Panoramas, etcetera

© Jerome Boccond-Gibod, Flickr

GIF-4105/7105 Photographie Algorithmique

Jean-François Lalonde

Merci à A. Efros, R. Szeliski, S. Seitz!

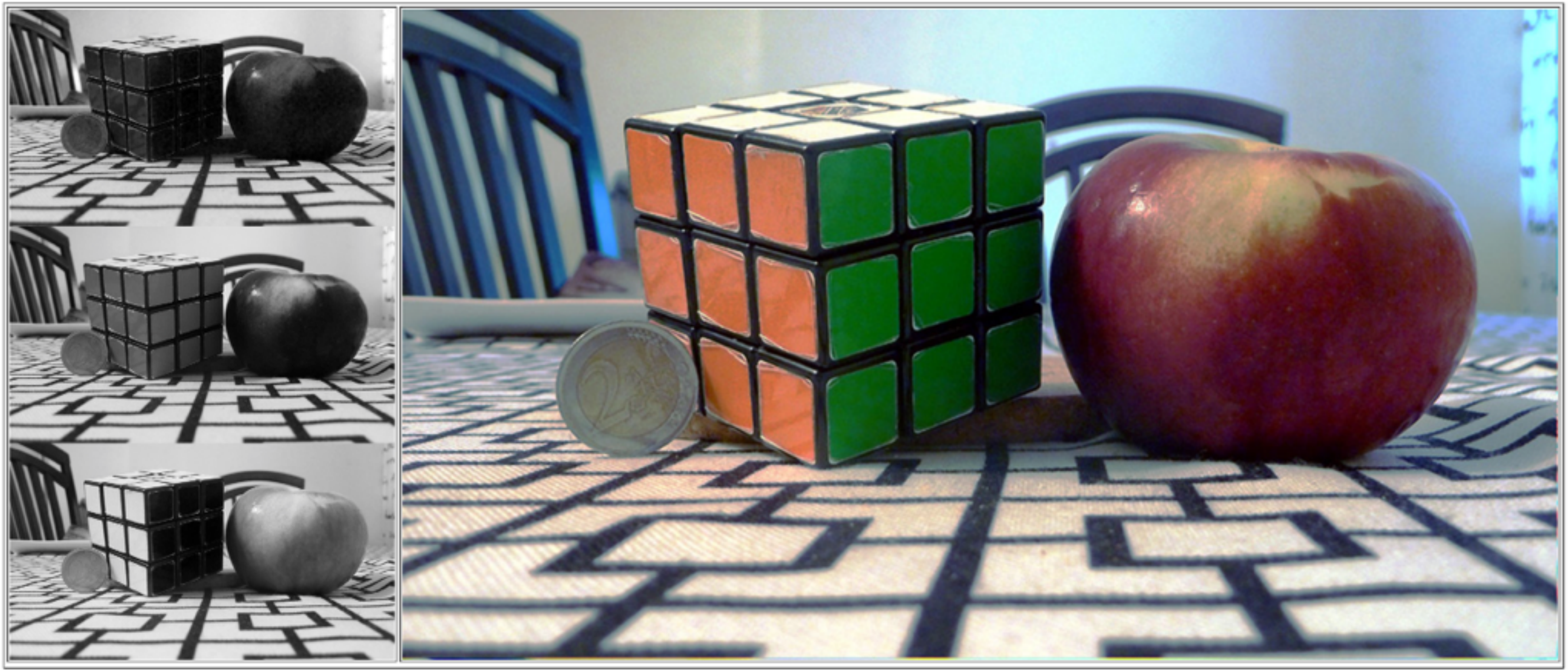
Retour sur les TPs!

TP1: meilleur projet

Razieh Toony!

http://vision.gel.ulaval.ca/~jflalonde/cours/pa14/tps/results/tp1/raziehtoony/index.html

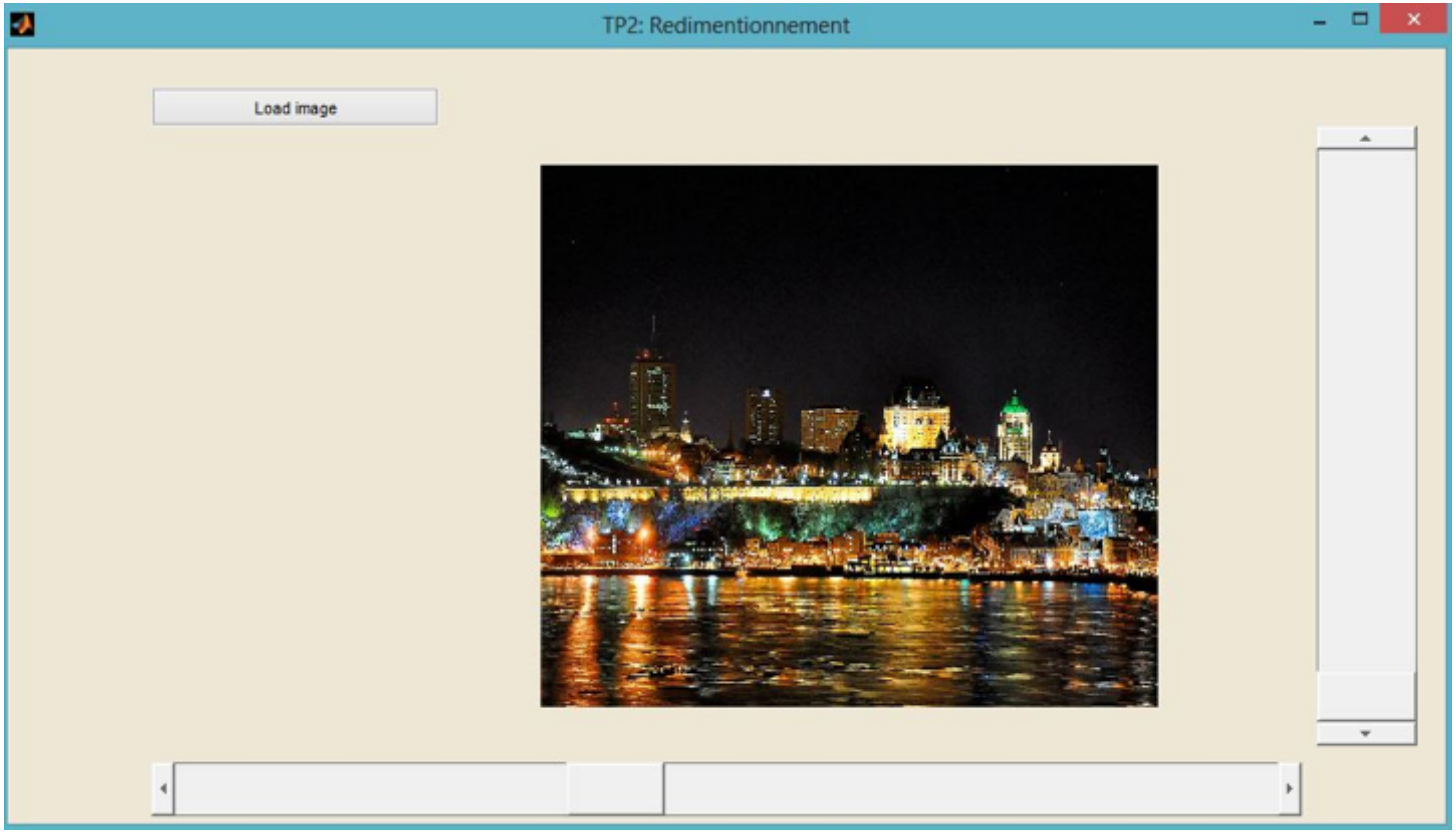
TP1 mention honorable: Tom Toulouse



TP2: meilleur projet

Tom Toulouse!

http://vision.gel.ulaval.ca/~jflalonde/cours/pa14/tps/results/tp2/tomtoulouse/index.html



TP2 mention honorable: Razieh Toony

http://vision.gel.ulaval.ca/~jflalonde/cours/pa14/tps/results/tp2/raziehtoony/image/4.gif

TP2 mention honorable: Razieh Toony





TP3: meilleur projet

Ming Hou!

http://vision.gel.ulaval.ca/~jflalonde/cours/pa14/tps/results/tp3/minghou/index.html

TP3 mention honorable: Jingwei Cao

Avec triangulation:

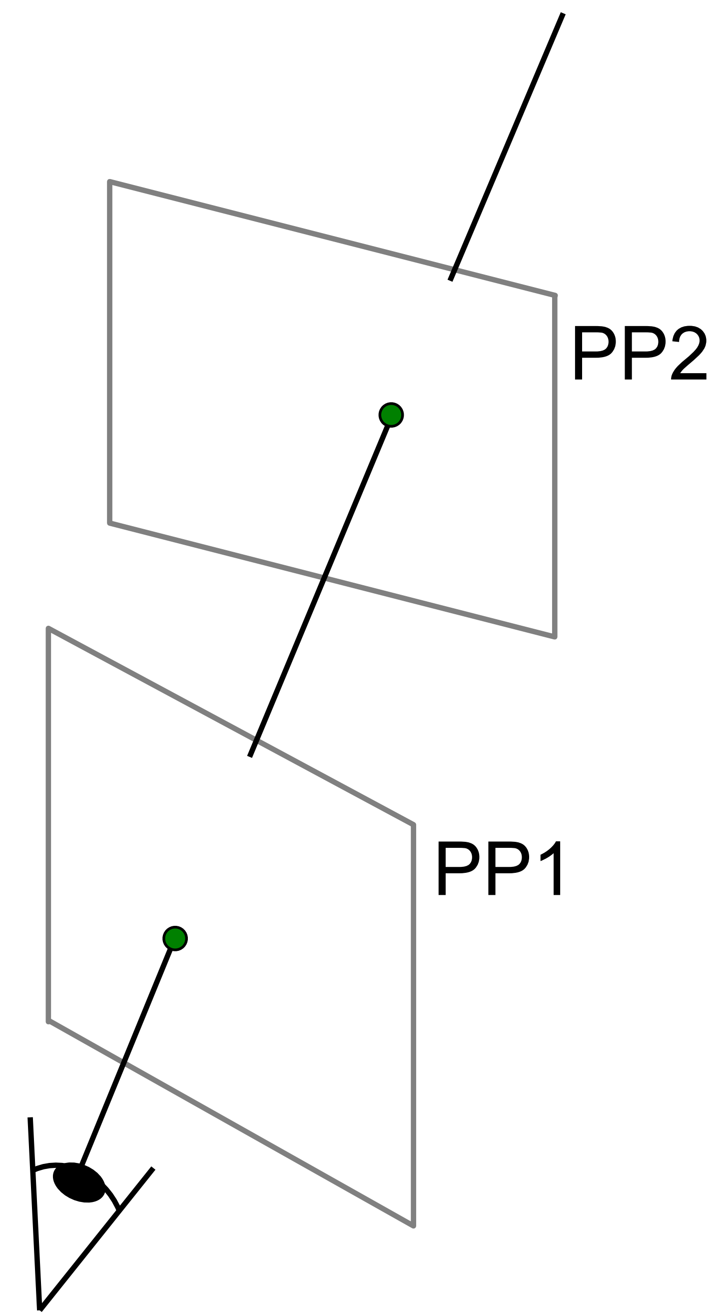
http://vision.gel.ulaval.ca/~jflalonde/cours/pa14/tps/results/tp3/jingweicao/images/04-01morphing.gif

Sans triangulation:

http://vision.gel.ulaval.ca/~jflalonde/cours/pa14/tps/results/tp3/jingweicao/images/04-01field_morphing.gif

Homographies

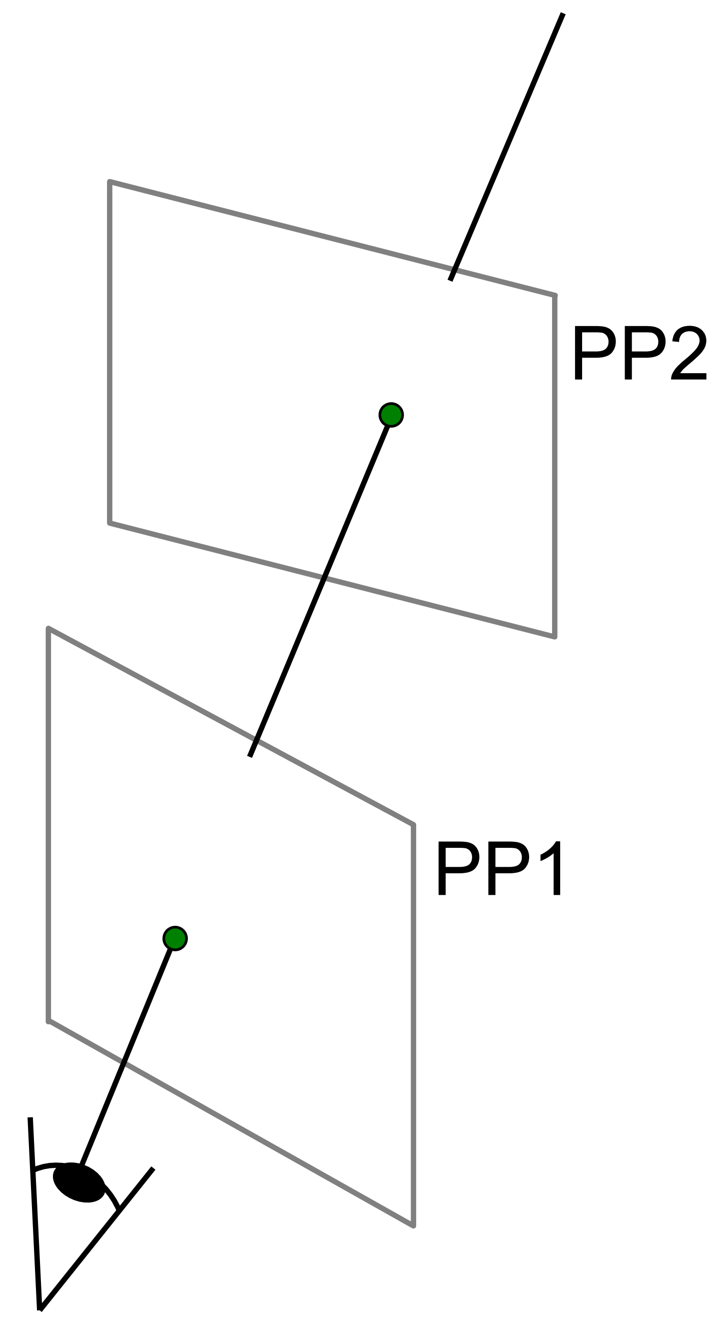
- Transformation entre deux caméras ayant le même centre de projection
- transformation entre deux plans (quadrilatères)
- on perd le parallélisme
- mais les droites sont préservées



Homographies

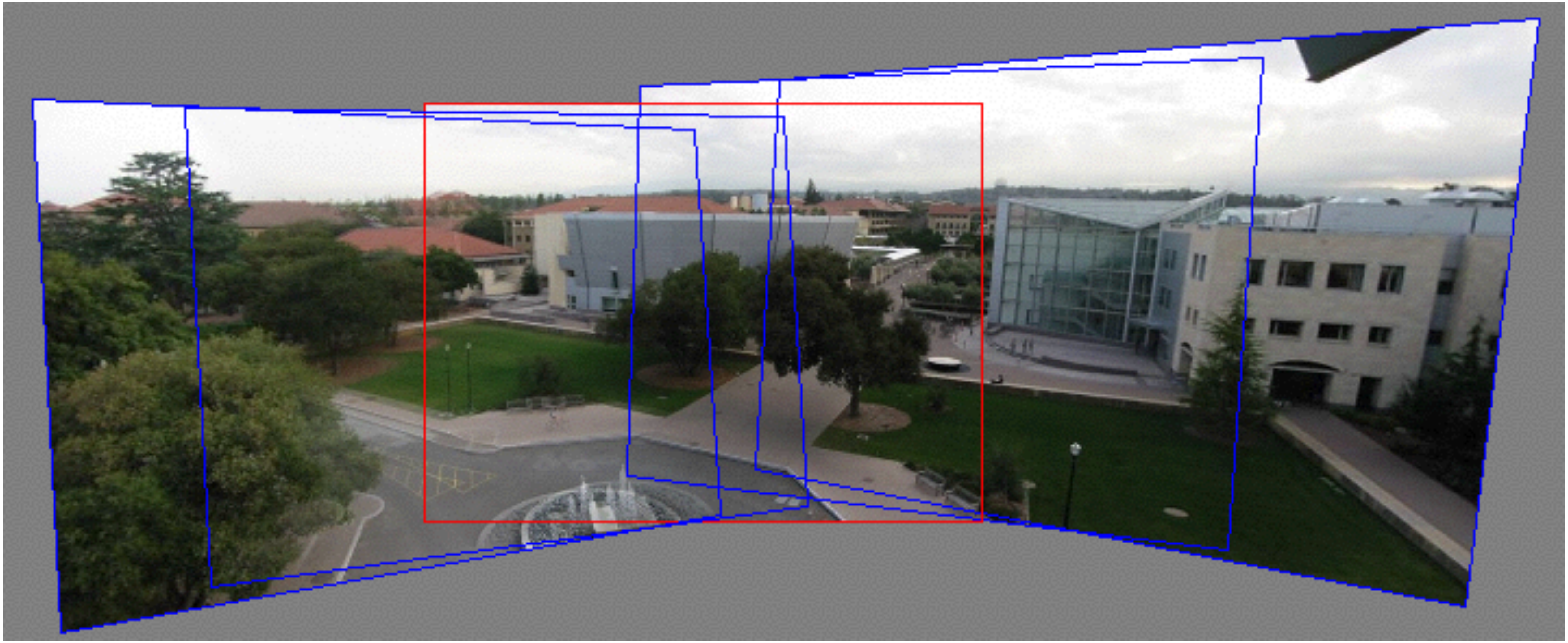
$$\begin{bmatrix} wx' \\ wy' \\ w \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a & b & c \\ d & e & f \\ g & h & i \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$p' = \mathbf{H}p$$



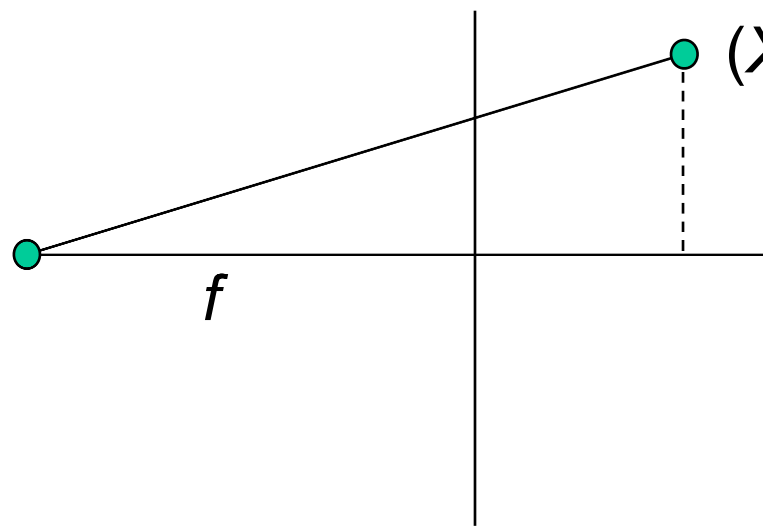
- Pour appliquer une homographie H
  - Calculer p' = Hp (en coordonnées homogènes)
  - Convertir p' en coordonnées dans l'image

Mosaïques de rotation



- Si on sait que notre centre de projection reste le même
  - est-ce qu'on peut contraindre H?

3D ➞ 2D Projection de perspective



$$\begin{bmatrix} u \\ v \\ 1 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} U \\ V \\ W \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} f & 0 & u_c \\ 0 & f & v_c \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} X_c \\ Y_c \\ Z_c \end{bmatrix}$$

K

Rotation 3D

1. Projeter de l'image vers le point 3D

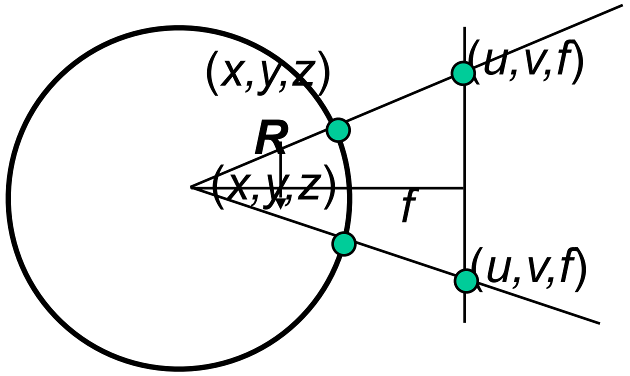
   $(x_0,y_0,z_0) \quad = (u_0\text{-}u_c, v_0\text{-}v_c, f)$

2. Appliquer la rotation

   $(x_1,y_1,z_1) \quad = \boldsymbol{R}_{01}\,(x_0,y_0,z_0)$

3. Reprojeter dans la nouvelle image

   $(u_1,v_1) = (fx_1/z_1+u_c, fy_1/z_1+v_c)$



Alors

$$\mathbf{H} = \mathbf{K}_0 \mathbf{R}_{01} \mathbf{K}_1^{-1}$$

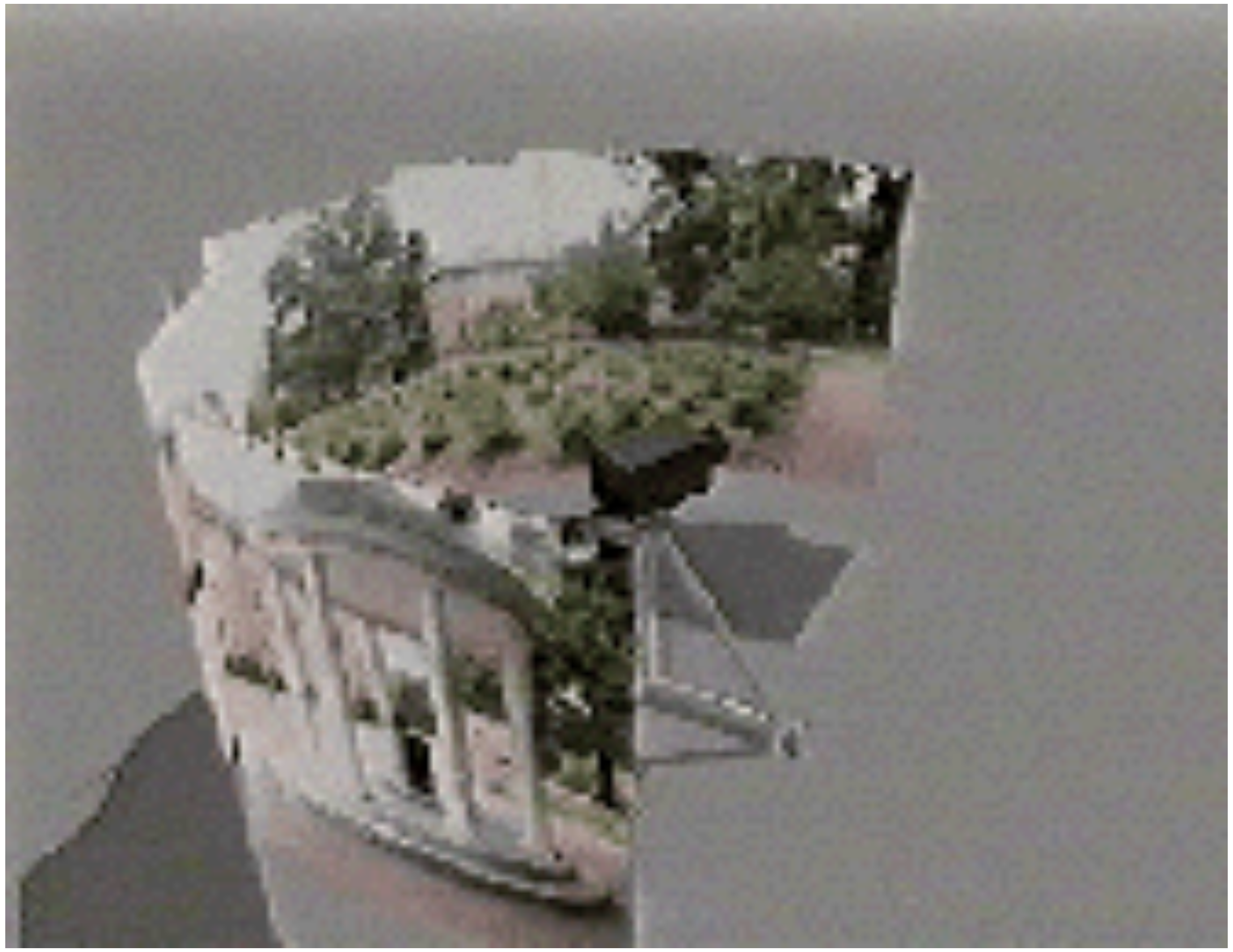
Notre homographie a alors :

3 DDL si la distance focale est connue

4 si elle est la même (et inconnue)

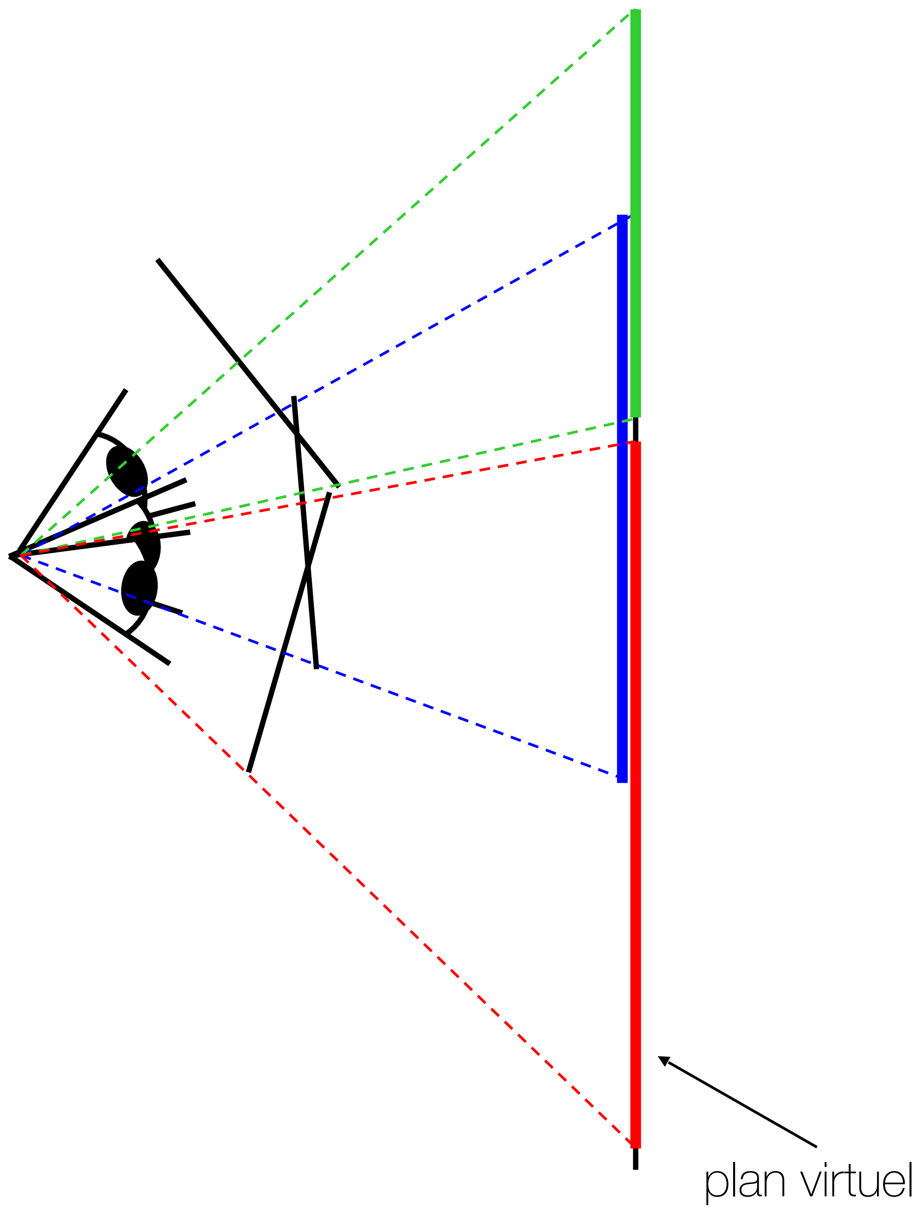
5 si elles sont différentes

Rotation autour de l’axe vertical



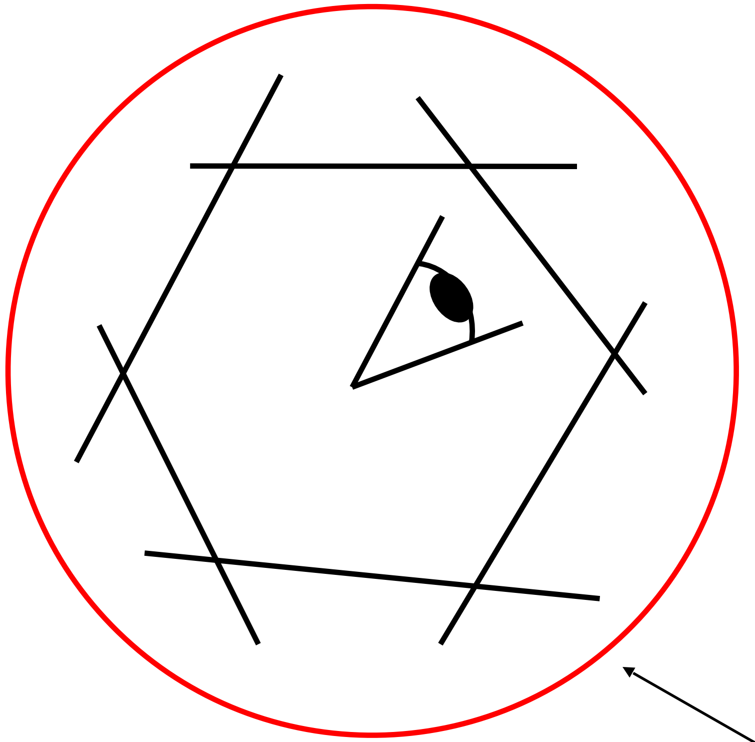
- Si notre caméra est sur un trépied
  - Quelle est la structure de H?

Projection sur un plan?



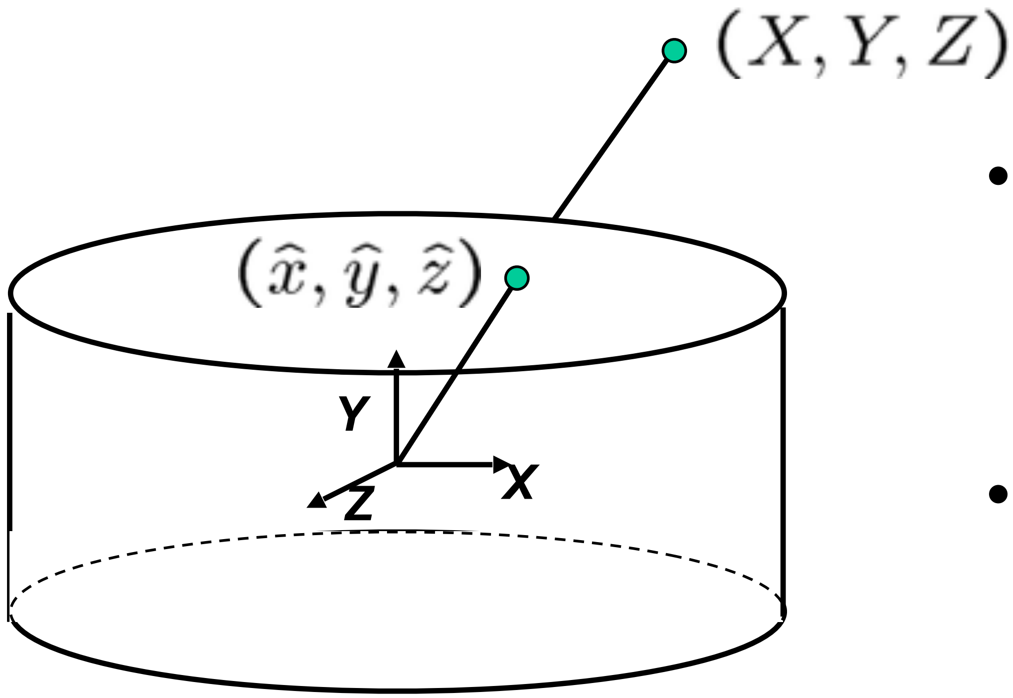
Panoramas complets

- Comment générer des panoramas 360°?



Cylindre de projection!

Projection cylindrique



cylindre unitaire

- Projeter point 3D (X,Y,Z) sur le cylindre

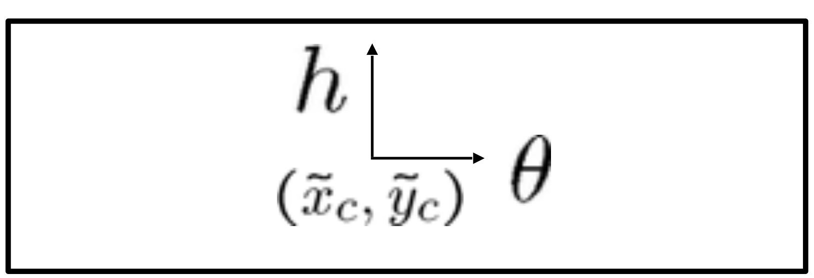
$$(\hat{x}, \hat{y}, \hat{z}) = \frac{1}{\sqrt{X^2+Z^2}}(X, Y, Z)$$

- Convertir en coordonnées cylindriques

$$(sin\theta, h, cos\theta) = (\hat{x}, \hat{y}, \hat{z})$$

- Convertir en coordonnées image (cylindre)

$$(\tilde{x}, \tilde{y}) = (f\theta, fh) + (\tilde{x}_c, \tilde{y}_c)$$



cylindre déroulé

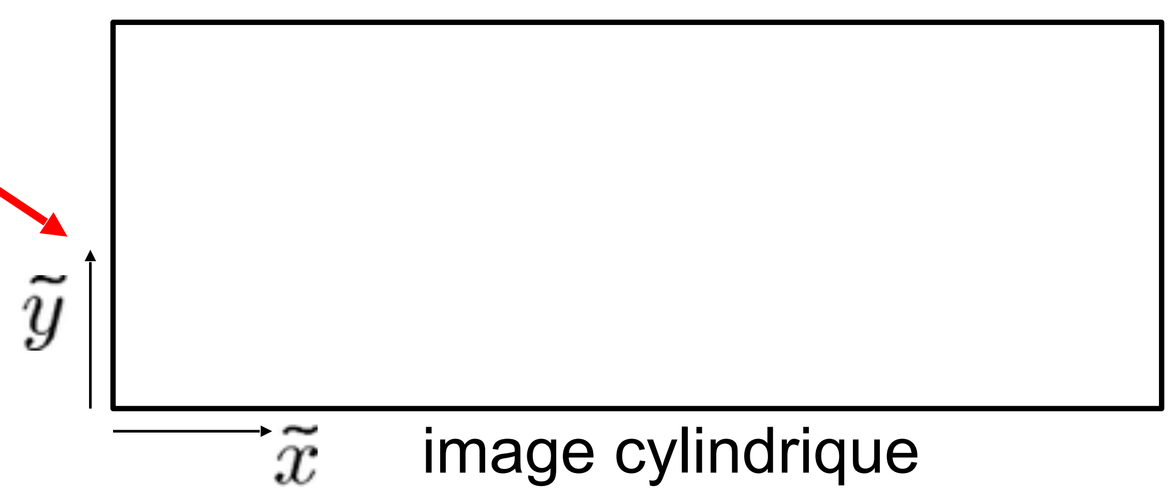
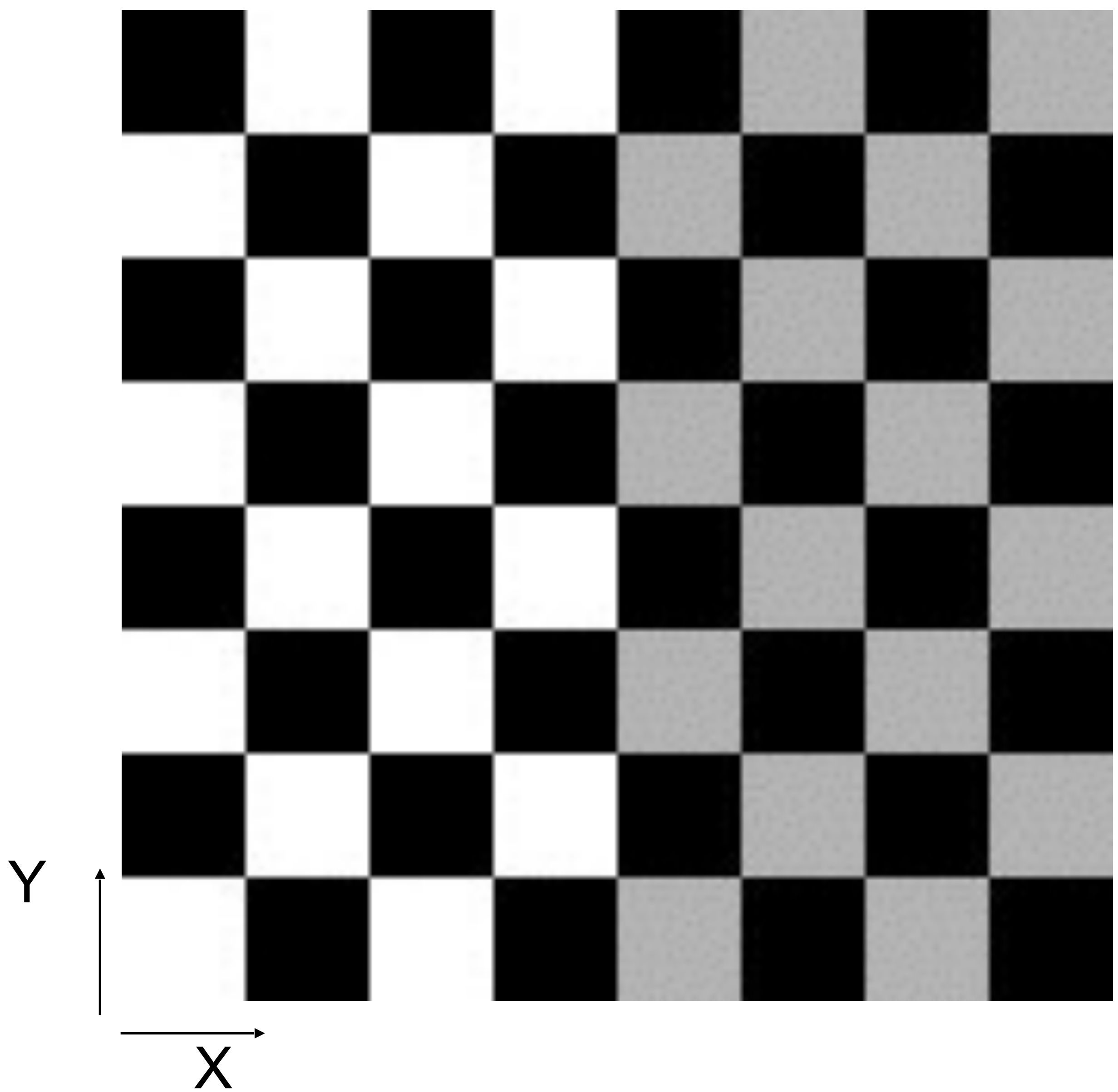
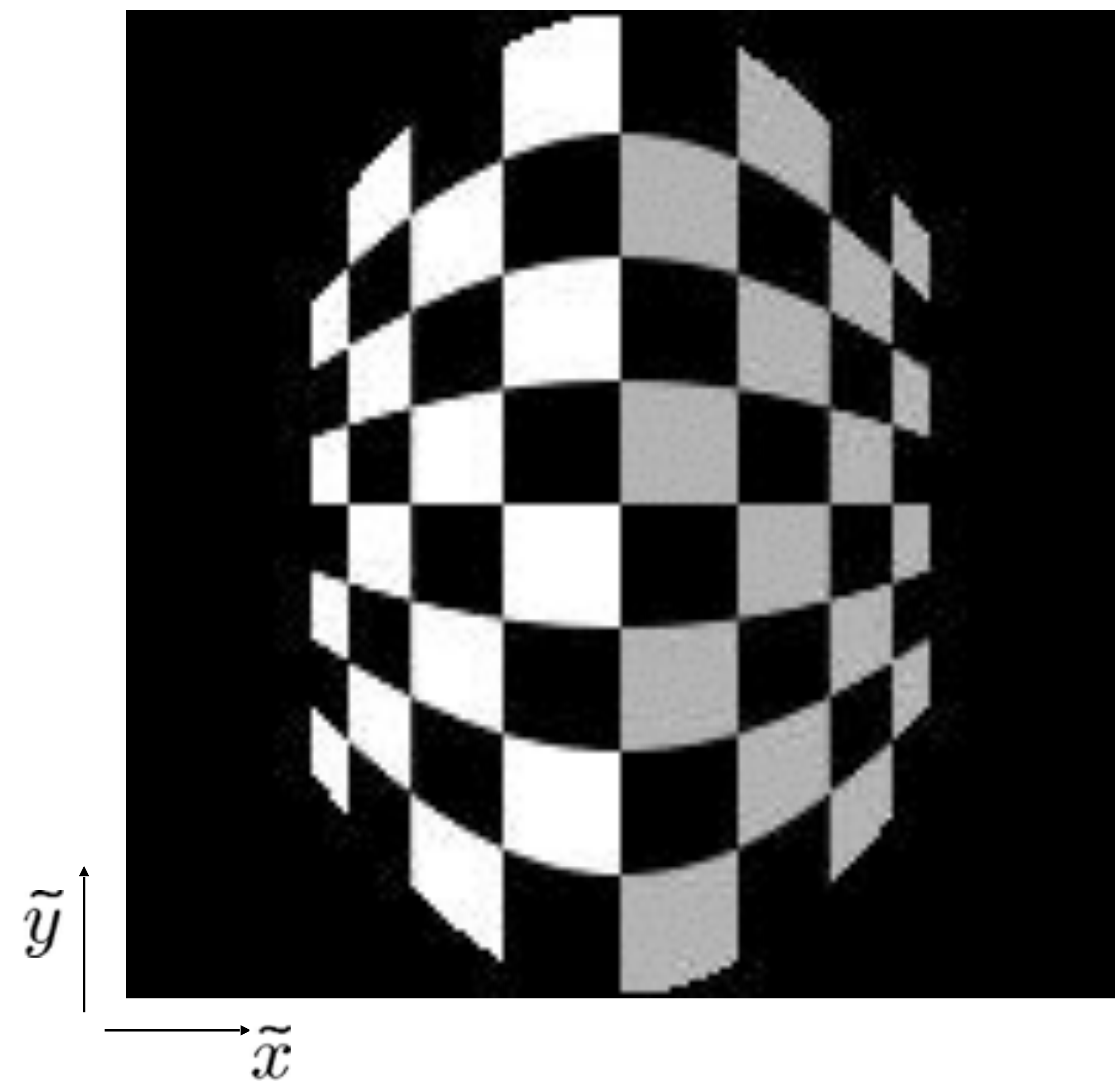


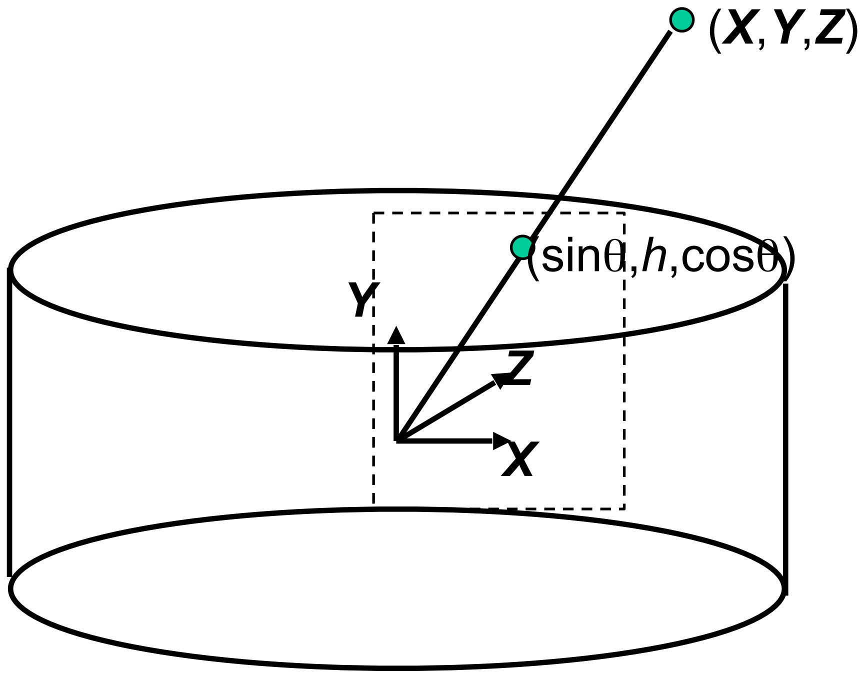
image cylindrique

Projection cylindrique



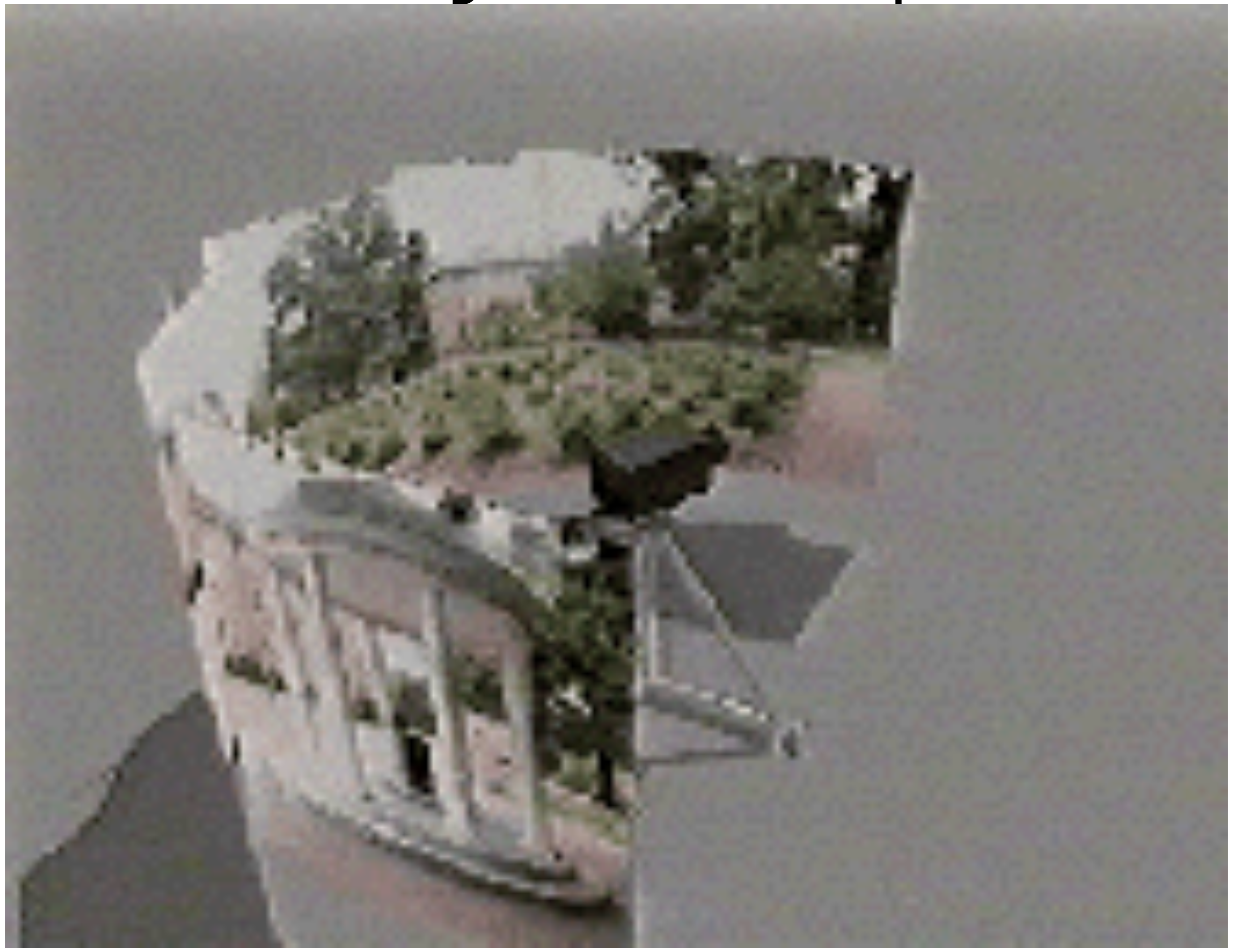


Projection cylindrique inverse



$$
\begin{aligned}
\theta &= (x_{cyl} - x_c)/f \\
h &= (y_{cyl} - y_c)/f \\
\hat{x} &= \sin\theta \\
\hat{y} &= h \\
\hat{z} &= \cos\theta \\
x &= f\hat{x}/\hat{z} + x_c \\
y &= f\hat{y}/\hat{z} + y_c
\end{aligned}
$$

Panoramas cylindriques



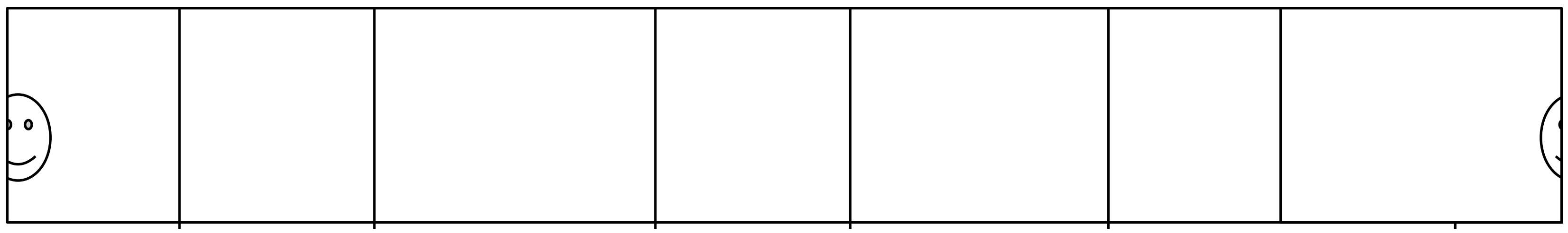
- Étapes (si l'on connaît les rotations)
    - Reprojeter les images sur un cylindre
    - Composer les images

Panoramas cylindriques

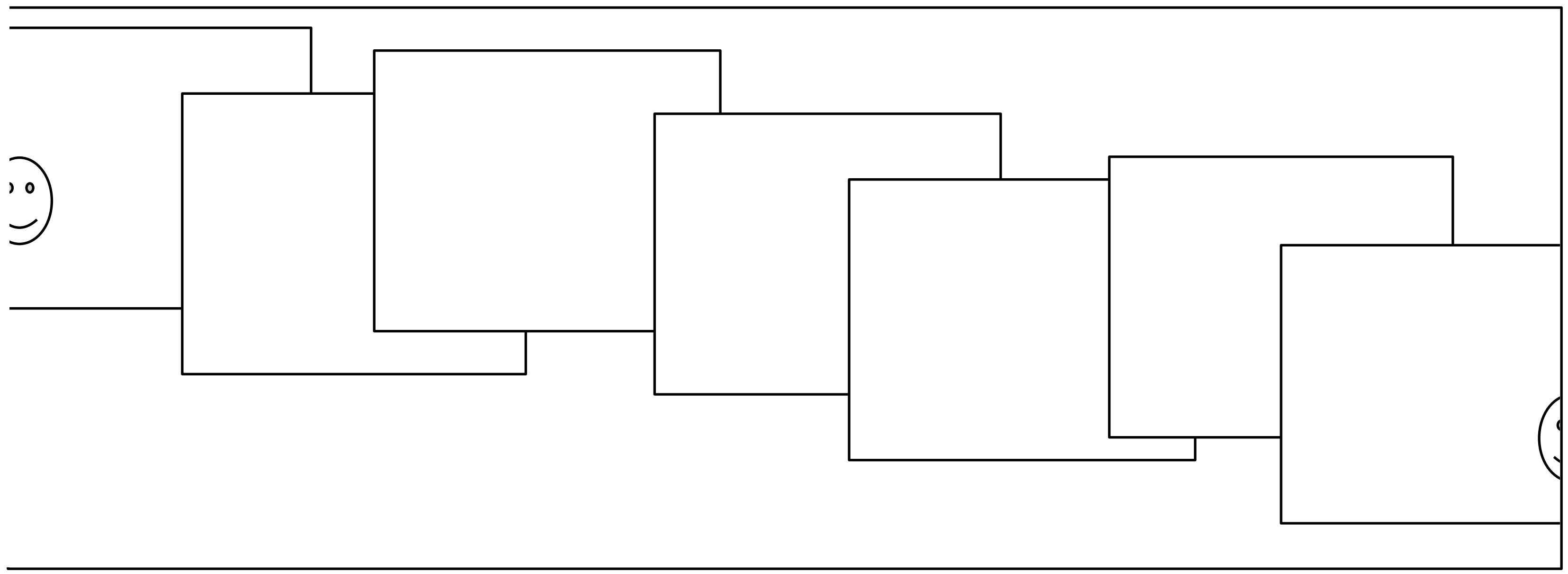
- Si l’on ne connaît pas la matrice de rotation?
  - Il faut la trouver…
    - Rotation de la caméra = translation du cylindre!

Créer le panorama

- Aligner les paires ensemble, composer, et rogner

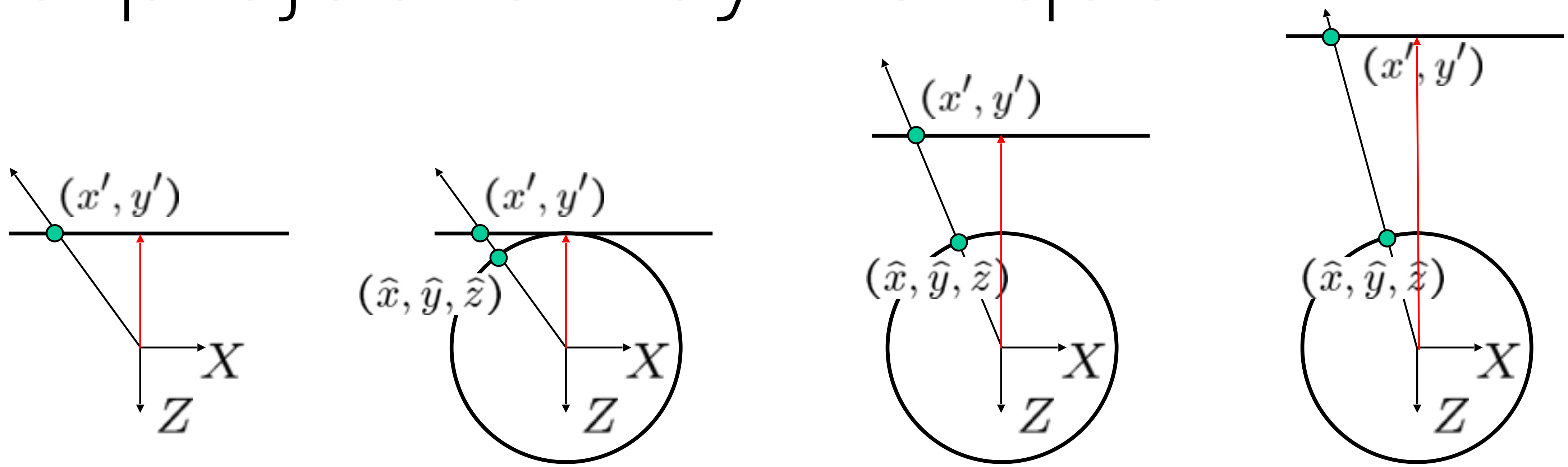


Problème: dérive



- Erreur verticale
  - calculer la correction de telle sorte que la somme = 0
- Erreur horizontale
  - ré-utiliser la première (ou dernière) image

Re-projection cylindrique



vue de haut

Le secret est dans la … distance focale

Image 384x300

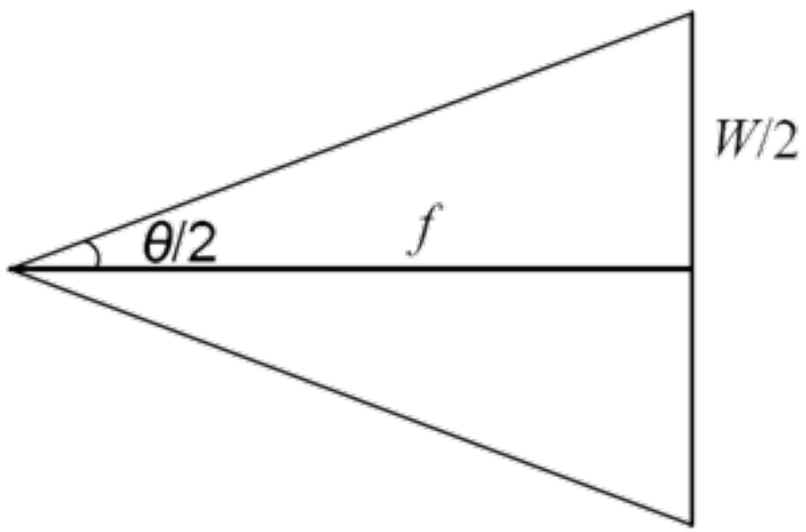
f = 180 (pixels)

f = 280

f = 380

Panorama 360°

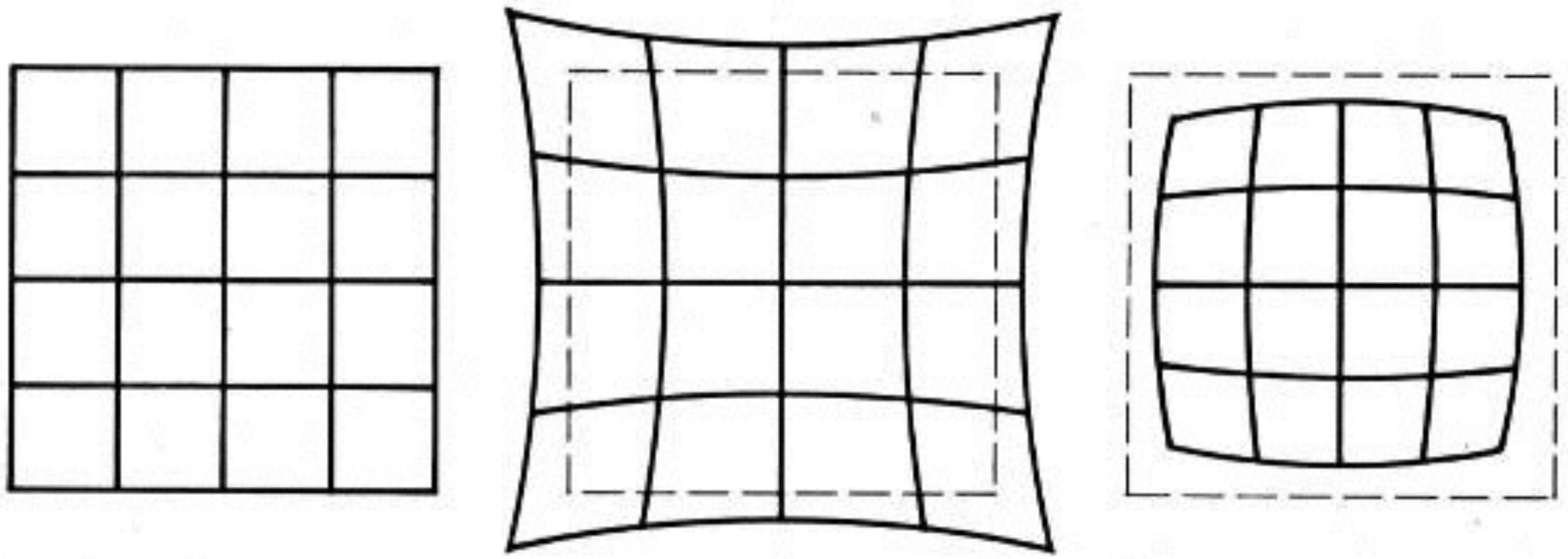
Notre amie la focale



- La distance focale dépend de la caméra:
- On peut l'estimer:
  - à partir du champ de vue
  - de l'information dans l'EXIF (peut être imprécis)
  - en essayant plusieurs valeurs et garder celle qui aligne le panorama
  - en utilisant un objet 3D dont on connaît les dimensions
  - Etc.
- Il y a d'autres paramètres!
  - Centre optique, ratio des pixels, distorsions, etc.

Distorsion radiale

Distorsion radiale



Pas de distorsion "Pin cushion" "Barrel"

- Causée par lentilles imparfaites
- Encore une fois, plus important en bordure de l'image

Estimer les paramètres de la caméra?

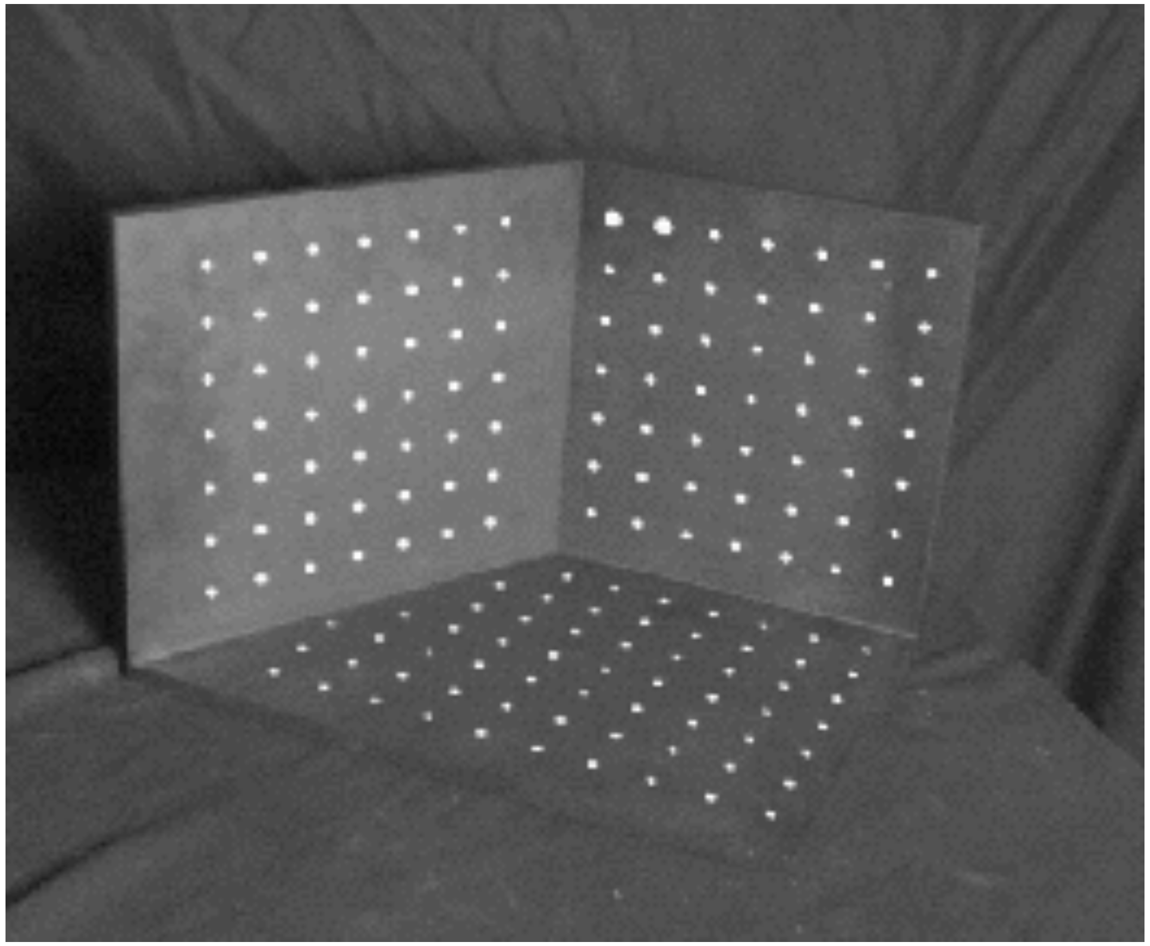
Intrinsèques Extrinsèques

$$\begin{bmatrix} wx' \\ wy' \\ w \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha & s & 0 & u_0 \\ 0 & \beta & 0 & v_0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} r_{11} & r_{12} & r_{13} & t_1 \\ r_{21} & r_{22} & r_{23} & t_2 \\ r_{31} & r_{23} & r_{33} & t_3 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{bmatrix}$$

- Déterminer les paramètres de la caméra à partir d'objets 3D connus

Calculer matrice de projection

- Placer un objet connu devant la caméra
  - déterminer correspondances entre points 3D et dans la caméra
  - calculer la transformation entre la scène et l'image



$$\begin{bmatrix} u_i \\ v_i \\ 1 \end{bmatrix} \cong \begin{bmatrix} m_{00} & m_{01} & m_{02} & m_{03} \\ m_{10} & m_{11} & m_{12} & m_{13} \\ m_{20} & m_{21} & m_{22} & m_{23} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} X_i \\ Y_i \\ Z_i \\ 1 \end{bmatrix}$$

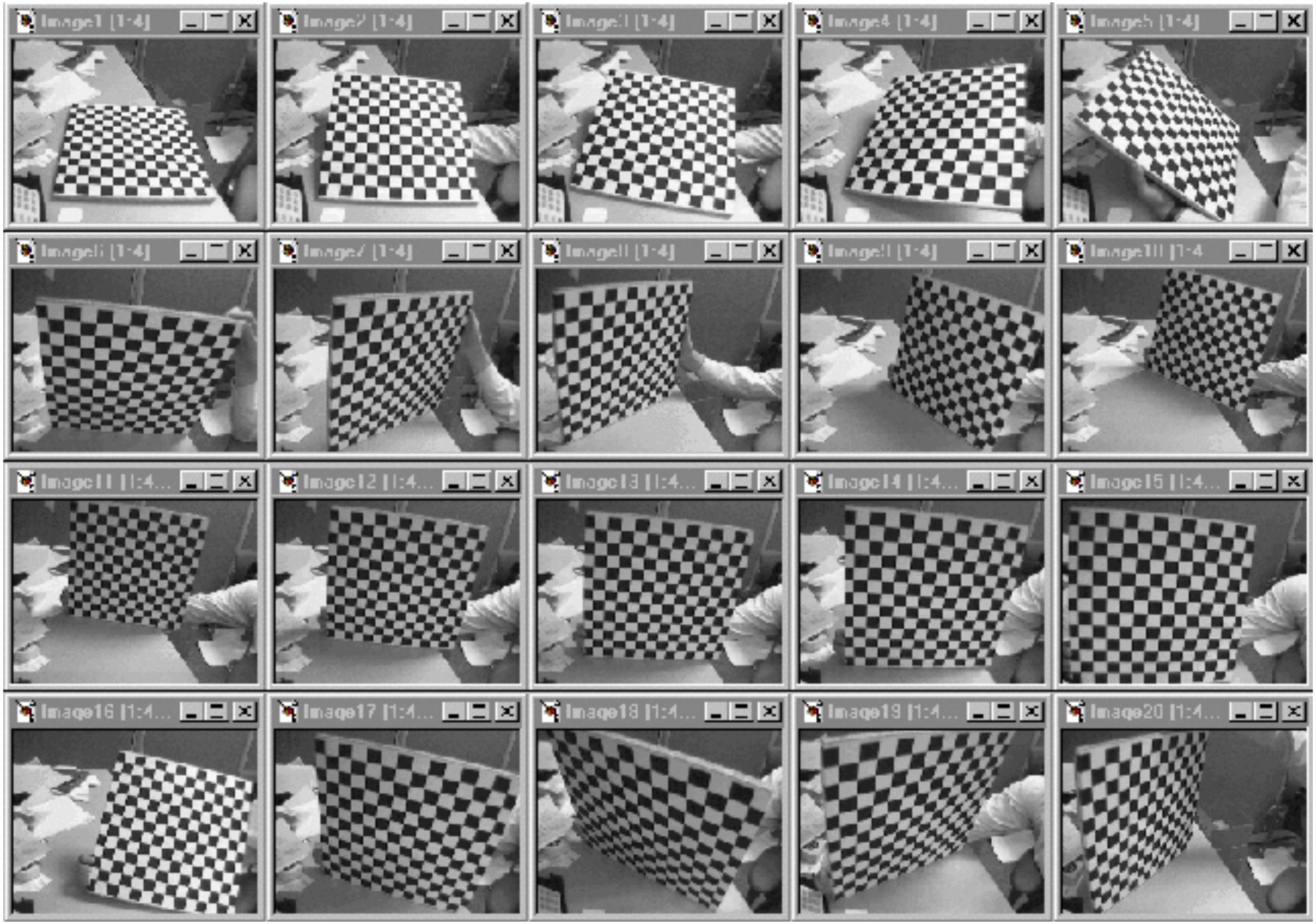
Calibrage linéaire

- Résoudre en minimisant la somme des différences au carré (comme dans le TP)

$$\begin{bmatrix} u_i \\ v_i \\ 1 \end{bmatrix} \cong \begin{bmatrix} m_{00} & m_{01} & m_{02} & m_{03} \\ m_{10} & m_{11} & m_{12} & m_{13} \\ m_{20} & m_{21} & m_{22} & m_{23} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} X_i \\ Y_i \\ Z_i \\ 1 \end{bmatrix}$$

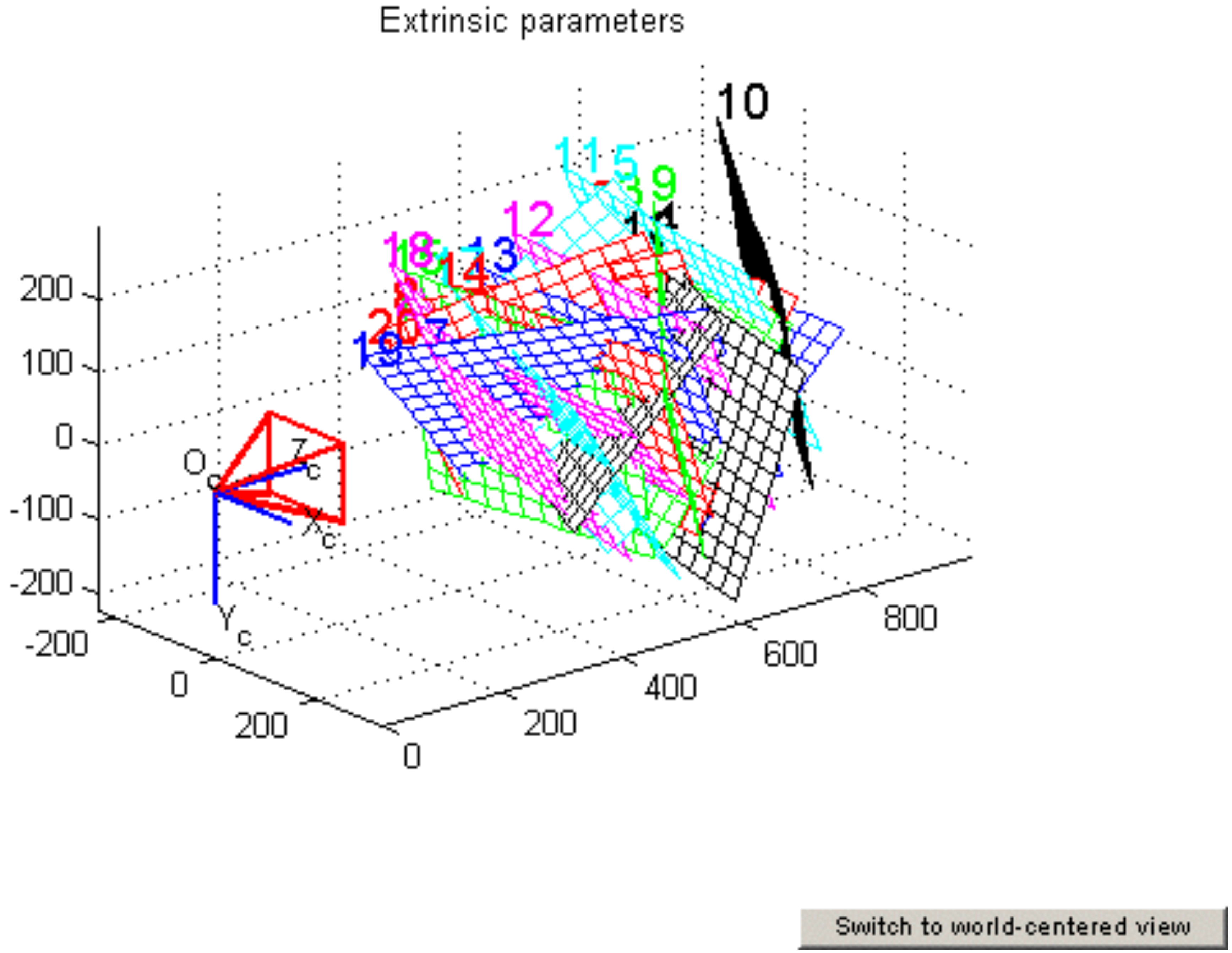
- Avantages:
  - Une seule matrice!
- Désavantages:
  - On ne connaît pas la valeur des paramètres indépendamment
  - Mélange paramètres intrinsèques et extrinsèques
    - dépend de la pose: si on déplace la caméra, ça ne fonctionne plus!

Estimer les paramètres de la caméra



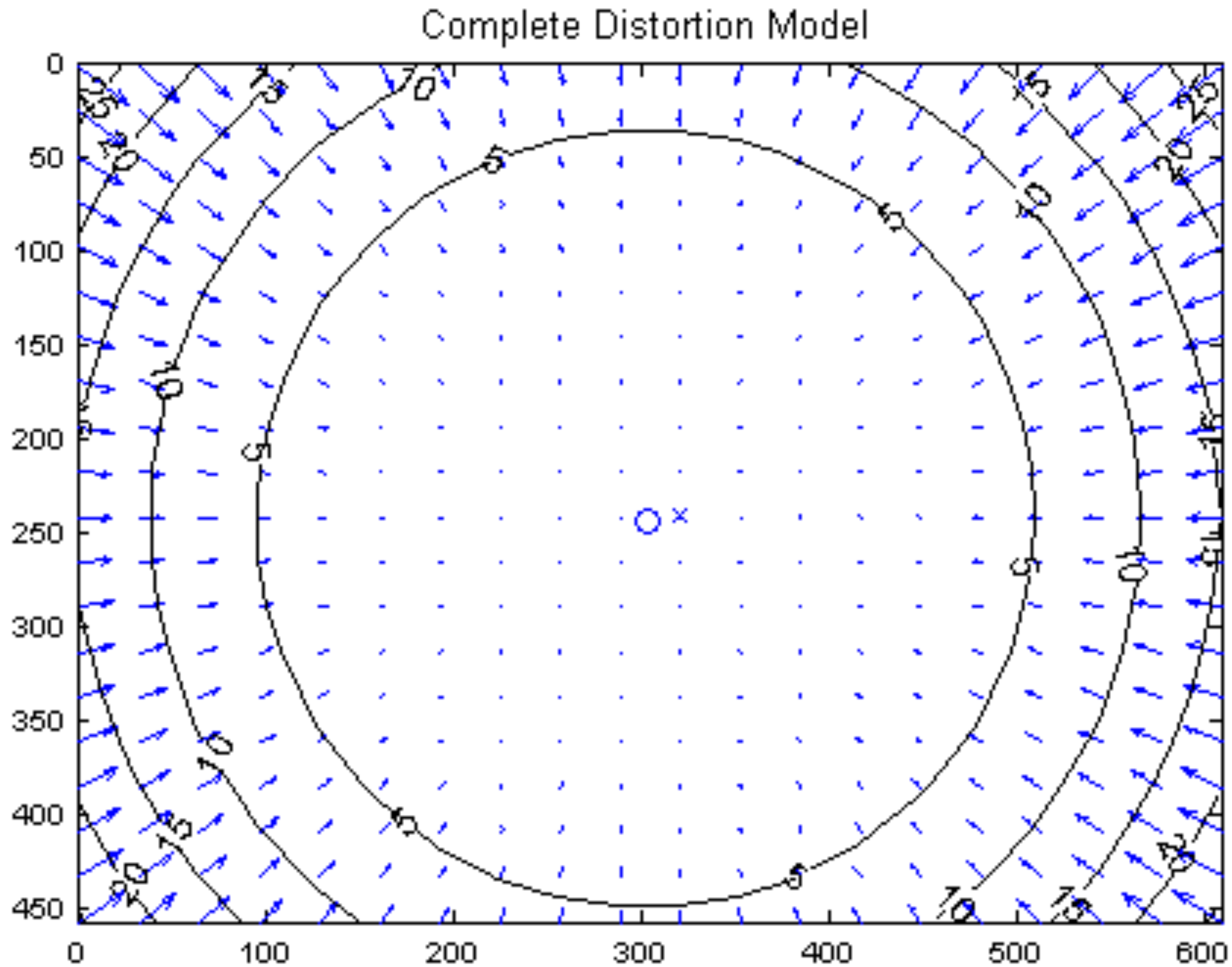
http://www.vision.caltech.edu/bouguetj/calib_doc/

Estimer les paramètres de la caméra



http://www.vision.caltech.edu/bouguetj/calib_doc/

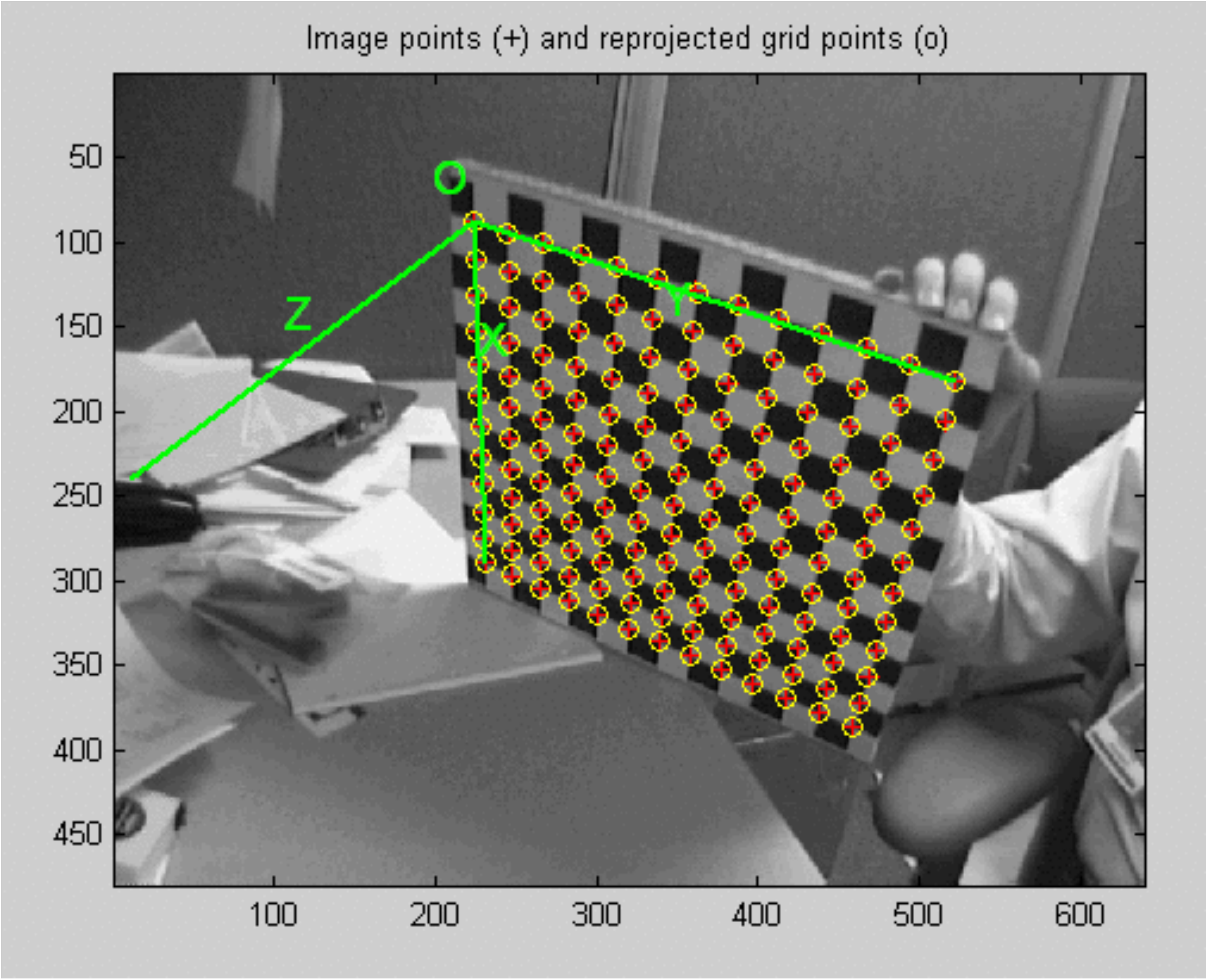
Estimer les paramètres de la caméra



Pixel error	= [0.1174, 0.1159]	
Focal Length	= (657.303, 657.744)	+/- [0.2849, 0.2894]
Principal Point	= (302.717, 242.334)	+/- [0.5912, 0.5571]
Skew	= 0.0004198	+/- 0.0001905
Radial coefficients	= (-0.2535, 0.1187, 0)	+/- [0.00231, 0.009418, 0]
Tangential coefficients	= (-0.0002789, 5.174e-005)	+/- [0.0001217, 0.0001208]

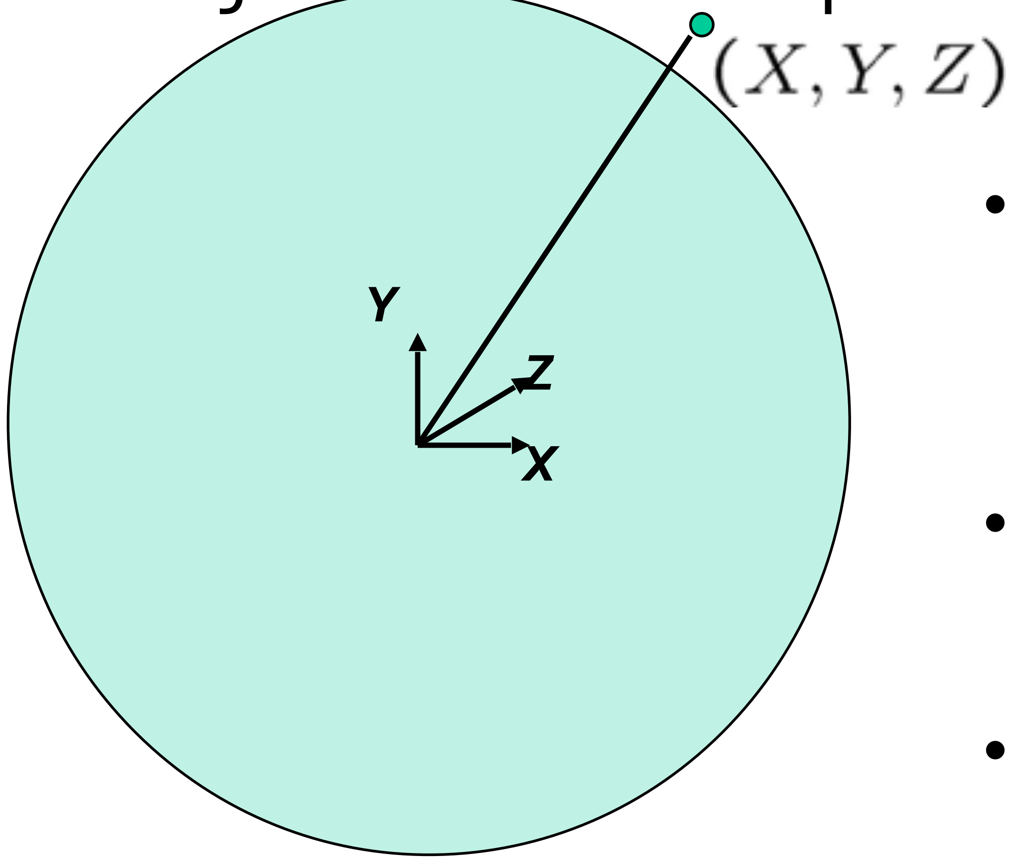
http://www.vision.caltech.edu/bouguetj/calib_doc/

Estimer les paramètres de la caméra



http://www.vision.caltech.edu/bouguetj/calib_doc/

Projection sphérique



- Projeter point 3D (X,Y,Z) sur la sphère

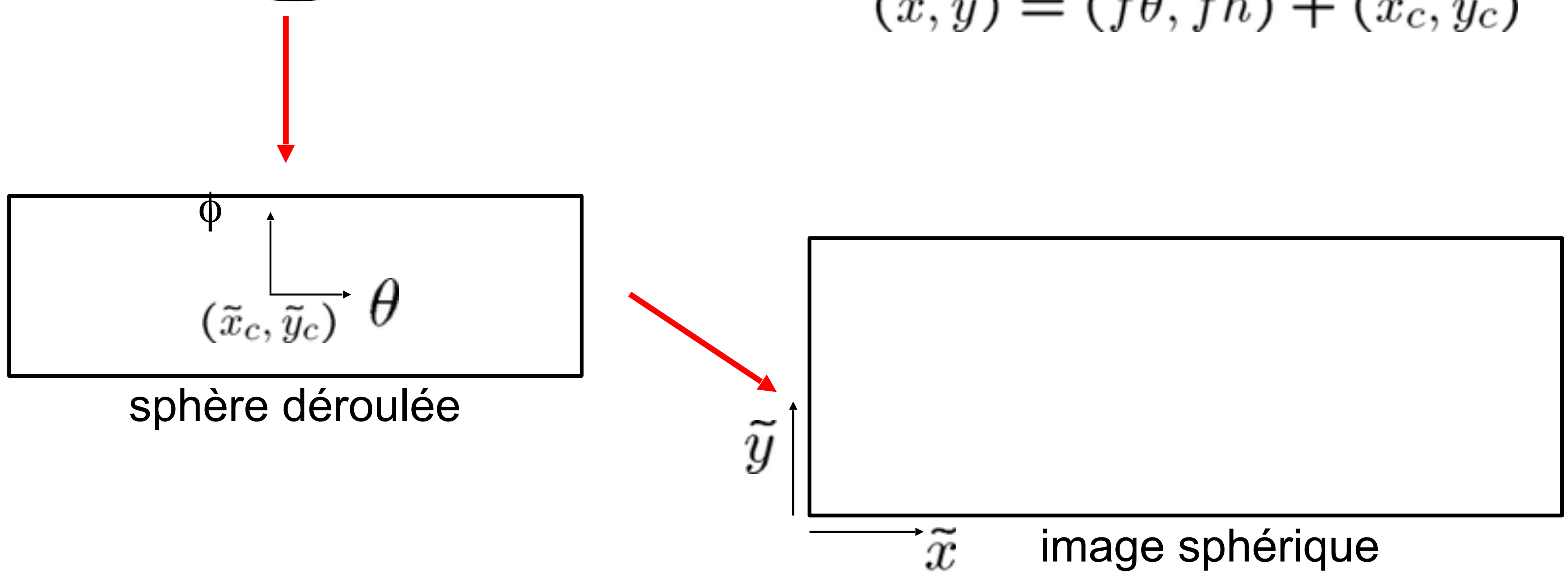
$$(\hat{x}, \hat{y}, \hat{z}) = \frac{1}{\sqrt{X^2 + Y^2 + Z^2}}(X, Y, Z)$$

- Convertir en coordonnées sphériques

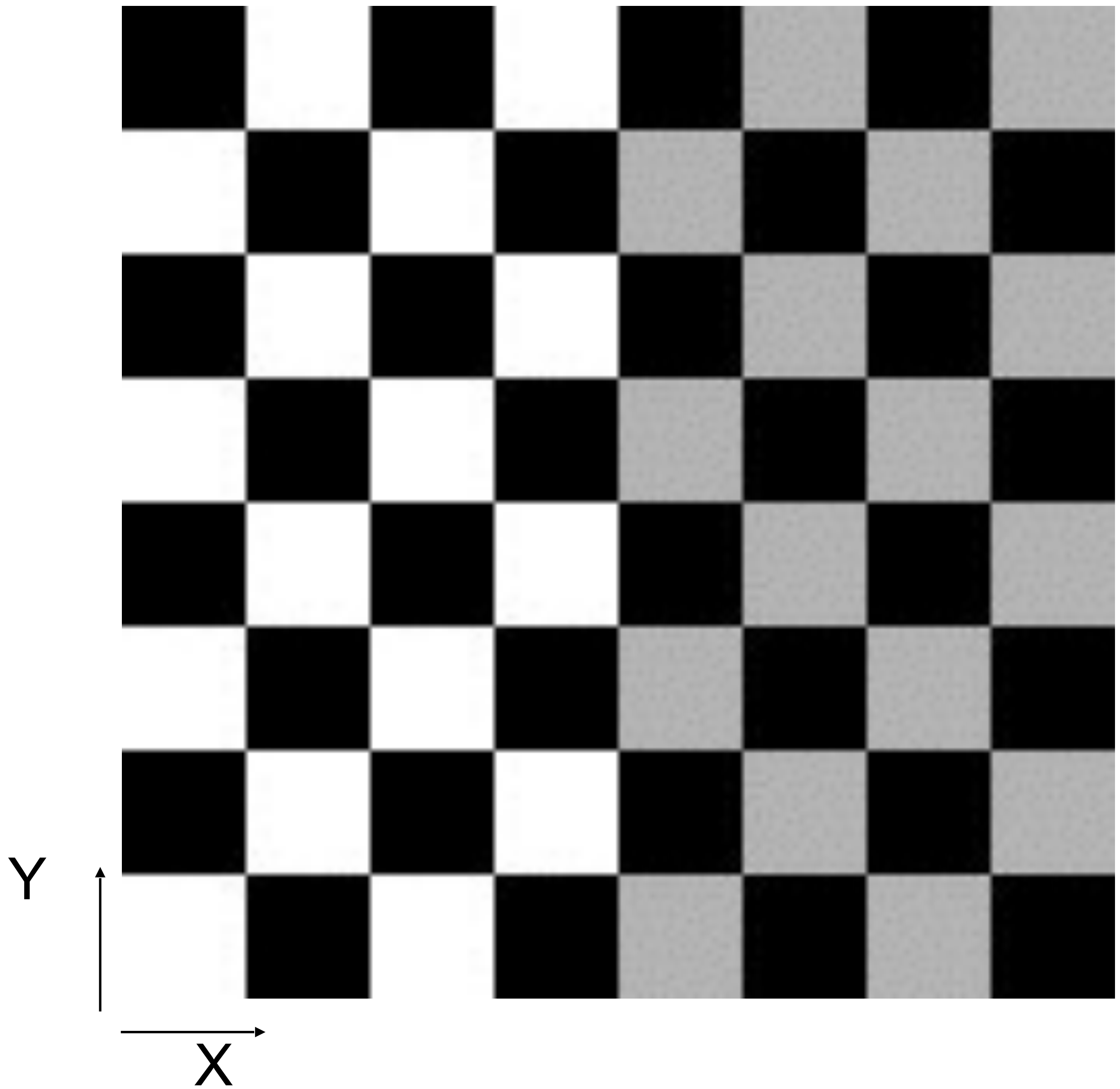
$$(\sin\theta\ \cos\phi, \sin\phi, \cos\theta\ \cos\phi) = (\hat{x}, \hat{y}, \hat{z})$$

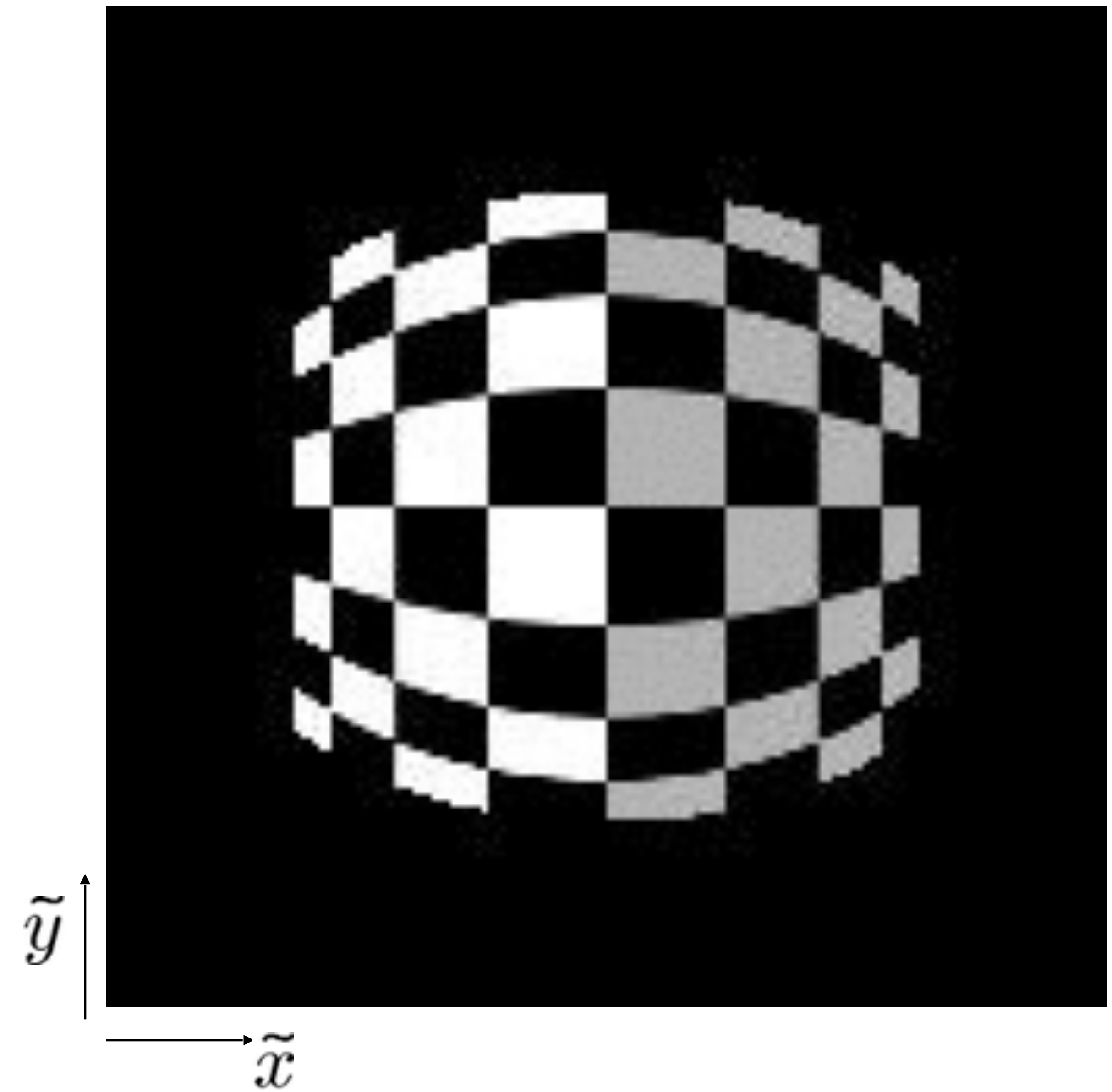
- Convertir en coordonnées images

$$(\tilde{x}, \tilde{y}) = (f\theta, fh) + (\tilde{x}_c, \tilde{y}_c)$$

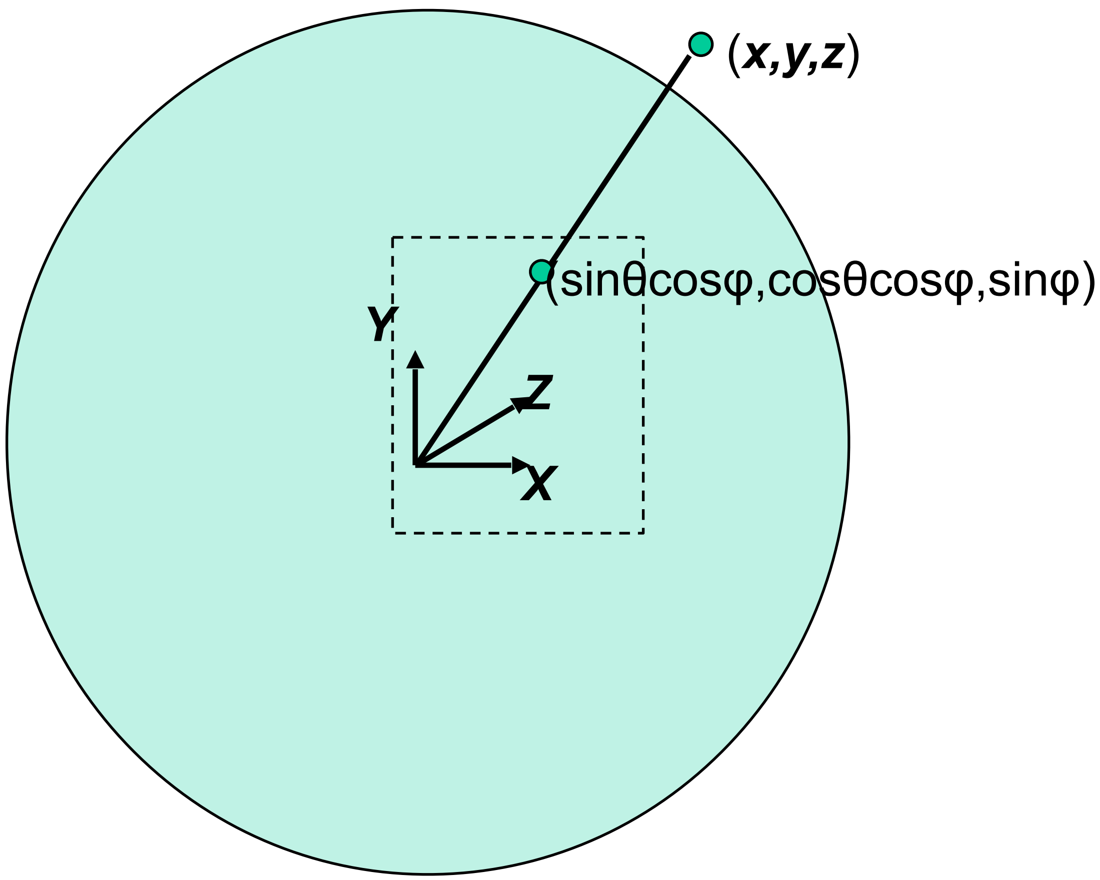


Projection sphérique





Projection sphérique inverse



$$
\begin{aligned}
\theta &= (x_{sph} - x_c)/f \\
\varphi &= (y_{sph} - y_c)/f \\
\hat{x} &= \sin\theta \cos\varphi \\
\hat{y} &= \sin\varphi \\
\hat{z} &= \cos\theta \cos\varphi \\
x &= f\hat{x}/\hat{z} + x_c \\
y &= f\hat{y}/\hat{z} + y_c
\end{aligned}
$$

Panorama complet

Autres projections

Autres projections

Demo!

- Hugin
  - http://hugin.sourceforge.net

Exemple: Reconnaître des panoramas

M. Brown et D. Lowe,
University of British Columbia

Pourquoi?

- Rotations 1D (θ)
  - Ordre des images = l’ordre des rotations

Pourquoi?

- Rotations 1D (θ)
  - Ordre des images = l'ordre des rotations

Pourquoi?

- Rotations 1D (θ)
    - Ordre des images = l'ordre des rotations

- Rotations 2D (θ)
    - Ordre des images ≠ l'ordre des rotations

Pourquoi?

- Rotations 1D (θ)
  - Ordre des images = l'ordre des rotations

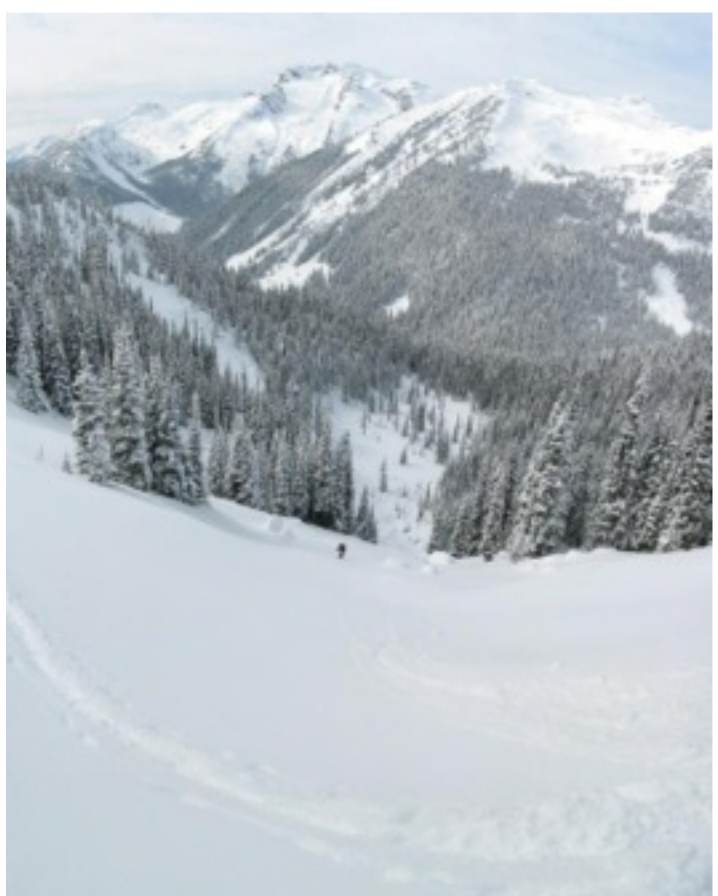
- Rotations 2D (θ)
  - Ordre des images ≠ l'ordre des rotations

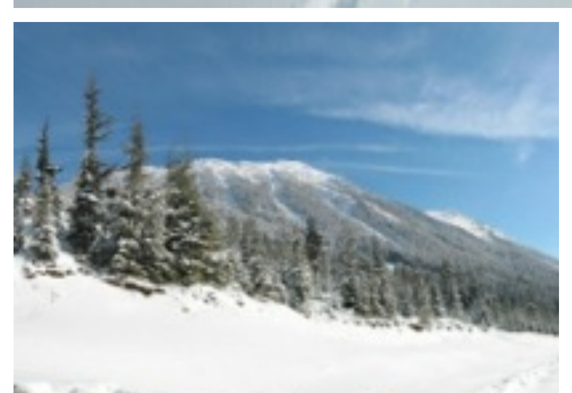
Pourquoi?

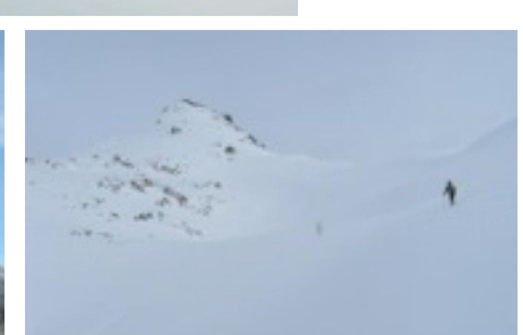
- Rotations 1D (θ)
  - Ordre des images = l'ordre des rotations

- Rotations 2D (θ)
  - Ordre des images ≠ l'ordre des rotations

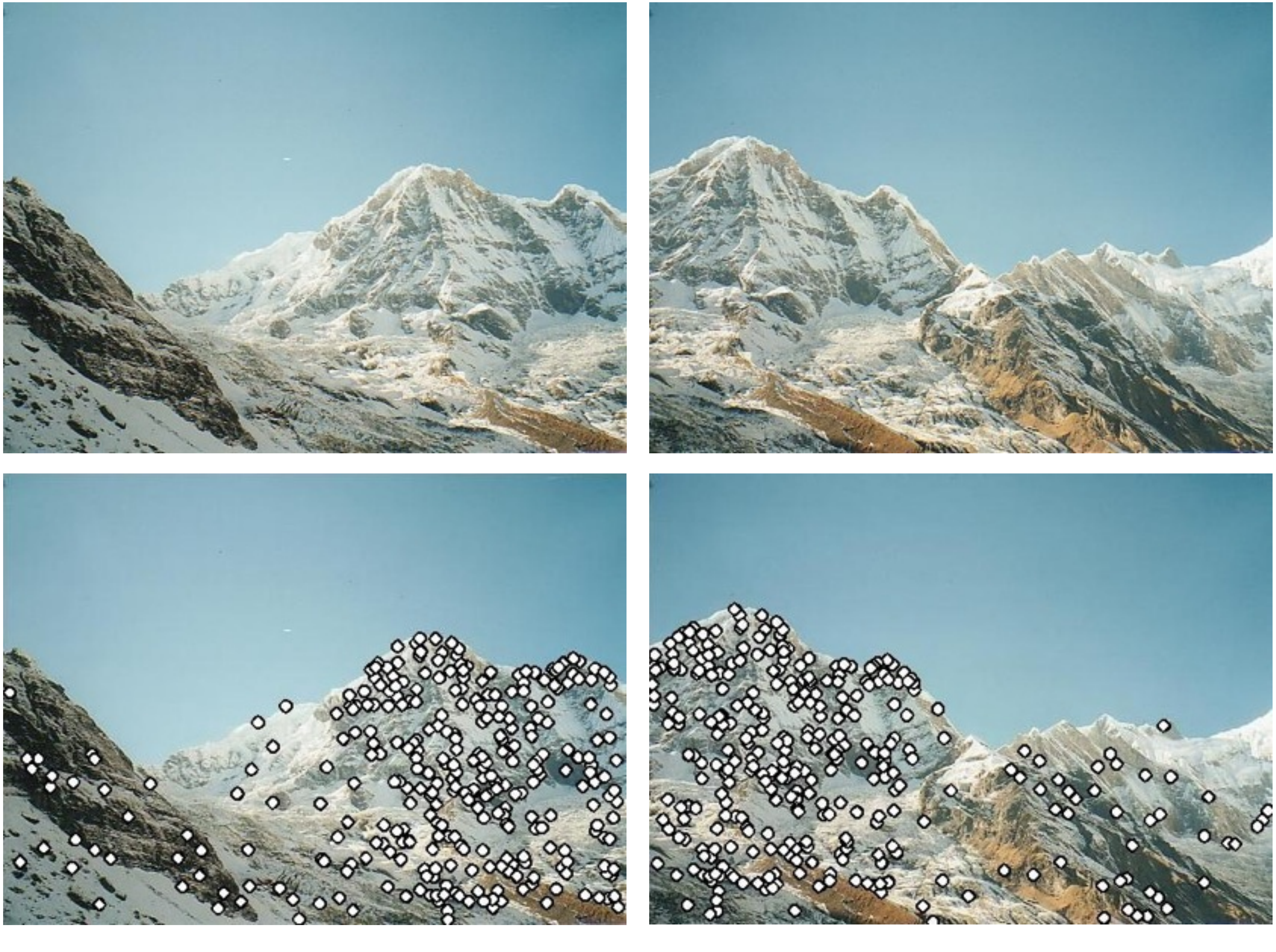
But



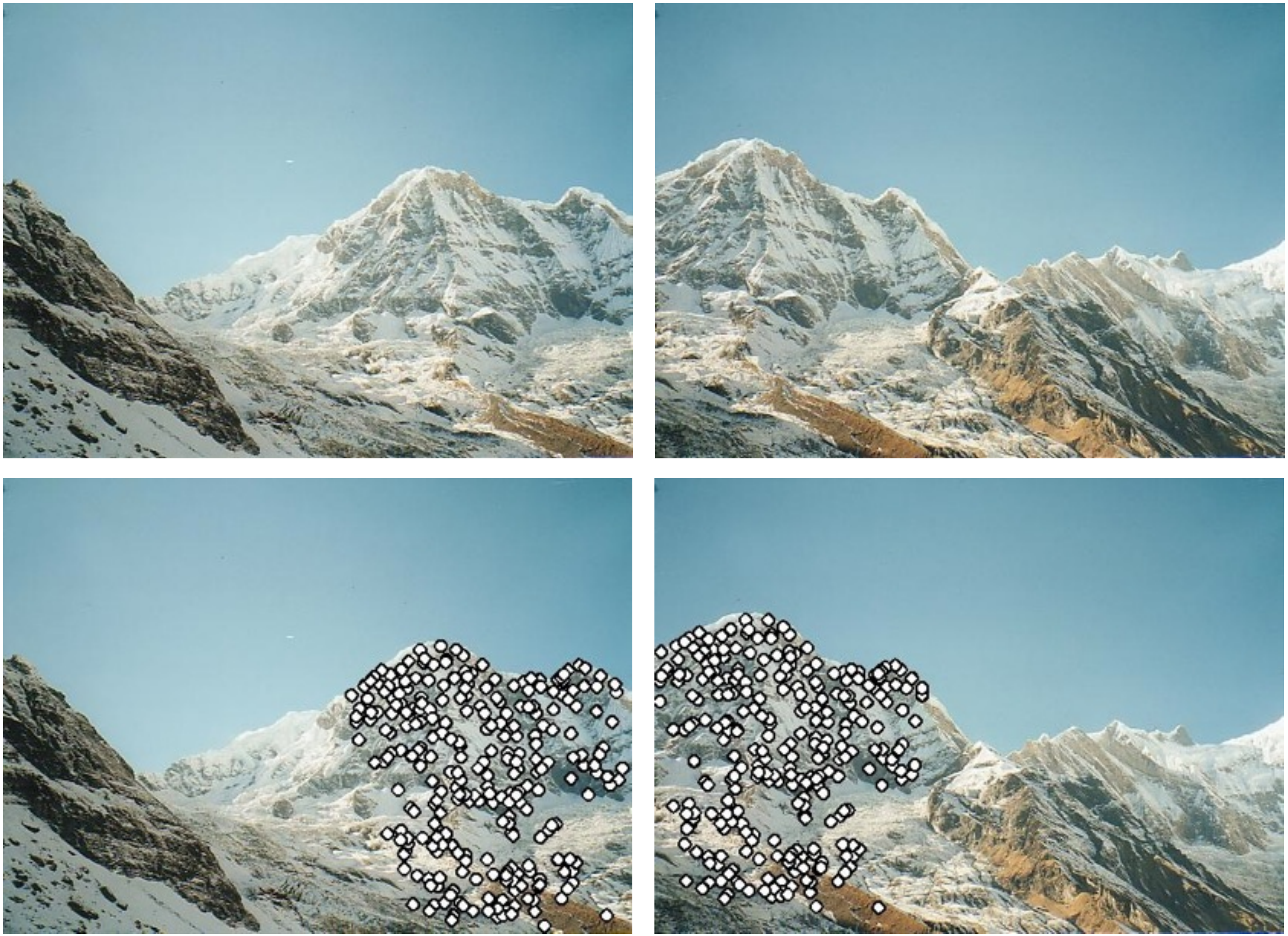




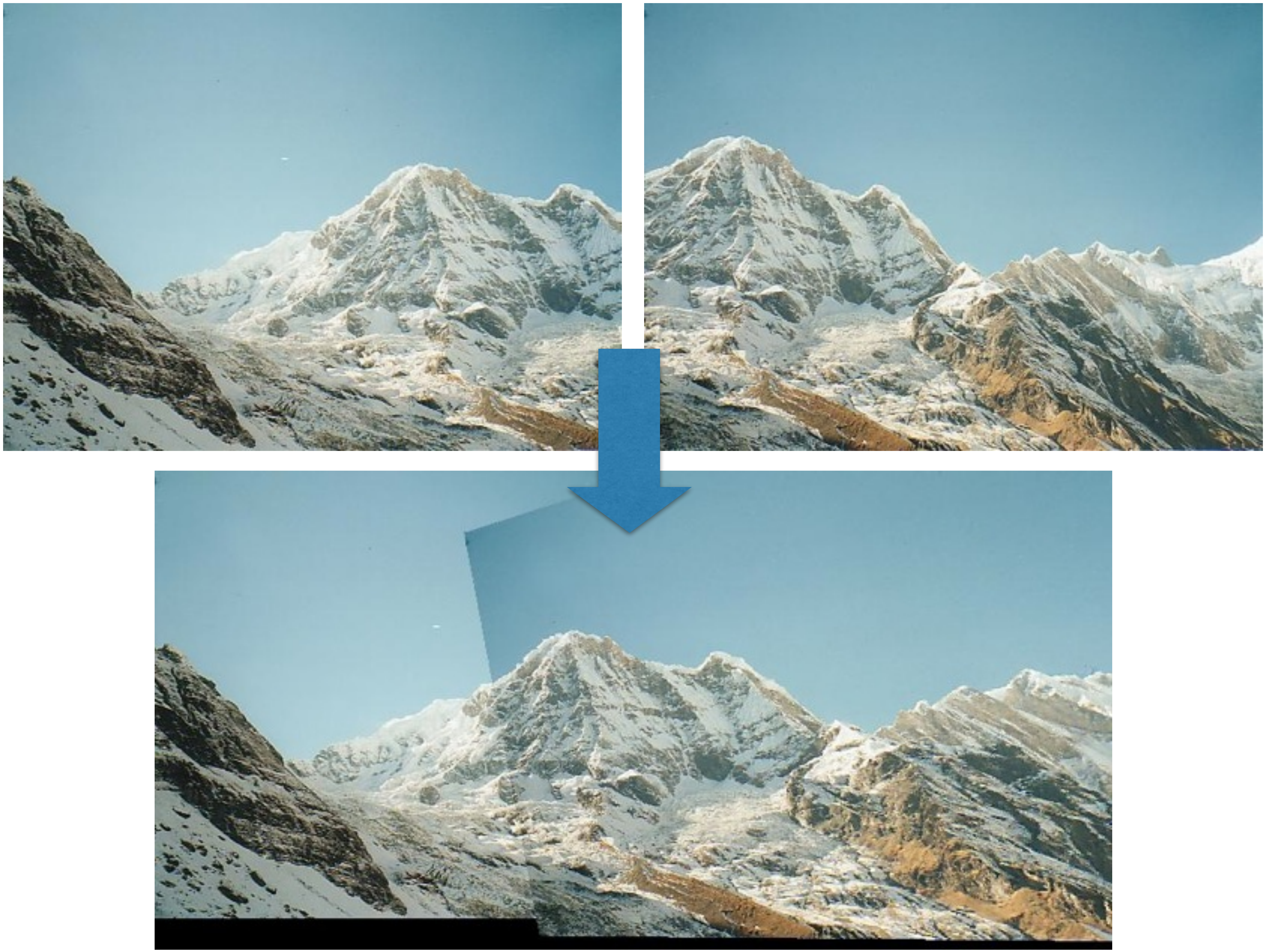
Calculer l’homographie avec RANSAC



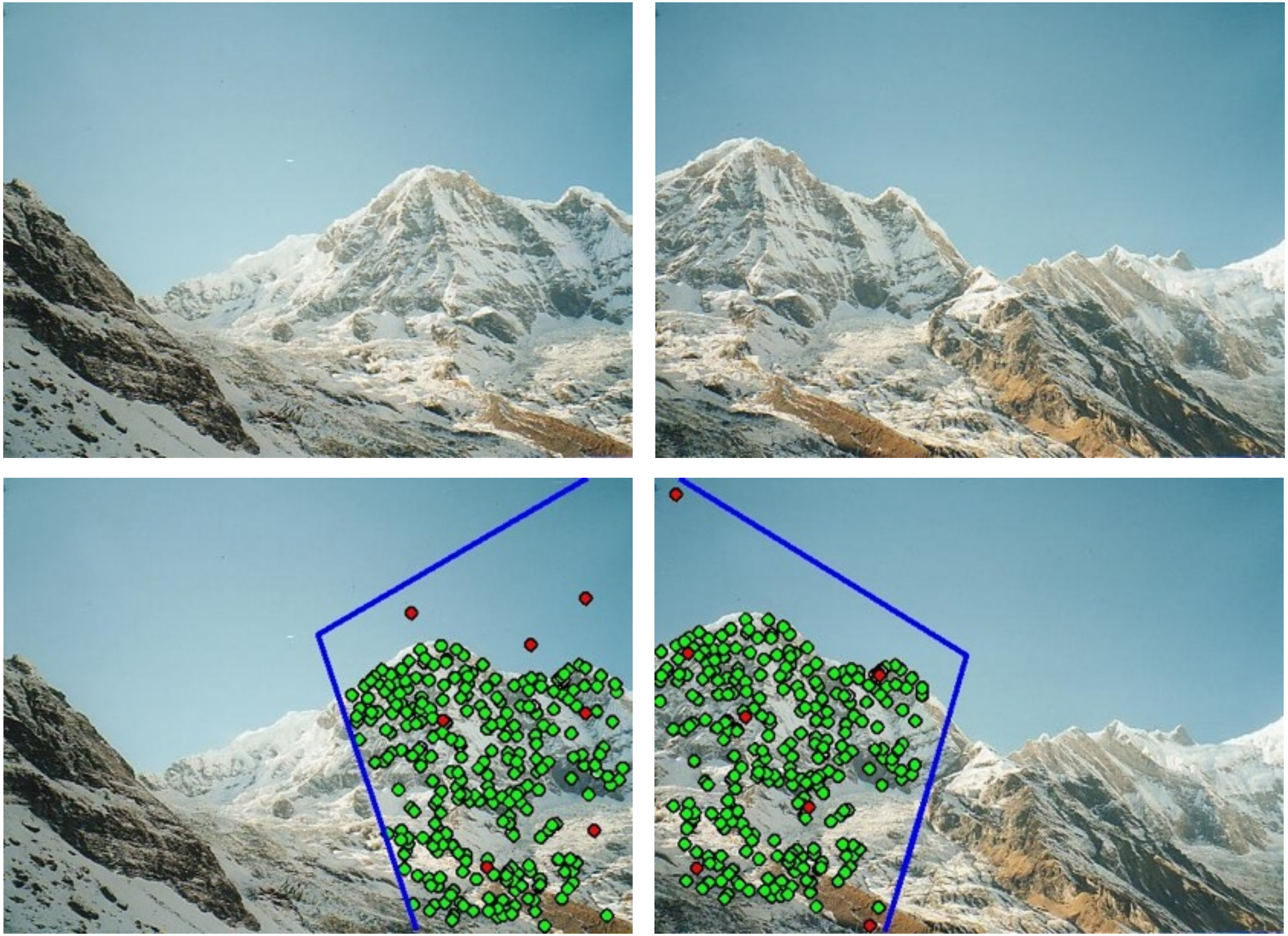
Calculer l’homographie avec RANSAC



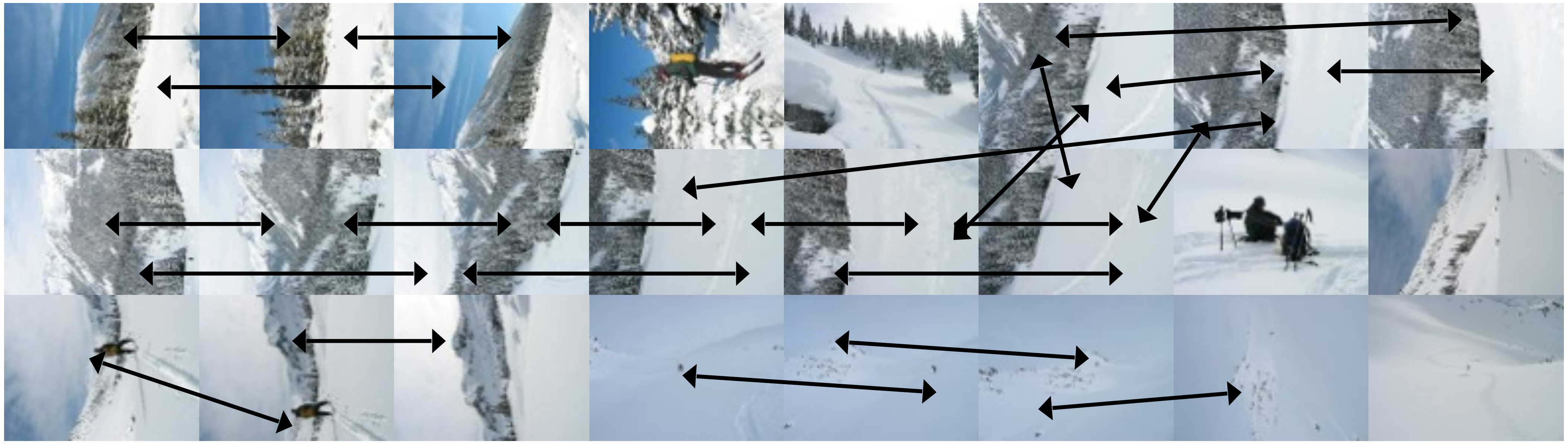
Calculer l’homographie avec RANSAC



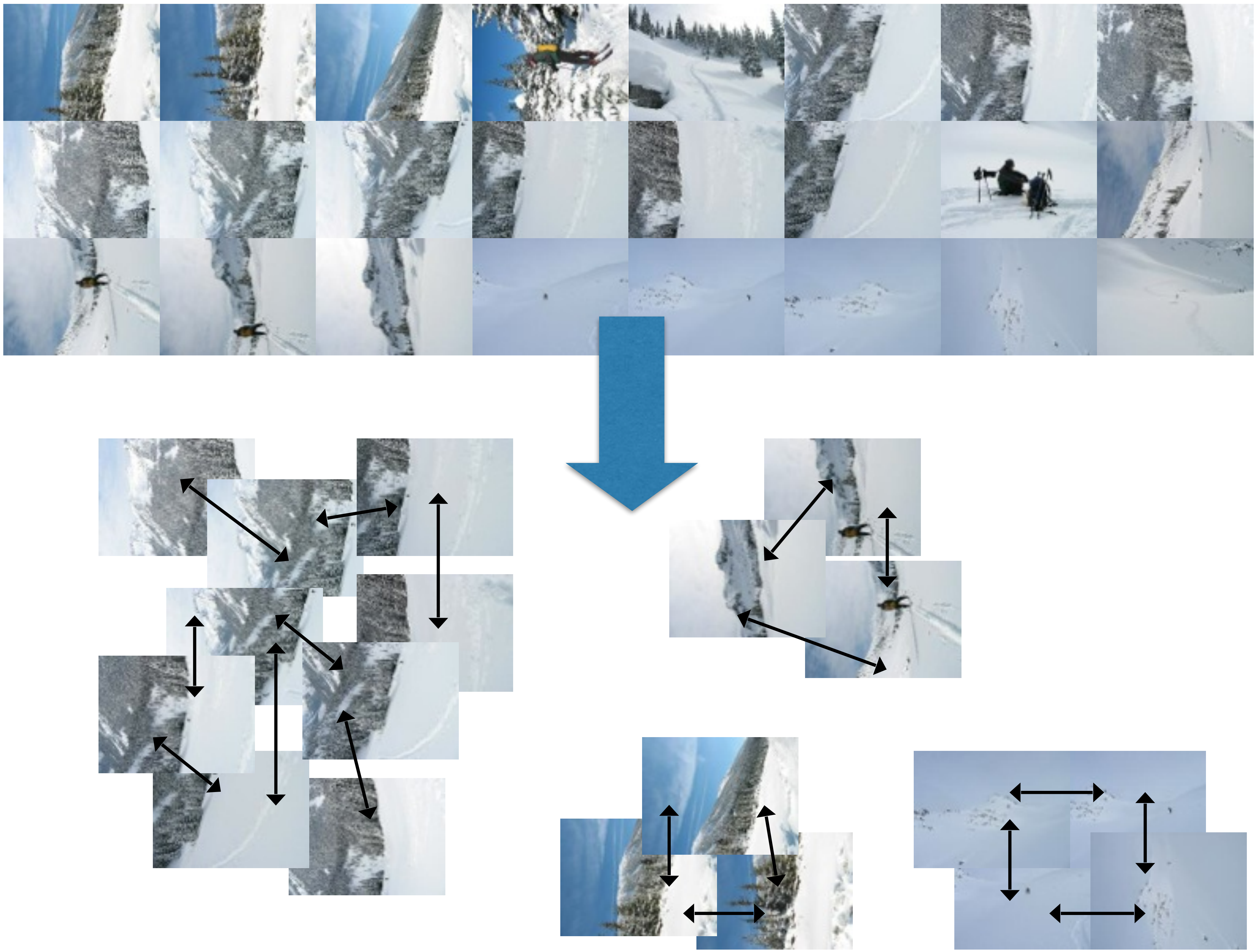
Modèle probabiliste pour vérification



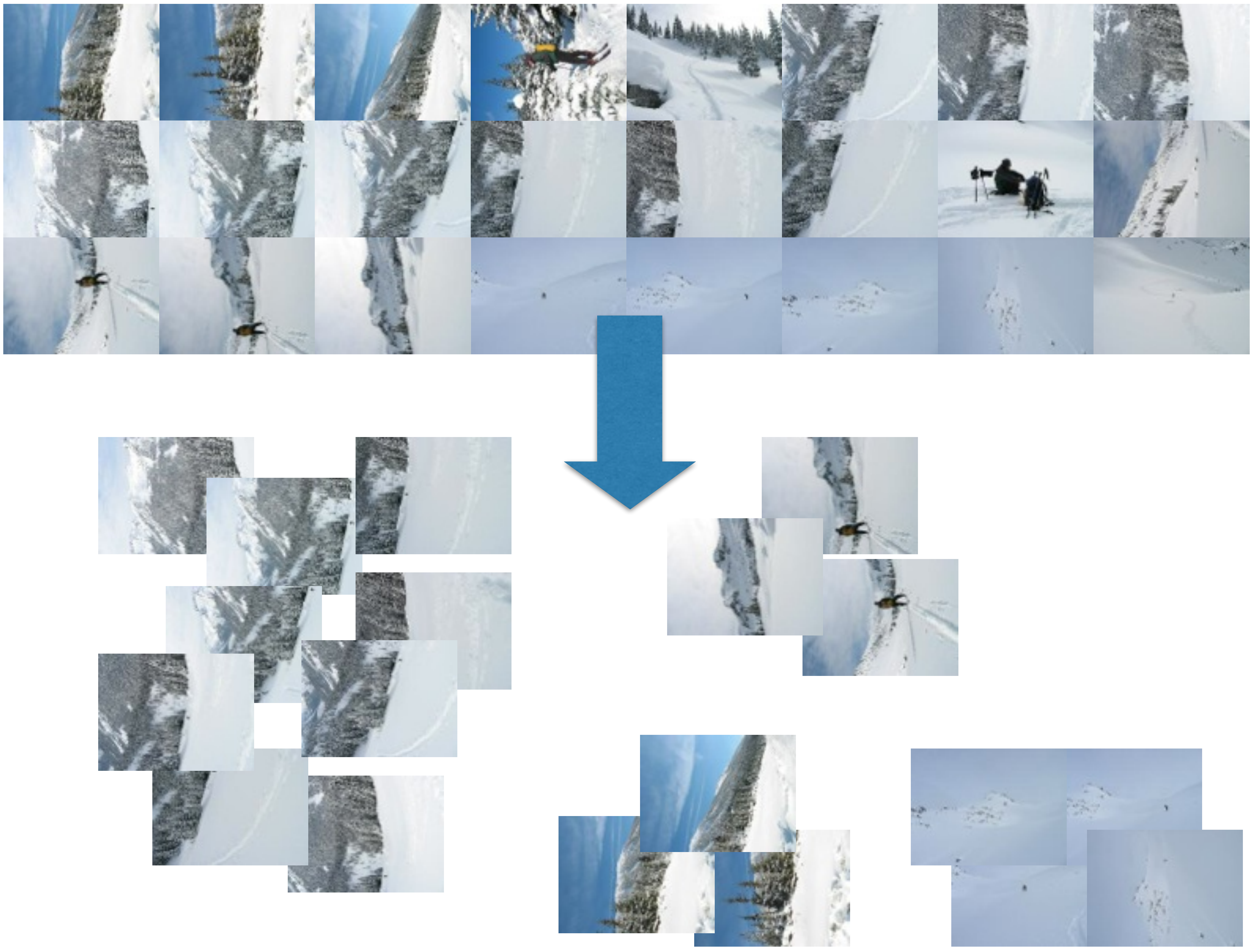
Trouver les panoramas



Trouver les panoramas

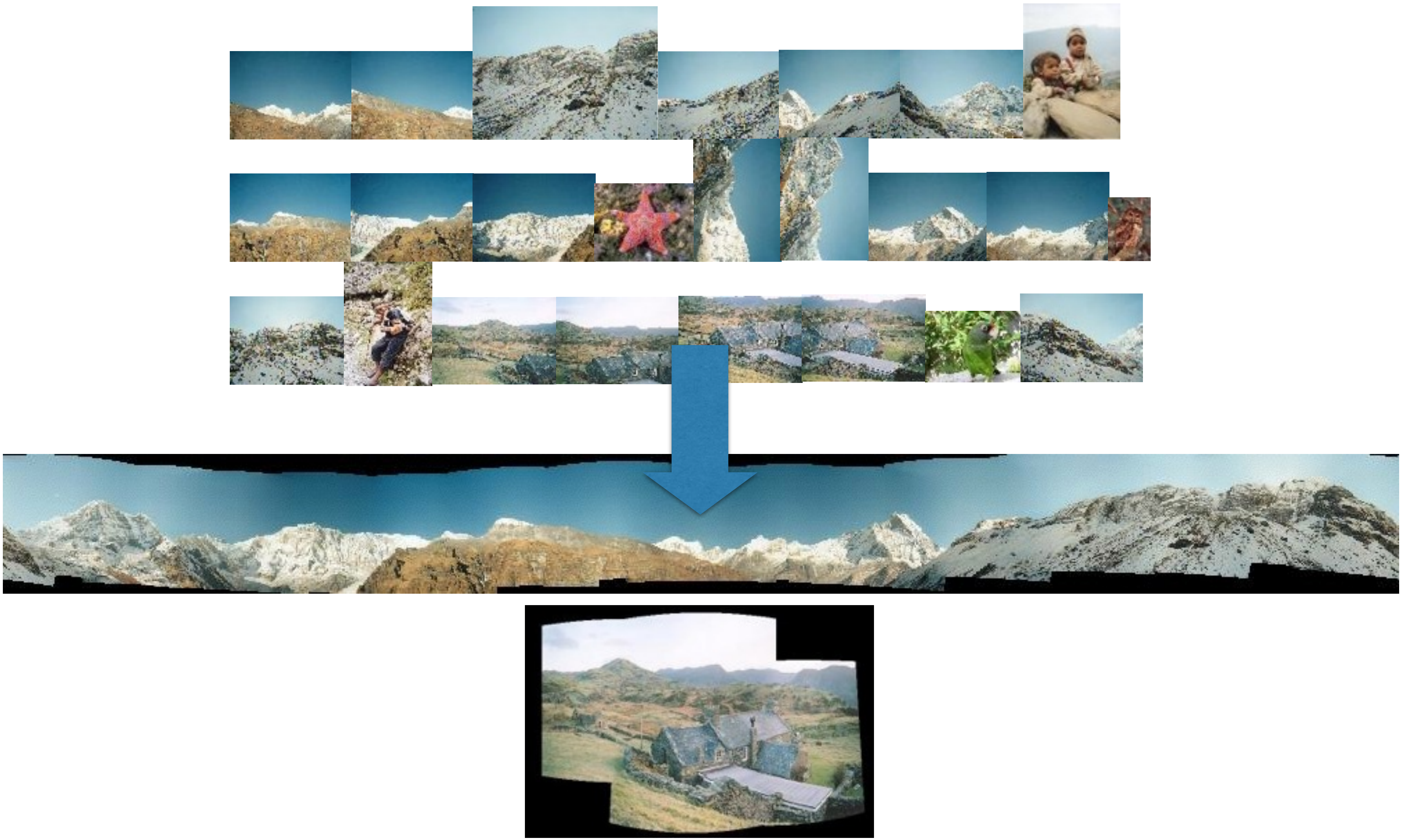


Trouver les panoramas



Trouver les panoramas

Résultats



Planification

- TP4: dû dimanche soir, 23h59
- TP5: disponible mercredi
- Mercredi: plage dynamique
    - en préparation pour le TP5…