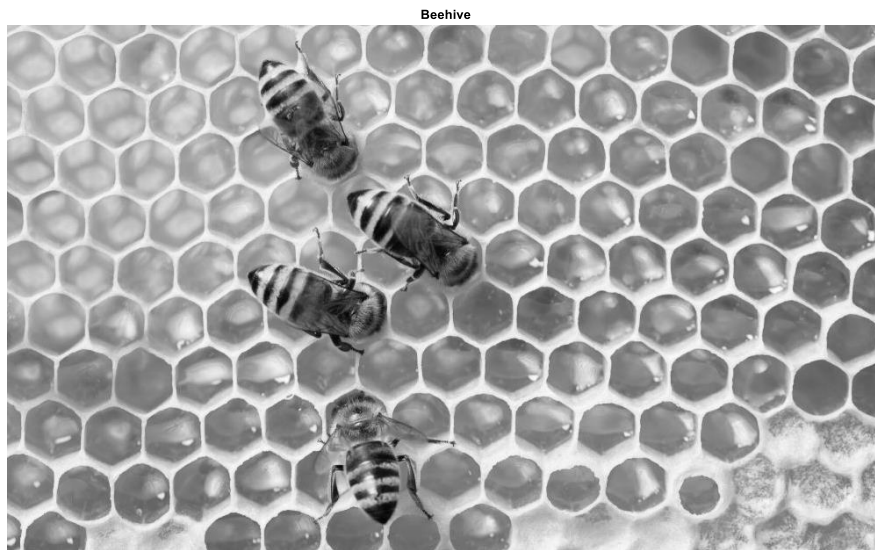


והנקודות בתמונת השפות כבר לא מתכנסות לאותה נקודה בגריד (ערכי הרדיוס והזווית).  
היתרון שיש בקפיצות גדולות הוא בשיפור זמן הריצה של האלגוריתם, אך אנו משלמים  
בדיוק נמוך יותר. ובקפיצות קטנות אנו מקבלים דיוק גבוה יותר ומשלמים בזמן ריצה  
ארוך יותר.

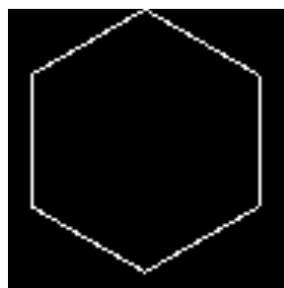
Bonus .3

לקחנו את התמונה הבאה:

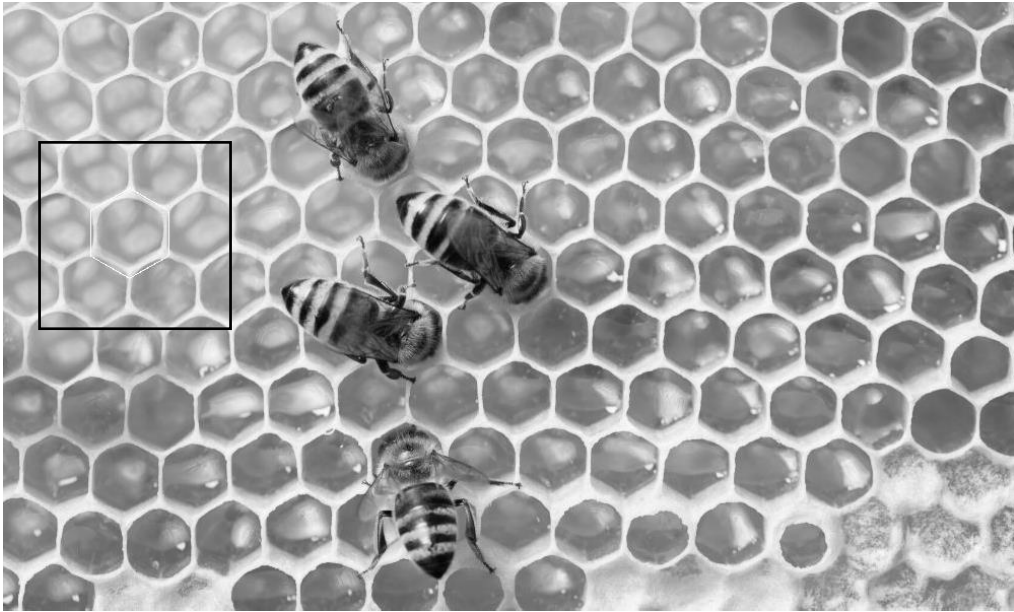


ובחרנו לחפש את הצורה של משושה בתמונה ע"י יצירת התמונה הבינארית הבאה:

hexagon



וע"י הפונקציה (*Generalized\_hough\_transform\_standalone()*) עם התמונה של הכוורת והתמונה הבינארית של המשושה, קיבלנו את התוצאה הבאה:



כפי שניתן לראות הפונקציה זיהתה את צורת המשושה בתמונה (מוקף בריבוע שחור):

