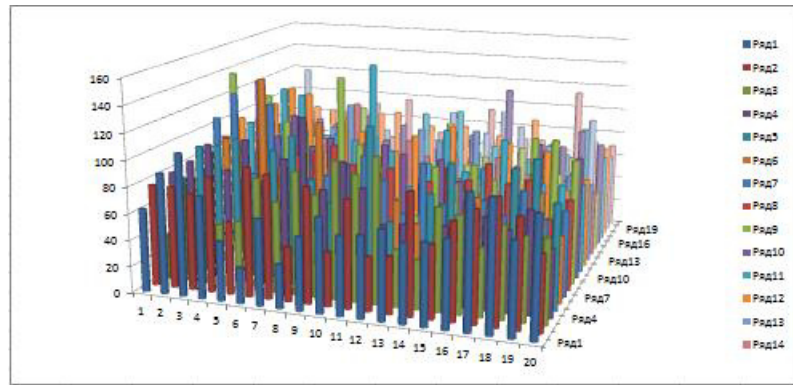


Рисунок 5.23 — Гістограма масиву четвертого прикладу після перетворення

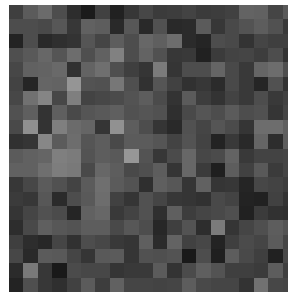


Рисунок 5.24 — Зображення масиву четвертого прикладу після перетворення

t :=	53	46	42	57	51	50	55	46	55	56	55	57	53	39	56	53	66	51	45	49
	55	54	46	41	52	44	63	49	48	47	59	52	56	45	64	37	40	41	47	49
	47	56	55	45	49	51	59	54	38	49	56	43	40	57	53	62	56	56	48	51
	43	55	57	65	46	42	26	51	40	60	40	48	61	51	47	69	54	52	57	50
	49	47	52	54	51	55	41	54	59	59	51	46	41	56	44	57	56	70	52	49
	53	49	56	52	57	52	143	139	152	164	153	142	153	135	164	164	55	52	68	43
	54	59	56	44	55	52	155	143	126	139	153	150	158	142	138	142	48	48	51	39
	51	43	50	39	52	47	132	150	152	157	156	138	139	152	136	153	63	51	55	39
	50	44	44	44	50	46	125	138	123	147	169	158	145	167	136	143	43	56	49	46
	42	33	61	41	50	60	149	171	165	150	146	135	149	174	164	148	54	44	46	41
	56	43	36	54	38	55	143	131	147	145	141	150	150	131	143	148	56	45	36	43
	42	45	36	46	50	42	159	137	164	139	145	150	143	139	139	151	43	42	54	55
	49	53	55	50	41	53	109	148	156	140	150	148	144	154	177	154	51	36	49	49
	54	54	35	56	60	54	159	139	138	167	150	156	145	131	160	107	46	42	51	55
	54	56	55	33	48	46	143	156	153	140	136	158	149	166	146	149	38	54	62	53
	46	51	50	56	52	52	51	61	46	46	56	51	65	46	43	49	59	45	63	47
	54	55	36	42	52	50	52	49	58	48	52	59	40	54	48	51	55	56	54	55
	50	49	41	41	62	42	48	58	40	45	42	51	52	51	37	53	39	44	49	51
	54	51	54	58	53	56	64	54	44	54	49	49	57	34	47	57	53	42	46	55
	45	39	42	49	37	56	65	46	51	49	51	48	55	48	64	50	61	56	43	42

Рисунок 5.25 — Масив чисел п'ятого прикладу, сигнал 150, шум 50

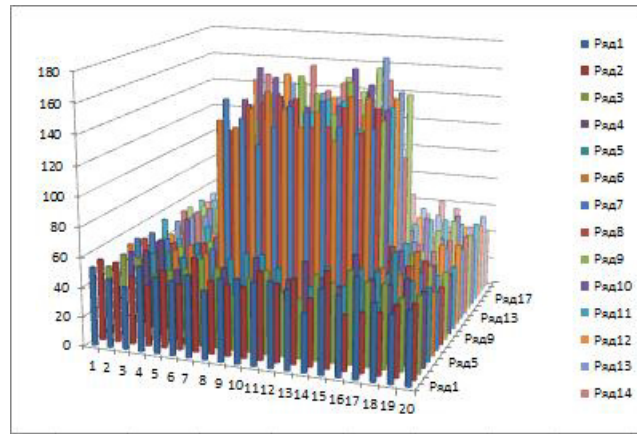


Рисунок 5.26 — Гістограма п'ятого прикладу до перетворення

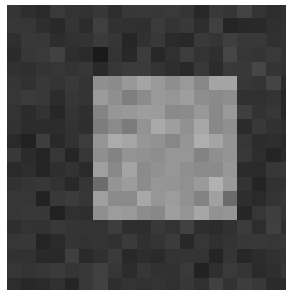


Рисунок 5.27 — Зображення п'ятого прикладу до перетворення

$$y := \begin{pmatrix} -71 & -85 & -93 & -63 & -75 & -77 & -67 & -85 & -67 & -65 & -67 & -63 & -71 & -99 & -65 & -71 & -45 & -75 & -87 & -79 \\ -67 & -69 & -85 & -95 & -73 & -89 & -51 & -79 & -81 & -83 & -59 & -73 & -65 & -87 & -49 & -103 & -97 & -95 & -83 & -79 \\ -83 & -65 & -67 & -87 & -79 & -75 & -59 & -69 & -101 & -79 & -65 & -91 & -97 & -63 & -71 & -53 & -65 & -65 & -81 & -75 \\ -91 & -67 & -63 & -47 & -85 & -93 & -125 & -75 & -97 & -57 & -97 & -81 & -55 & -75 & -83 & -39 & -69 & -73 & -63 & -77 \\ -79 & -83 & -73 & -69 & -75 & -67 & -95 & -69 & -59 & -59 & -75 & -85 & -95 & -65 & -89 & -63 & -65 & -37 & -73 & -79 \\ -71 & -79 & -65 & -73 & -63 & -73 & 109 & 101 & 127 & 151 & 129 & 107 & 129 & 93 & 151 & 151 & -67 & -73 & -41 & -91 \\ -69 & -59 & -65 & -89 & -67 & -73 & 133 & 109 & 75 & 101 & 129 & 123 & 139 & 107 & 99 & 107 & -81 & -81 & -75 & -99 \\ -75 & -91 & -77 & -99 & -73 & -83 & 87 & 123 & 127 & 137 & 135 & 99 & 101 & 127 & 95 & 129 & -51 & -75 & -67 & -99 \\ -77 & -89 & -89 & -89 & -77 & -85 & 73 & 99 & 69 & 117 & 161 & 139 & 113 & 157 & 95 & 109 & -91 & -65 & -79 & -85 \\ -93 & -111 & -55 & -95 & -77 & -57 & 121 & 165 & 153 & 123 & 115 & 93 & 121 & 171 & 151 & 119 & -69 & -89 & -85 & -95 \\ -65 & -91 & -105 & -69 & -101 & -67 & 109 & 85 & 117 & 113 & 105 & 123 & 123 & 85 & 109 & 119 & -65 & -87 & -105 & -91 \\ -93 & -87 & -105 & -85 & -77 & -93 & 141 & 97 & 151 & 101 & 113 & 123 & 109 & 101 & 101 & 125 & -91 & -93 & -69 & -67 \\ -79 & -71 & -67 & -77 & -95 & -71 & 41 & 119 & 135 & 103 & 123 & 119 & 111 & 131 & 177 & 131 & -75 & -105 & -79 & -79 \\ -69 & -69 & -107 & -65 & -57 & -69 & 141 & 101 & 99 & 157 & 123 & 135 & 113 & 85 & 143 & 37 & -85 & -93 & -75 & -67 \\ -69 & -65 & -67 & -111 & -81 & -85 & 109 & 135 & 129 & 103 & 95 & 139 & 121 & 155 & 115 & 121 & -101 & -69 & -53 & -71 \\ -85 & -75 & -77 & -65 & -73 & -73 & -75 & -55 & -85 & -85 & -65 & -75 & -47 & -85 & -91 & -79 & -59 & -87 & -51 & -83 \\ -69 & -67 & -105 & -93 & -73 & -77 & -73 & -79 & -61 & -81 & -73 & -59 & -97 & -69 & -81 & -75 & -67 & -65 & -69 & -67 \\ -77 & -79 & -95 & -95 & -53 & -93 & -81 & -61 & -97 & -87 & -93 & -75 & -73 & -75 & -103 & -71 & -99 & -89 & -79 & -75 \\ -69 & -75 & -69 & -61 & -71 & -65 & -49 & -69 & -89 & -69 & -79 & -79 & -63 & -109 & -83 & -63 & -71 & -93 & -85 & -67 \\ -87 & -99 & -93 & -79 & -103 & -65 & -47 & -85 & -75 & -79 & -75 & -81 & -67 & -81 & -49 & -77 & -55 & -65 & -91 & -93 \end{pmatrix}$$

Рисунок 5.28 — Масив чисел п'ятого прикладу після перетворення

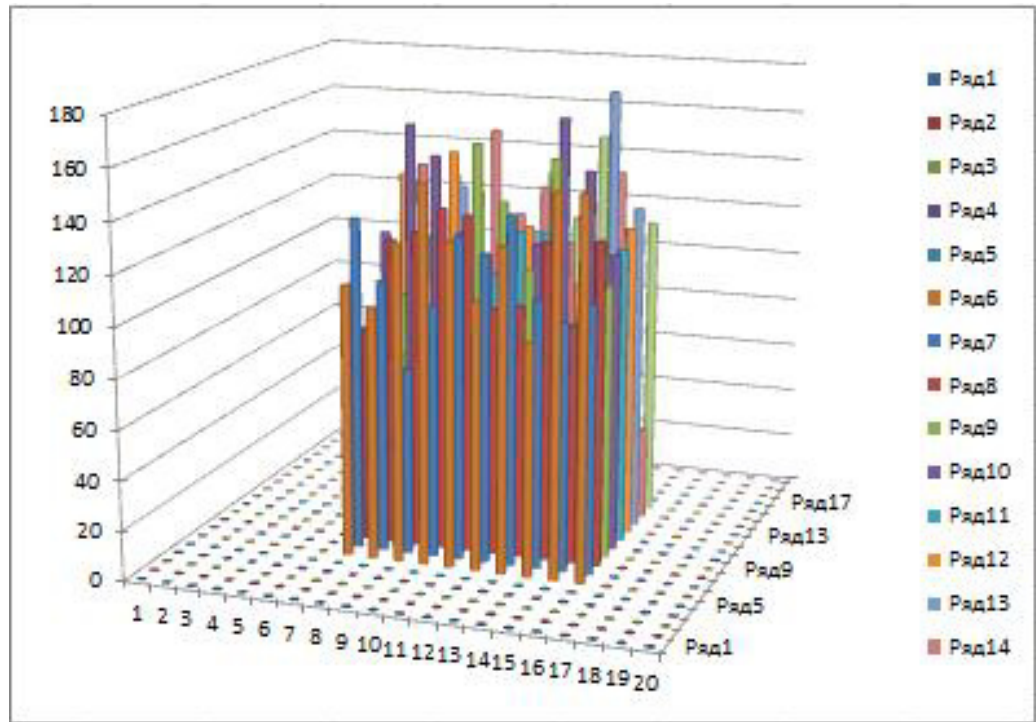


Рисунок 5.29 — Гістограма масиву п'ятого прикладу після перетворення

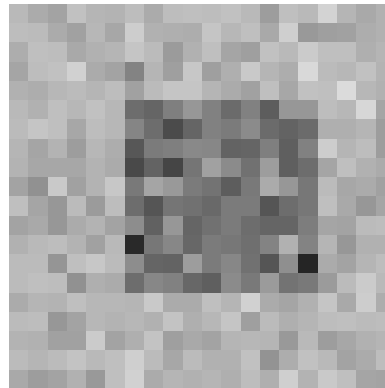


Рисунок 5.30 — Зображення п'ятого прикладу після перетворення

5.2 Застосування методу адаптивного збільшення контрастності безпосередньо на знімках вен долоні

u :=

232	235	235	239	239	241	242	242	241	240	240	241	242	237	237	242	241	237	235	236	238	217	215	233	243	240	242	248	246	245	247	250	243
233	237	238	241	240	241	243	242	241	241	241	242	243	239	239	242	241	238	235	234	229	223	227	239	242	239	240	245	248	246	246	245	237
234	238	241	242	241	243	244	244	243	242	242	243	243	242	241	242	239	235	233	233	230	235	237	236	236	240	243	245	246	245	243	240	239
236	240	244	242	242	244	245	245	244	243	243	244	242	242	242	239	235	232	232	234	238	237	236	235	238	241	244	243	241	244	242	240	244
238	241	245	241	243	245	246	246	245	244	244	245	242	242	240	238	235	235	236	237	241	234	233	238	241	239	239	241	241	244	244	242	244
239	241	245	239	244	245	246	246	245	245	245	245	244	241	239	238	238	241	243	242	242	237	234	233	231	233	238	243	243	245	245	245	243
239	240	243	243	245	246	245	244	244	244	245	244	240	237	240	247	247	244	242	243	239	229	222	225	233	239	244	246	245	245	245	244	244
240	240	243	245	244	245	246	246	245	244	242	240	242	240	243	248	247	240	237	239	236	226	222	228	237	243	245	245	245	244	244	244	245
242	242	244	245	244	245	246	246	245	242	239	237	241	241	242	243	240	238	237	238	235	232	231	235	239	240	242	244	245	244	243	243	244
243	244	244	245	244	244	243	242	241	241	241	241	239	241	241	240	240	242	241	240	237	236	237	238	239	239	241	243	245	243	241	241	242
245	245	245	244	243	241	240	240	240	242	244	245	245	245	245	243	245	247	243	239	241	239	237	236	237	239	241	243	245	242	240	239	239
245	246	244	242	238	239	240	242	244	245	245	246	248	247	246	246	248	246	241	238	245	241	236	233	235	239	242	243	244	242	240	239	239
245	245	243	240	239	240	242	243	245	246	246	246	245	243	244	247	247	243	242	242	246	244	239	235	235	239	241	241	243	242	240	240	240
245	245	242	239	244	244	243	242	243	245	247	248	246	244	247	250	247	240	242	248	244	246	244	239	236	238	239	239	243	242	241	241	241
245	245	242	240	244	245	243	242	243	244	247	248	247	249	245	246	247	242	241	250	246	247	245	237	231	236	240	239	242	241	240	240	239
245	243	242	243	244	244	243	242	243	244	246	247	248	251	247	246	248	242	241	250	245	245	244	237	231	235	239	239	242	241	240	240	239
244	241	243	247	245	244	241	241	243	245	245	245	245	248	246	247	247	241	240	249	245	243	242	240	236	235	238	240	242	241	240	240	239
244	241	244	248	246	243	240	241	243	245	244	242	239	241	242	246	246	241	242	248	247	243	240	241	239	234	235	240	241	240	240	240	239
244	243	245	247	246	243	240	241	243	244	243	240	237	236	240	246	245	242	244	247	247	242	238	239	239	230	230	239	240	240	240	240	239
244	245	245	245	246	243	241	241	243	243	242	240	238	233	237	243	241	239	241	241	247	246	240	240	231	229	239	239	239	239	240	240	239
244	245	246	245	245	244	243	242	243	242	241	240	238	228	232	240	238	239	239	236	242	247	243	242	243	233	228	237	238	238	238	238	237
243	245	246	247	245	245	243	243	241	241	241	240	228	231	240	241	243	244	238	232	244	242	240	241	230	224	233	236	236	237	237	236	
247	245	246	247	249	246	245	244	245	244	241	239	235	223	232	242	237	239	245	240	238	230	239	240	239	231	222	232	236	238	238	234	232
247	244	245	247	248	246	244	244	244	244	240	239	239	223	227	240	238	241	244	238	240	236	236	231	231	233	228	230	236	238	238	235	232
246	243	244	246	246	245	244	244	243	242	240	239	240	222	225	239	238	238	242	239	240	242	235	227	222	223	231	234	236	235	235	235	233
246	244	244	247	245	245	245	244	243	241	239	239	235	221	225	238	236	233	238	242	238	241	236	235	216	202	227	242	236	233	233	235	234
246	245	245	248	245	245	246	245	243	241	241	241	234	221	222	234	237	234	236	239	236	237	236	239	216	196	220	240	237	234	232	233	233
247	244	245	247	246	246	246	246	244	243	242	241	240	225	218	228	239	239	236	236	235	237	233	231	219	211	219	227	238	237	234	231	230
246	242	241	242	247	246	245	245	245	245	243	242	244	233	222	222	233	237	237	237	234	236	233	220	221	229	223	220	233	238	235	229	227

Рисунок 5.31 — Массив чисел першого фрагменту знімку вен долоні при низькій температурі (звужені судини) до перетворення

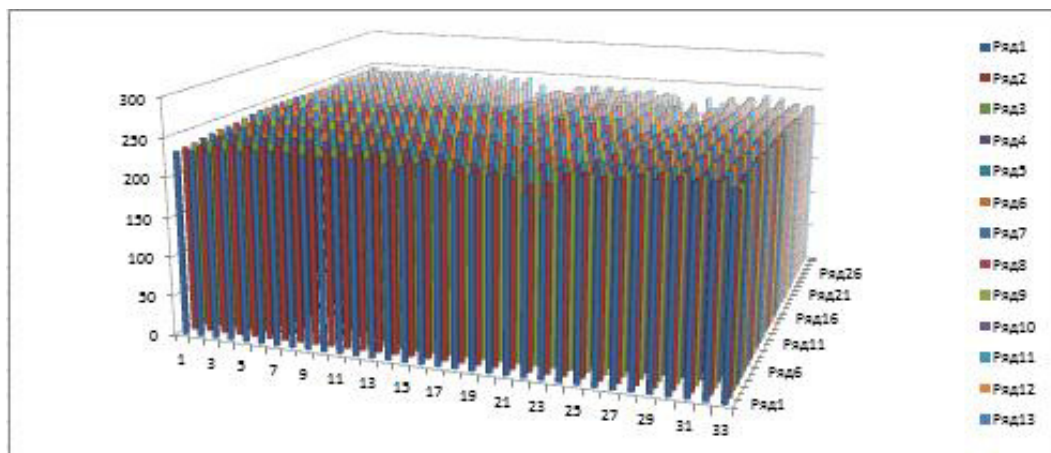


Рисунок 5.32 — Гістограма першого фрагменту звужених судин до перетворення

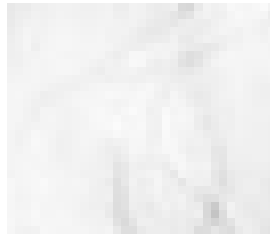


Рисунок 5.33 — Зображення вен долоні масиву першого фрагменту звужених судин, до перетворення

i :=

213	219	219	227	227	231	233	233	231	229	229	231	233	223	223	233	231	223	219	221	225	183	179	215	235	229	233	245	241	239	243	249	235
215	223	225	231	229	231	235	233	231	231	231	233	235	227	227	233	231	225	219	217	207	195	203	227	233	227	229	239	245	241	241	239	223
217	225	231	233	231	235	237	237	235	233	233	235	235	233	231	233	227	219	215	215	209	219	223	221	221	229	235	239	241	239	235	229	227
221	229	237	233	233	237	239	239	237	235	235	237	233	233	233	227	219	213	213	217	225	223	221	219	225	231	237	235	231	237	237	229	237
225	231	239	231	235	239	241	241	239	237	237	239	233	233	229	225	219	219	221	223	231	217	215	225	231	227	227	231	231	237	237	233	237
227	231	239	227	237	239	241	241	239	239	239	239	237	231	227	225	225	231	235	233	233	223	217	215	211	215	225	235	235	239	239	239	235
227	229	235	235	239	241	239	237	237	237	239	237	229	223	229	243	243	237	233	235	227	207	193	199	215	227	237	241	239	239	239	239	237
229	229	235	239	237	239	241	241	239	237	233	229	233	229	235	245	243	229	223	227	221	201	193	205	223	235	239	239	239	237	237	237	239
233	233	237	239	237	239	241	241	239	233	227	223	231	231	233	235	229	225	223	225	219	213	211	219	227	229	233	237	239	237	235	235	237
235	237	237	239	237	237	235	233	231	231	231	231	227	231	231	229	229	233	231	229	223	221	223	225	227	227	231	235	239	235	231	231	233
239	239	239	237	235	231	229	229	229	233	237	239	239	239	239	235	239	243	235	227	231	227	223	221	223	227	231	235	239	233	229	227	227
239	241	237	233	225	227	229	233	237	239	239	241	245	243	241	241	245	241	231	225	239	231	221	215	219	227	233	235	237	233	229	227	227
239	239	235	229	227	229	233	235	239	241	241	241	239	235	237	243	243	235	233	233	241	237	227	219	219	227	231	231	235	233	229	229	229
239	239	233	227	237	237	235	233	235	239	243	245	241	237	243	249	243	229	233	245	237	241	237	227	221	225	227	227	235	233	231	231	231
239	239	233	229	237	239	235	233	235	237	243	245	243	247	239	241	243	233	231	249	241	243	239	223	211	221	229	227	233	231	231	231	229
239	235	233	235	237	237	235	233	235	237	241	243	245	251	243	241	245	233	231	249	239	239	237	223	211	219	227	227	233	231	229	229	227
237	231	235	243	239	237	231	231	235	239	239	239	239	245	241	243	243	231	229	247	239	235	233	229	221	219	225	229	233	231	229	229	227
237	231	237	245	241	235	229	231	235	239	237	233	227	231	233	241	241	231	233	245	243	235	229	231	227	217	219	229	231	229	229	229	227
237	235	239	243	241	235	229	231	235	237	235	229	223	221	229	241	239	233	237	243	243	235	225	227	227	209	209	227	229	229	229	229	227
237	239	239	239	241	235	231	231	235	235	233	229	225	215	223	235	231	227	231	231	243	241	229	229	229	211	207	227	227	227	229	229	227
237	239	241	239	239	237	235	233	235	233	231	229	225	205	213	229	225	227	227	221	233	243	235	233	235	215	205	223	225	225	225	225	223
235	239	241	243	239	239	239	235	235	231	231	231	229	205	211	229	231	235	237	225	213	237	233	229	231	209	197	215	221	221	223	223	221
243	239	241	243	247	241	239	237	239	237	231	227	219	195	213	233	223	227	239	229	225	209	227	229	227	211	193	213	221	225	225	217	213
243	237	239	243	245	241	237	237	237	229	227	227	195	203	229	225	231	237	225	239	221	221	211	211	215	205	209	221	225	225	219	213	213
241	235	237	241	241	239	237	237	235	233	229	227	229	193	199	227	225	225	233	227	229	233	219	203	193	195	211	217	221	219	219	219	215
241	237	237	243	239	239	239	237	235	231	227	227	219	191	199	225	221	215	225	233	225	231	221	219	181	153	203	233	221	215	215	219	217
241	239	239	245	239	239	241	239	235	231	231	231	217	191	193	217	223	217	221	227	221	223	221	227	181	141	189	229	223	217	213	215	215
243	237	239	243	241	241	241	241	237	235	233	231	229	199	185	205	227	227	221	221	219	223	215	211	187	171	187	203	225	223	217	211	209
241	233	231	233	243	241	239	239	239	239	235	233	237	215	193	193	215	223	223	223	217	221	215	189	191	207	195	189	215	225	219	207	203

Рисунок 5.34 — Масив чисел першого фрагменту знімку вен долоні при низькій температурі (звужені судини), після перетворення

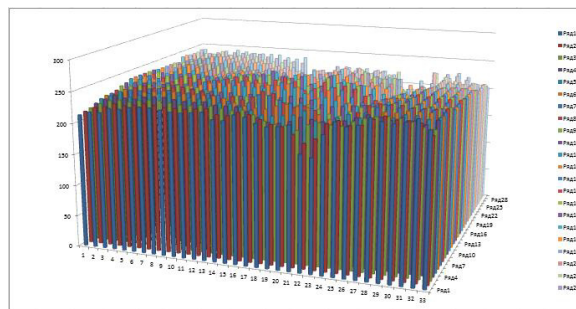


Рисунок 5.35 — Гістограма масиву першого фрагменту звужених судин, після перетворення

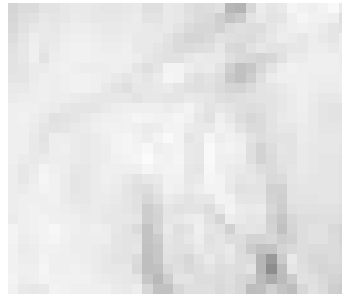


Рисунок 5.36 — Зображення вен долоні масиву першого фрагменту звужених судин, після перетворення

214	211	208	208	206	210	211	204	201	209	208	205	211	203	179	180	199	206	205	203	199	197	194	191	188	185	182	177	177	176	176	171	170	181	185	189	192	
213	211	212	202	184	193	209	211	202	200	203	201	202	209	202	180	176	192	203	201	197	194	191	188	185	183	181	176	177	175	175	170	168	180	185	188	190	
208	209	212	211	196	182	189	205	206	197	198	202	200	203	209	201	180	172	189	198	195	192	188	186	184	183	182	179	180	178	176	169	166	178	185	186	188	
205	205	207	213	216	194	178	187	202	200	194	197	200	197	198	209	200	177	175	189	193	189	186	184	183	183	182	182	179	175	165	162	174	181	184	186		
207	206	205	201	207	213	189	177	192	199	192	191	195	198	200	196	199	200	177	179	191	188	185	183	183	182	181	183	183	179	173	162	157	170	177	181	184	
207	207	206	206	209	209	197	180	181	198	198	191	196	195	193	199	196	199	194	178	184	189	183	183	185	179	180	177	177	177	173	161	156	170	178	182	183	
208	206	205	204	206	206	201	193	185	188	197	196	196	194	192	196	195	198	196	178	177	185	185	186	184	177	176	177	175	172	171	162	158	171	176	178	181	
213	212	209	206	203	203	205	207	191	180	192	198	195	193	192	194	195	195	194	178	172	181	185	184	181	177	175	176	171	168	171	163	160	174	176	180	183	
217	216	214	210	202	200	206	211	200	179	182	196	196	196	197	196	196	193	190	176	172	181	182	176	176	179	176	174	167	166	171	161	155	171	177	185	187	
216	215	212	211	204	200	205	206	206	185	173	191	201	202	200	196	197	194	190	173	171	183	179	171	174	179	173	172	170	169	172	158	147	163	177	184	187	
216	214	211	210	206	202	203	200	203	191	174	184	200	203	199	194	195	196	190	170	171	183	179	172	174	175	170	174	176	171	169	157	144	157	177	180	182	
217	214	211	210	209	205	201	199	196	193	181	173	186	195	191	190	189	192	182	168	175	182	178	176	173	170	173	174	171	159	153	151	141	149	171	179	180	
215	213	212	210	211	207	201	200	191	192	188	165	168	182	183	186	186	186	171	167	181	183	179	178	172	168	179	168	157	143	139	144	139	142	160	178	183	
214	211	214	214	209	204	204	202	195	187	184	176	159	160	169	179	185	175	165	174	184	186	183	177	171	175	177	152	140	160	173	166	164	155	142	153	179	
216	216	215	213	208	203	201	199	192	185	182	181	165	156	157	155	160	160	167	182	183	179	179	176	179	180	159	146	158	172	174	168	173	177	160	142	156	
218	216	213	210	206	200	197	195	189	182	180	182	171	163	171	169	166	169	179	188	181	178	180	176	183	180	147	152	175	179	176	176	178	185	175	158	147	
217	213	210	208	203	198	194	192	188	183	179	178	169	161	174	183	174	174	179	180	180	182	182	179	182	171	150	170	183	180	182	186	181	179	180	173	149	
o :=	213	211	208	205	201	196	192	191	188	184	180	178	173	157	161	176	170	174	176	175	183	183	182	184	184	163	161	184	184	184	187	192	189	176	178	182	173
	204	204	201	198	197	193	191	190	189	186	182	177	175	158	151	168	170	177	178	178	185	181	179	186	187	160	168	185	183	189	191	190	194	183	177	175	187
	202	197	195	195	193	191	189	190	191	188	183	176	173	164	150	158	170	174	176	181	186	182	182	184	184	160	170	184	187	194	196	191	193	194	182	170	177
	201	195	194	195	190	189	188	189	190	187	182	182	181	176	157	150	168	173	177	182	184	185	186	181	178	161	171	188	194	198	202	197	194	201	190	193	182
	188	192	191	189	189	187	186	186	185	182	182	182	178	175	164	146	163	174	176	181	183	186	183	181	177	163	175	189	194	197	198	199	200	197	191	191	190
	184	177	180	186	188	184	181	181	180	180	182	182	180	179	168	149	156	171	179	186	183	183	183	177	161	176	189	192	195	198	200	201	199	196	193	191	
	190	181	178	178	176	178	181	182	179	176	176	179	181	180	173	154	151	168	181	186	182	180	181	182	176	165	179	189	190	192	198	202	202	200	200	196	193
	195	190	184	179	174	171	172	176	179	177	173	174	177	176	172	159	148	163	176	177	179	177	181	183	172	170	183	189	189	192	197	202	202	201	201	200	195
	191	191	188	187	185	171	163	165	171	175	175	173	172	171	170	166	151	157	170	173	179	175	183	186	166	170	188	191	191	193	197	200	201	200	199	199	197
	193	193	189	185	182	177	171	165	161	163	170	173	172	171	171	173	158	154	166	173	177	174	183	183	163	170	189	192	194	196	197	198	201	200	196	193	197
	194	191	187	183	178	180	179	175	168	164	166	169	170	169	168	173	159	146	161	170	173	177	176	167	165	176	188	191	196	200	197	197	202	202	195	193	201
	190	186	184	185	183	178	176	177	178	175	166	164	167	165	161	165	154	141	154	160	162	173	167	160	172	184	188	191	197	200	199	198	200	201	197	197	204
	188	188	185	184	182	178	174	171	174	178	169	161	161	159	156	159	157	147	154	156	155	158	161	169	175	180	189	195	197	199	200	199	197	198	203	201	198
	184	188	188	186	178	173	171	171	175	179	175	159	148	157	166	170	169	156	163	176	173	167	165	168	168	168	176	188	194	197	197	197	199	203	207	204	200
	183	185	185	184	178	171	171	173	176	180	179	159	147	164	173	172	174	163	164	176	179	177	179	182	177	167	166	167	175	189	198	202	201	199	198	205	204
	182	182	179	179	176	171	173	176	175	175	173	158	157	173	174	172	177	173	163	172	185	183	180	181	183	182	183	177	173	176	186	196	199	199	199	206	204
	181	180	177	175	171	170	174	176	174	171	167	158	164	173	173	179	180	179	164	167	186	189	183	182	188	192	191	197	188	176	184	190	198	207	207	203	
	181	179	175	172	168	171	176	176	174	172	166	160	165	170	175	184	181	179	165	161	180	192	189	186	189	191	189	193	193	191	188	183	182	188	198	202	204

Рисунок 5.37 — Масив чисел другого фрагменту знімку вен долоні при низькій температурі (звужені судини) до перетворення

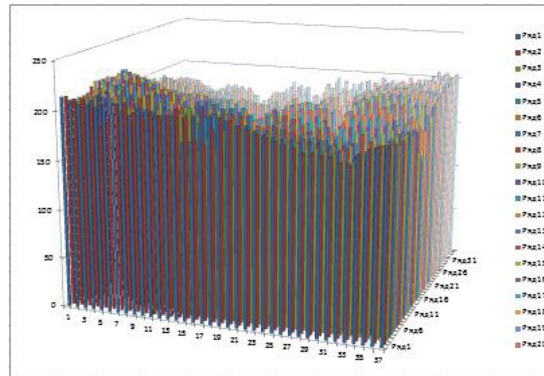


Рисунок 5.38 — Гістограма другого фрагменту звужених судин до перетворення

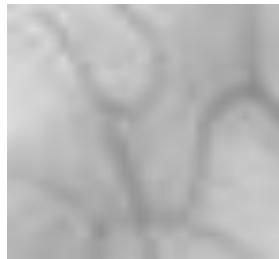


Рисунок 5.39 — Зображення вен долоні масиву другого фрагменту звужених судин, до перетворення

p :=

8	14	20	20	24	16	14	28	34	18	20	26	14	30	78	76	38	24	26	30	38	42	48	54	60	66	72	82	82	84	84	94	96	74	66	58
10	14	12	32	68	50	18	14	32	36	30	34	32	18	32	76	84	52	30	34	42	48	54	60	66	70	74	84	82	86	86	96	100	76	66	60
20	18	12	14	44	72	58	26	24	42	40	32	36	30	18	34	76	92	58	40	46	52	60	64	68	70	72	78	76	80	84	98	104	80	66	64
26	26	22	10	4	48	80	62	32	36	48	42	36	42	40	18	36	82	86	58	50	58	64	68	70	70	72	72	72	78	86	106	112	88	74	68
22	24	26	34	22	10	58	82	52	38	52	54	46	40	36	44	38	36	82	78	54	60	66	70	70	72	74	70	70	78	90	112	122	96	82	74
22	22	24	24	18	18	42	76	74	40	40	54	44	44	50	38	44	38	48	80	68	58	70	70	66	78	76	82	82	90	114	124	96	80	72	
20	24	26	28	24	24	34	50	66	60	42	44	44	48	52	44	46	40	44	80	82	66	66	64	68	82	84	82	86	92	94	112	120	94	84	80
10	12	18	24	30	30	26	22	54	76	52	40	46	50	52	48	46	46	48	80	92	74	66	68	74	82	86	84	94	100	94	110	116	88	84	76
2	4	8	16	32	36	24	14	36	78	72	44	44	44	42	44	44	50	56	84	92	74	72	84	84	78	84	88	102	104	94	114	126	94	82	66
4	6	12	14	28	36	26	24	24	66	90	54	34	32	36	44	42	48	56	90	94	70	78	94	88	78	90	92	96	98	92	120	142	110	82	68
4	8	14	16	24	32	30	36	30	54	88	68	36	30	38	48	46	44	56	96	94	70	78	92	88	86	96	88	84	94	98	122	148	122	82	76
2	8	14	16	18	26	34	38	44	50	74	90	64	46	54	56	58	52	72	100	86	72	80	84	90	96	90	88	94	118	130	134	154	138	94	78
6	10	12	16	14	22	34	36	54	52	60	106	100	72	70	64	64	64	94	102	74	70	78	80	92	100	78	100	122	150	158	148	158	152	116	80
8	14	8	8	18	28	28	32	46	62	68	84	118	116	98	78	66	86	106	88	68	64	70	82	94	86	82	132	156	116	90	104	108	126	152	130
4	4	6	10	20	30	34	38	52	66	72	74	106	124	122	126	116	116	102	72	70	78	78	84	78	76	118	144	120	92	88	100	90	82	116	152
0	4	10	16	24	36	42	46	58	72	76	72	94	110	94	98	104	98	78	60	74	80	76	84	70	76	142	132	86	78	84	84	80	66	86	120
2	10	16	20	30	40	48	52	60	70	78	80	98	114	88	70	88	88	78	76	76	72	72	78	72	94	136	96	70	76	72	64	74	78	76	90
10	14	20	26	34	44	52	54	60	68	76	80	90	122	114	84	96	88	84	86	70	70	72	68	68	110	114	68	68	68	62	52	58	84	80	72
28	28	34	40	42	50	54	56	58	64	72	82	86	120	134	100	96	82	80	80	66	74	78	64	62	116	100	66	70	58	54	56	48	70	82	86
32	42	46	46	50	54	58	56	54	60	70	84	90	108	136	120	96	88	84	74	64	72	72	68	68	116	96	68	62	48	44	54	50	48	72	96
34	46	48	46	56	58	60	58	56	62	72	72	74	84	122	136	100	90	82	72	68	66	64	74	80	114	94	60	48	40	32	42	48	34	56	50
60	52	54	58	58	62	64	64	66	72	72	72	80	86	108	144	110	88	84	74	70	64	70	74	82	110	86	58	48	42	40	38	36	42	54	54
68	82	76	64	60	68	74	74	76	76	72	72	76	78	100	138	124	94	78	64	70	70	70	70	82	114	84	58	52	46	40	36	34	38	44	50
56	74	80	80	84	80	74	72	78	84	84	78	74	76	90	128	134	100	74	64	72	76	74	72	84	106	78	58	56	52	40	32	32	36	36	44
46	56	68	78	88	94	92	84	78	82	90	88	82	84	92	118	140	110	84	82	78	82	74	70	92	96	70	58	58	52	42	32	32	34	34	36
54	54	60	62	66	94	110	106	94	86	86	90	92	94	96	104	134	122	96	90	78	86	70	64	104	96	60	54	54	50	42	36	34	36	38	38
50	50	58	66	72	82	94	106	114	110	96	90	92	94	94	90	120	128	104	90	82	88	70	70	110	96	58	52	48	44	42	40	34	36	44	50
48	54	62	70	80	76	78	86	100	108	104	98	96	98	100	90	118	144	114	96	90	82	84	102	106	84	60	54	44	36	42	42	32	32	46	50
56	64	68	66	70	80	84	82	80	86	104	108	102	106	114	106	128	154	128	116	112	90	102	116	92	68	60	54	42	36	38	40	36	34	42	42
60	60	66	68	72	80	88	94	88	80	98	114	114	118	124	118	122	142	128	124	126	120	114	98	86	76	58	46	42	38	36	38	42	40	30	34
68	60	60	64	80	90	94	94	86	78	86	118	140	122	104	96	98	124	110	84	90	102	106	100	100	100	84	60	48	42	42	42	38	30	22	28
70	66	66	68	80	94	94	90	84	76	78	118	142	108	90	92	88	110	108	84	78	82	78	72	82	102	104	102	86	58	40	32	34	38	40	26
72	72	78	78	84	94	90	84	86	86	90	120	122	90	88	92	82	90	110	92	66	70	76	74	70	72	70	82	90	84	64	44	38	38	38	24
74	76	82	86	94	96	88	84	88	94	102	120	108	90	90	78	76	78	108	102	64	58	70	72	60	52	54	42	60	84	84	68	56	40	22	22
74	78	86	92	100	94	84	84	88	92	104	116	106	96	86	68	74	78	106	114	76	52	58	64	58	54	58	50	50	54	60	70	72	60	40	32

Рисунок 5.40 — Масив Масив чисел другого фрагменту знімку вен долоні при низькій температурі (звужені судини), після перетворення

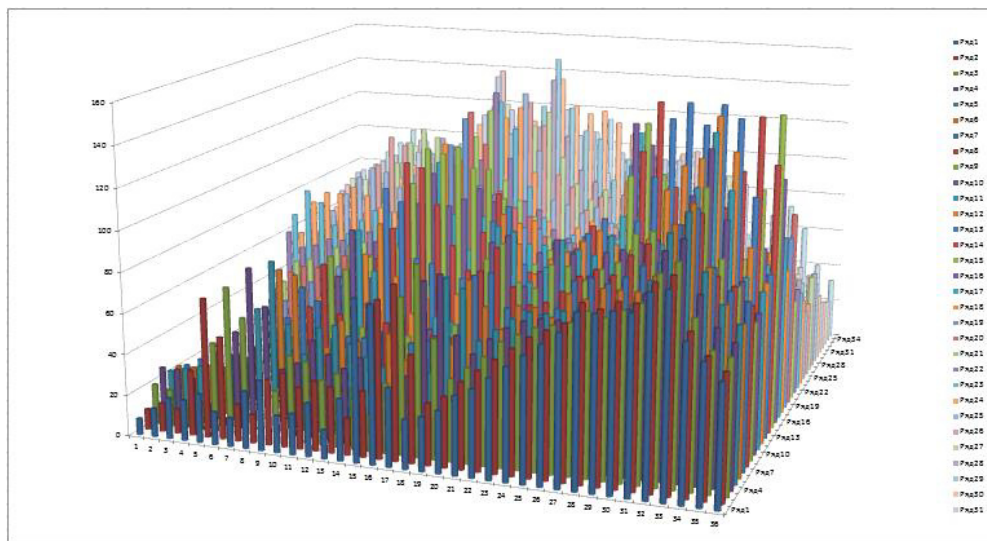


Рисунок 5.41 — Гістограма масиву другого фрагменту звужених судин, після перетворення

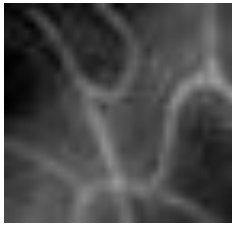


Рисунок 5.42 — Зображення вен долоні масиву другого фрагменту звужених судин, після перетворення

$s_{xx} :=$

243	246	245	244	244	243	240	236	232	236	237	236	233	233	232	225	217	213	208	207	211	214	215	216	219	216	218	221	223	225	226	226	
250	247	246	245	245	244	242	237	234	235	238	240	239	238	236	227	218	218	213	212	216	220	220	221	223	219	220	222	224	225	226	225	224
250	250	251	251	249	246	242	237	235	236	239	244	246	243	236	227	221	218	214	214	219	223	223	223	226	220	221	224	225	226	225	224	
250	253	252	251	249	245	241	237	234	237	240	245	247	245	238	230	224	220	217	217	221	224	224	225	227	222	223	225	227	227	226	225	
251	255	253	250	247	243	239	236	234	238	242	247	250	247	241	234	230	225	221	220	224	227	226	227	229	224	225	227	228	228	228	227	
251	253	251	247	244	240	237	235	235	240	244	250	252	250	244	238	235	229	225	223	226	228	227	228	230	226	227	228	229	229	228	228	
251	249	247	244	241	238	237	236	236	241	246	252	254	251	246	241	239	232	227	225	227	228	227	228	230	227	227	228	228	228	227	227	
251	248	246	244	241	239	238	237	237	242	248	253	255	251	246	242	240	234	228	225	226	227	226	226	229	226	226	226	226	225	225		
250	250	249	246	244	241	239	238	238	243	249	254	255	250	245	241	240	234	228	224	225	225	223	224	227	225	225	224	223	223	223	223	
250	253	252	250	247	244	241	239	238	244	249	254	255	250	244	241	240	234	228	223	224	224	222	222	225	224	223	222	222	221	221	221	
253	255	254	252	250	248	245	240	237	246	249	253	254	252	247	243	241	233	229	225	223	223	223	222	221	224	222	221	220	220	219		
255	255	255	253	252	250	247	243	239	244	247	251	252	250	245	241	239	232	228	223	219	218	217	216	214	218	219	219	220	220	219		
255	255	253	252	251	250	247	242	239	242	245	249	251	248	243	239	237	232	227	220	214	210	208	207	206	209	211	214	217	218	218	217	
255	253	251	249	248	246	243	239	235	241	245	249	250	247	242	238	236	233	227	218	210	204	201	200	200	202	204	207	210	213	214	214	
255	254	252	250	248	246	242	237	234	241	245	249	250	247	242	238	236	234	227	217	207	199	196	197	198	200	201	203	205	207	209	211	
254	254	252	250	249	247	243	239	235	240	244	248	249	246	242	238	235	233	226	215	204	196	194	197	200	203	203	203	204	206	207	209	
248	247	246	245	245	244	241	237	234	238	242	246	247	244	240	236	233	230	224	213	201	194	193	198	202	208	208	208	209	209	208		
241	239	238	238	238	239	237	234	231	237	240	244	245	243	238	234	232	227	221	211	199	192	192	198	204	211	212	213	214	213	211	208	
231	228	229	231	232	231	231	232	233	238	240	243	244	242	238	233	230	226	218	204	192	186	188	194	199	207	210	214	216	215	214	214	
223	219	220	221	224	227	229	230	230	237	239	241	242	241	237	232	229	226	216	200	186	179	181	187	192	201	204	209	212	213	214	215	
215	210	210	211	216	223	227	229	228	235	237	240	241	240	236	232	229	226	214	197	182	175	177	183	189	195	199	205	210	213	215	217	
212	210	208	208	214	224	231	232	230	235	237	239	240	239	236	232	230	226	214	196	182	176	178	184	188	191	196	203	208	212	214	217	
216	215	212	212	218	228	235	236	234	235	237	238	239	237	235	231	229	226	214	198	184	178	177	180	182	186	191	197	202	206	208	210	

Рисунок 5.43 — Масив чисел третього фрагменту знімку вен долоні при кімнатній температурі (розширені судини) до перетворення

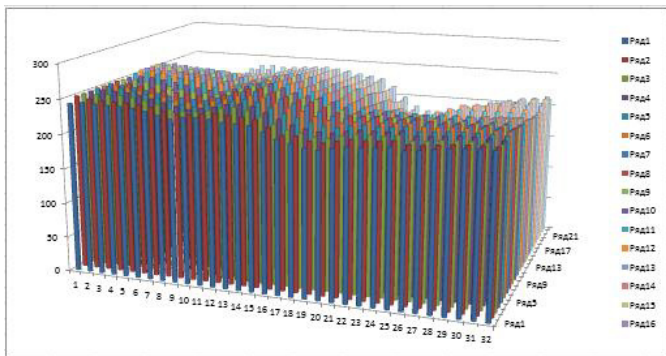


Рисунок 5.44 — Гістограма третього фрагменту розширених судин до перетворення



Рисунок 5.45 — Зображення вен долоні масиву третього фрагменту розширених судин, до перетворення



Рисунок 5.46 — Масив чисел третього фрагменту знімку вен долоні при кімнатній температурі (розширені судини), після перетворення

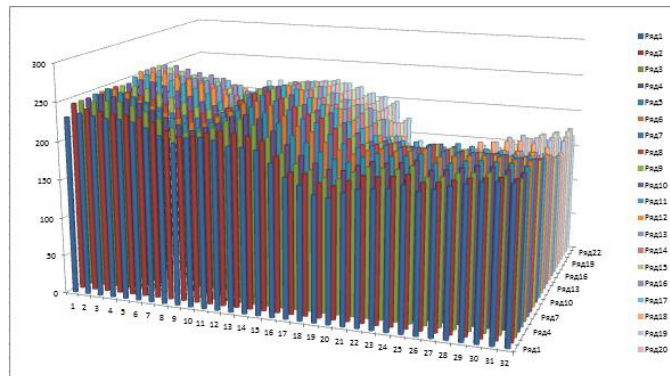


Рисунок 5.47 — Гістограма третього фрагменту розширених судин після перетворення

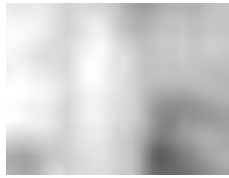


Рисунок 5.48 — Зображення вен долоні масиву третього фрагменту розширених судин, після перетворення

191	193	195	196	196	197	198	200	201	200	199	199	199	201	204	206	207	205	202	201	203	207	212	215	216	215	213	211	210	210	211
189	191	193	193	193	194	196	198	203	203	203	202	201	202	204	206	205	204	202	201	203	207	211	214	214	213	211	209	207	207	209
185	187	189	189	189	190	192	194	199	200	201	201	199	199	200	202	203	202	201	201	203	206	210	212	213	212	210	207	204	204	207
183	184	186	186	186	187	190	192	188	190	191	191	189	188	188	190	196	196	195	196	197	200	203	205	212	211	209	206	202	202	205
181	182	182	183	184	185	185	185	184	187	190	191	190	188	188	188	189	192	195	196	197	197	198	199	205	208	210	208	203	200	202
180	180	181	182	183	183	184	184	184	186	189	189	188	186	185	185	187	190	193	195	196	196	197	199	204	207	208	207	202	200	201
178	178	179	180	181	182	183	183	183	185	187	186	184	181	180	180	184	187	191	193	194	195	196	197	202	204	206	205	201	199	199
176	176	177	178	180	181	182	182	181	183	183	182	179	176	175	175	179	182	187	190	191	192	193	194	198	200	202	202	199	197	196
173	173	174	176	177	179	180	180	179	179	179	177	174	171	170	170	174	178	183	187	188	188	189	189	194	196	198	198	196	194	193
168	168	170	171	173	174	176	176	175	176	175	172	169	166	166	166	170	174	179	183	184	184	183	184	189	191	193	194	193	191	189
162	162	164	165	167	169	170	171	172	172	172	169	165	163	163	163	167	171	177	180	180	179	179	179	186	187	189	191	191	189	186
157	158	159	161	163	165	166	167	170	170	170	167	164	161	161	162	166	170	175	178	178	177	176	176	184	185	187	189	189	187	184
154	155	157	159	161	162	162	163	164	163	164	164	161	157	160	166	164	169	174	175	173	172	174	177	181	182	183	185	187	187	185
148	150	152	155	157	158	159	160	154	152	153	153	150	147	151	157	165	169	173	175	175	175	176	178	178	178	179	181	183	184	183
142	144	147	150	152	155	156	157	152	150	149	149	147	145	149	156	163	165	169	171	173	174	175	175	174	173	173	174	177	180	180
139	141	144	147	150	152	154	155	156	152	150	150	148	146	150	157	158	159	162	166	169	170	170	170	171	169	167	168	172	176	178
139	141	143	146	149	151	152	152	153	148	145	145	143	141	144	150	155	156	159	163	166	168	168	167	168	165	163	164	168	172	176
140	141	142	144	146	147	147	147	148	143	140	141	140	138	141	145	153	156	159	162	164	165	165	166	164	162	159	160	163	168	172
138	139	140	140	141	140	140	140	142	138	136	139	139	138	140	144	148	152	156	158	157	157	159	161	160	158	155	156	159	163	167
136	136	137	137	136	135	134	134	134	130	134	136	136	138	141	142	146	151	152	150	149	151	154	157	155	153	153	156	160	163	
127	128	128	129	129	130	131	131	128	130	133	135	137	137	137	136	135	138	140	142	143	144	146	148	149	151	152	151	151	153	158
129	129	128	127	127	128	129	130	129	131	134	137	138	137	135	134	135	136	138	139	139	140	142	144	148	150	150	149	148	151	157
132	130	128	126	125	126	127	128	129	132	135	138	138	136	133	131	134	135	135	135	134	135	138	140	147	148	148	146	145	148	154

Рисунок 5.49 — Масив чисел четвертого фрагменту знімку вен долоні при кімнатній температурі (розширені судини) до перетворення

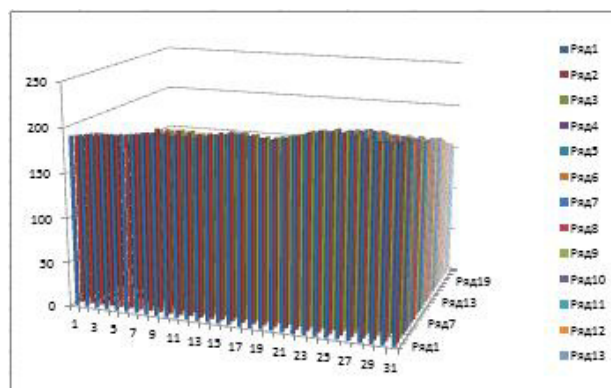


Рисунок 5.50 — Гістограма четвертого фрагменту розширених судин до перетворення



Рисунок 5.51 — Зображення вен долоні масиву четвертого фрагменту розширених судин, до перетворення

166	170	174	176	176	178	180	184	186	184	182	182	182	186	192	196	198	194	188	186	190	198	208	214	216	214	210	206	204	204	206	
162	166	170	170	170	172	176	180	190	190	190	188	186	188	192	196	194	192	188	186	190	198	206	212	212	210	206	202	198	198	202	
154	158	162	162	162	164	168	172	182	184	186	186	182	182	184	188	190	188	186	186	190	196	204	208	210	208	204	198	192	192	198	
150	152	156	156	156	158	164	168	160	164	166	166	162	160	160	164	176	176	174	176	178	184	190	194	208	206	202	196	188	188	194	
146	148	148	150	152	154	154	154	152	158	164	166	164	160	160	160	162	168	174	176	178	178	180	182	194	200	204	200	190	184	188	
144	144	146	148	150	150	152	152	152	156	162	162	160	156	154	154	158	164	170	174	176	176	178	182	192	198	200	198	188	184	186	
140	140	142	144	146	148	150	150	150	154	158	156	152	146	144	144	152	158	166	170	172	174	176	178	188	192	196	194	186	182	182	
136	136	138	140	144	146	148	148	146	150	150	148	142	136	134	134	142	148	158	164	166	168	170	172	180	184	188	188	182	178	176	
130	130	132	136	138	142	144	144	142	142	142	138	132	126	124	124	132	140	150	158	160	160	162	162	172	176	180	180	176	172	170	
120	120	124	126	130	132	136	136	134	136	134	128	122	116	116	116	124	132	142	150	152	152	150	152	162	166	170	172	170	166	162	
108	108	112	114	118	122	124	126	128	128	128	122	114	110	110	110	118	126	138	144	144	142	142	142	156	158	162	166	166	162	156	
h :=	98	100	102	106	110	114	116	118	124	124	124	118	112	106	106	108	116	124	134	140	140	138	136	136	152	154	158	162	162	158	152
	92	94	98	102	106	108	108	110	112	110	112	112	106	98	104	116	112	122	132	134	130	128	132	138	146	148	150	154	158	158	154
	80	84	88	94	98	100	102	104	92	88	90	90	84	78	86	98	114	122	130	134	134	134	136	140	140	140	142	146	150	152	150
	68	72	78	84	88	94	96	98	88	84	82	82	78	74	82	96	110	114	122	126	130	132	134	134	132	130	130	132	138	144	144
	62	66	72	78	84	88	92	94	96	88	84	84	80	76	84	98	100	102	108	116	122	124	124	124	126	122	118	120	128	136	140
	62	66	70	76	82	86	88	88	90	80	74	74	70	66	72	84	94	96	102	110	116	120	120	118	120	114	110	112	120	128	136
	64	66	68	72	76	78	78	80	70	64	66	64	60	66	74	90	96	102	108	112	114	114	116	112	108	102	104	110	120	128	
	60	62	64	64	66	64	64	64	68	60	56	62	62	60	64	72	80	88	96	100	98	98	102	106	104	100	94	96	102	110	118
	56	56	58	58	56	54	52	52	52	44	44	52	56	56	60	66	68	76	86	88	84	82	86	92	98	94	90	90	96	104	110
	38	40	40	42	42	44	46	46	40	44	50	54	58	58	58	56	54	60	64	68	70	72	76	80	82	86	88	86	86	90	100
	42	42	40	38	38	40	42	44	42	46	52	58	60	58	54	52	54	56	60	62	62	64	68	72	80	84	84	82	80	86	98
	48	44	40	36	34	36	38	40	42	48	54	60	60	56	50	46	52	54	54	54	52	54	60	64	78	80	80	76	74	80	92

Рисунок 5.52 — Масив чисел четвертого фрагменту знімку вен долоні при кімнатній температурі (розширені судини), після перетворення

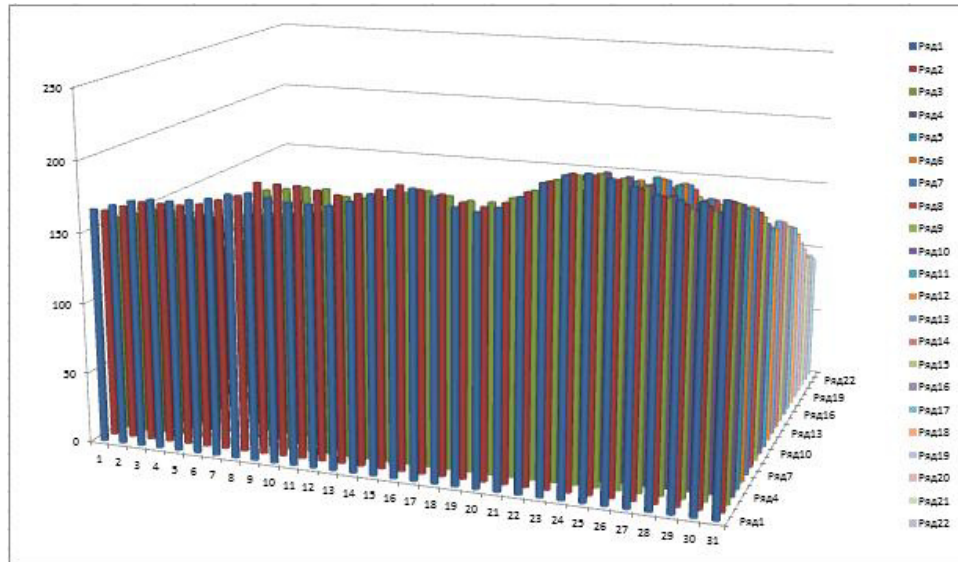


Рисунок 5.53 — Гістограма четвертого фрагменту розширених судин після перетворення

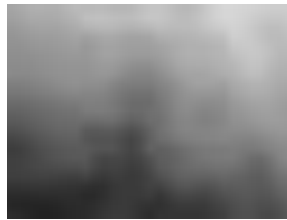


Рисунок 5.54 — Зображення вен долоні масиву четвертого фрагменту розширених судин, після перетворення

Підсумовуючи експеримент можна сказати, що метод адаптивного збільшення контрастності працює досить гарно. Результат є і він доволі помітний, про це свідчать і випадково змодельовані приклади і «живі» знімки судин долоні.

ВИСНОВКИ

Дослідження, проведені в даній роботі, лежать в основі практичного застосування високочутливих польових сенсорів, яке може почати лавиноподібний розвиток в найближче десятиліття.

Використання польових транзисторів з каналом-нанодротів в ролі біосенсорів, по суті, обмежується лише відсутністю успіхів в суміжних областях, в першу чергу, біохімії. Використання їх як локальних полечутливих зондів стримується на даний момент лише відсутністю демонстрації роботи даного пристрою на їх основі.

Використання одноелектронних транзисторів обмежується їх робочою температурою, тому створення транзистора на окремих атомах може відкрити нові перспективи перед одноелектронікою в цілому.

Проведений аналіз літературного контенту, присвяченого методам біометричної ідентифікації та технологіям їх реалізації, підтвердив актуальність існуючої проблеми ідентифікації і аутентифікації особистості і визначив її як одну з пріоритетних, вирішення якої сприяє якісному збереженню персональних даних, забезпечує надійний доступ до об'єктів таємної інформації, наукових розробок тощо. Показано, що поєднання паролів із біометричними характеристиками людини підвищує надійність системи доступу в сотні і тисячі разів. Наведені переваги, недоліки та основні характеристики біометричних ідентифікаційних технологій методів біометричної ідентифікації дозволили класифікувати їх на статичні (за відбитками пальців, за райдужною оболонкою ока, за геометрією обличчя або кисті руки, за венозним малюнком руки, за сітківкою ока) та динамічні (ідентифікація за голосом, за набором на клавіатурі, за підписом).

Дослідження показали, що підбір методів підвищення контрастності зображення слід починати з глобальних, як найбільш швидких і не вимагають настройки численних параметрів. Застосування методів адаптивного підвищення контрастності дозволяє підвищити розрізнення

дрібних малоконтрастних деталей, але вимагає проведення низки попередніх експериментів для точного підбору параметрів.

У роботі приведено актуальну науково-технічну задачу розробки інформаційної технології для ідентифікації персоналу на основі комплексу біометричних параметрів з використанням поєднання статично-динамічних методів розпізнавання та удосконаленням методів створення еталонних зразків. IT ідентифікації персоналу, з застосуванням мультимодальних біометричних методів, має суттєві переваги. Завдяки поєднання методів, що враховують відразу кілька біометричних характеристик, можна підвищити захищеність інформаційних ресурсів від несанкціонованого доступу загалом.

Підсумовуючи експеримент можна сказати, що метод адаптивного збільшення контрастності працює досить гарно. Результат є і він доволі помітний, про це свідчать і випадково змодельовані приклади і «живі» знімки судин долоні.

Матеріали магістерської роботи можуть бути застосовані на підприємствах, де застосовують систему контролю по венам долоні, а також при розробці лабораторних та практичних занять для фахівців спеціальності «Мікро- та наносистемна техніка».

ПЕРЕЛІК ДЖЕРЕЛ ПОСИЛАННЯ

1. Красильников Н. Н. Цифровая обработка изображений. М.: Вузовская книга, 2001. 320 с.
2. Шапиро Л., Стокман Дж. Компьютерное зрение. М.: БИНОМ. Лаборатория знаний, 2006. 752 с.
3. Грузман И. С. и др. Цифровая обработка изображений в информационных системах / НГТУ. Новосибирск, 2000. 156 с.
4. Захаров В. П. Використання біометричних технологій правоохоронними органами у ХХІ столітті / В. П. Захаров, В. І. Рудешко. – Львів: ЛьвДУВС, 2009. – 440 с
5. Гонсалес Р., Вудс Р. Цифровая обработка изображений. М.: Техносфера, 2005. 1072 с.1. Двоеносова Г. Биометрия как наука, метод и способ документирования [Электронный ресурс] / Г. Двоеносова, М. Двоеносова // Журнал «Управление персоналом». – 2009. – Режим доступа до ресурсу: <http://www.toppersonal.ru/issue.html?2039>.
6. Кумченко Ю. О. Аналіз існуючих підходів біометричної ідентифікації та аутентифікації людини / Ю. О. Кумченко, А. І. Купін // Системні технології. Регіональний міжвузівський збірник наукових праць. – Дніпропетровськ, 2013. – Вип. 4 (87). – С. 129–134.
7. Тихонов І. А. Інформативні параметри біометричної аутентифікації користувачів інформаційних систем по інфрачервоному зображенню судинного русла Біомедична техніка і радіоелектроніка. / І. А. Тихонов. – 2010. – №9. – С. 26–32
8. Секрет И. В. Информационные технологии в учебной деятельности студенческой молодежи: Европейское измерение / Е-журнал «Педагогическая наука: история, теория, практика, тенденции развития» / Выпуск №1, 2010.

9. Андрущенко В. Роздуми про вчителя / Віктор Андрущенко // Вища освіта України – 2011. – № 2. – С. 5–12.
10. Стрелкова Т.А., Ромоданова Э.А. Тиманюк В.А. Адаптация студентов младших курсов вузов к методам оценивания качества знаний в кредитно-модульной системе образования / Новый коллегіум. – 2010. – № 6 (61). – С. 10-17.
11. Крупенин В. А., Преснов Д. Е., Амионов С. В., Ушакова Ю. С. Зарядовый сенсор на основе кремниевого нанопровода // Тезисы Четвертой международной конференции "Современные достижения бионаноскопии". 2010. Р. 38.
12. Крупенин В. А., Преснов Д. Е., Власенко В. С., Амионов С. В. Полевой транзистор на основе кремниевого нанопровода // Радиотехника. 2009. № 3. С. 104–107.
13. Преснов Д. Е., Амионов С. В., Крупенин В. А. Полевой транзистор с каналом-нанопроводом – основа молекулярного биосенсора // Радиотехника. 2012. № 9. С. 122–126.
14. Krupenin V., Presnov D., Amitonov S. Suspended silicon nanowire transistor as high sensitive charge sensor // Abstracts of Int. Symposium - Nano and Giga Challenges in Electronics, Photonics and Renewable Energy. Moscow - Zelenograd, Russia, 12-16 September, 2011. P. 32.
15. Крупенин В. А., Преснов Д. Е., Курочкин И. Н. et al. Зарядовый сенсор на основе подвешенного кремниевого нанопровода // Тезисы Пятой международной конференции "Современные достижения бионаноскопии". 2011. Р. 9–10. 23
16. Крупенин В. А., Преснов Д. Е., Амионов С. В. et al. Высокочувствительный биосенсор на основе подвешенного кремниевого нанопровода // Сборник трудов научно-практической конференции «Фундаментальные и прикладные аспекты инновационных проектов Физического факультета МГУ». 2011.
17. Krupenin V., Presnov D., Amitonov S. et al. Silicon single-electron transistor with suspended island // Abstr. of The Seventh General Meeting of

ACCMS-VO (Asian Consortium on Computational Material Science - Virtual Organisation). IMR, Tohoku University, Sendai and Matsushima, Japan, 23-25 November, 2012. P. PS–33.

18. Amitonov S., Presnov D., Rudenko K. et al. Silicon nanowire field effect transistor with highly doped leads // International Conference \diamond . Abstr. Book. Moscow-Zvenigorod, Russia, 1-5 October, 2012. P. O3–02.

19. Soloviev I., Devyatov I., Krutitskiy P. et al. Experimental and theoretical study of nanowire FET based on SOI // International Conference \diamond . Abstr. Book. Moscow-Zvenigorod, Russia, 1-5 October, 2012. P. P1–41.

20. Krupenin V., Presnov D., Amitonov S., Nejo H. Suspended silicon nanowire transistor high sensitive charge sensor // Abstr. of The Sixth General Meeting of ACCMS-VO (Asian Consortium on Computational Material Science - Virtual Organisation). IMR, Tohoku University, Sendai and Matsushima, Japan, 10-12 February, 2012. P. PS–9.

21. Krupenin V., Presnov D., Amitonov S. et al. Suspended silicon single-electron transistor // International Conference \diamond . Abstr. Book. Moscow-Zvenigorod, Russia, 1-5 October, 2012. P. P1–39.

22. Крупенин В. А., Преснов Д. Е., Амитонов С. В. et al. Транзистор с кремниевым нанопроводом в качестве высокочувствительного химического и биосенсора // Тезисы III Евразийского конгресса по медицинской физике и инженерии «Медицинская физика – 2010». Vol. 3. 2010. P. 257–259.

23. Преснов Д. Е., Крупенин В. А., Амитонов С. В. et al. Биосенсор на основе кремниевого нанопровода // Тезисы III Международной конференции "Объединенный Дальневосточный научно-исследовательский центр ДВФУ и ДВО РАН - ведущий научный интегратор внедрения инновационных методов исследований в биотехнологиях и нанотехнологиях. 2010.

24. Krupenin V., Presnov D., Amitonov S. Suspended silicon nanowire transistor as high sensitive charge sensor // Abstracts of Int. Symposium - Nano and Giga Challenges in Electronics, Photonics and Renewable Energy. Moscow - Zelenograd, Russia, 12-16 September, 2011. P. 32.

25. Кумченко Ю. О. Аналіз основних характеристик біометричних систем розпізнавання на основі поширених помилок ідентифікації / Ю. О. Кумченко, А. І. Купін // Сучасні інформаційні технології 2013: Матеріали третьої Міжнародної конференції студентів і молодих науковців (25–26 квітня 2013 р.). – Одеса, 2013. – С. 112–113.

26. Кумченко Ю. О. Оцінка точності роботи та переваги мультимодальної біометричної інформаційної технології ідентифікації персоналу / Ю. О. Кумченко // IX Всеукраїнська науково-практична WEB конференція аспірантів, студентів та молодих вчених «Комп'ютерні інтелектуальні системи та мережі»: 22–24 березня 2016 р.: матер. – Кривий Ріг, 2016. – С. 92–94.

27. Прудник А. М. Биометрические методы защиты информации / А. М. Прудник, Г. А. Власова, Я. В. Рощупкин. – Минск: БГУИР, 2014. – 123 с.

28. Системи контролю доступу [Електронний ресурс]. – Режим доступу до ресурсу: <http://www.npblog.com.ua/>.

29. Биометрическая идентификация по рисунку вен ладони (mini How To) [Електронний ресурс]. – 2012. – Режим доступу до ресурсу: <https://habrahabr.ru/post/149424/>

30. Традиционные методы биометрической аутентификации и идентификации [Електронний ресурс] / [В. М. Колешко, Е. А. Воробей, П. М. Азизов та ін.] // БНТУ. – 2009. – Режим доступу до ресурсу: <http://rep.bntu.by/handle/data/780>.

31. Acuity Market Intelligence [Електронний ресурс]. – Режим доступу до ресурсу: <http://www.acuity-mi.com>.

32. Задорожный В. Обзор биометрических технологий / В. Задорожный. // Конфидент. – 2003. – №5.

33. Биометрическая система на мобильном телефоне [Електронний ресурс]. – 2014. – Режим доступу до ресурсу: <http://habrahabr.ru/post/236209/>.

34. Моржаков В. Современные биометрические методы идентификации / В. Моржаков, А. Мальцев. // БДИ. – 2009. – №2.

35. Мальцев А. Современные биометрические методы идентификации [Электронный ресурс] / Антон Мальцев. – 2011. – Режим доступа до ресурсу: <https://habrahabr.ru/post/126144/>.

36. Журавель И. М. Краткий курс теории обработки изображений. <http://matlab.exponenta.ru>

37. Шмідт А.О. Використання новітніх технічних засобів, як засіб динамічного оновлення змісту освіти в галузі мікро- та наноелектроніка/ XIV Міжнародна наукова конференція «Фізичні явища в твердих тілах» 3-5 грудня 2019 року

38.Стрілкова Т.О., Шмідт А.О. Вплив інформаційних технологій на якість сучасної технічної освіти/ XVIII Міжнародна науково-практична конференція 19-20 вересня 2019 р.,293 с.