
CAPÍTULO 1

Alcance del proyecto

1.1. Introducción

En el presente capítulo se habla del alcance del proyecto. Esto es, se plantean los objetivos tal y como fueron formulados originalmente y luego se los clasifica en las que se les llaman las tres partes fundamentales del proyecto: *investigación*, *implementación* y *aplicación*. Estas son ponderadas en función de la importancia que tienen en el mismo, así como las dedicación total que se les dió. Luego, se resume la estructura de lo que terminó siendo la aplicación final, de manera de poder comprender a todo el proyecto en su conjunto. Finalmente, se comenta en qué parte de la documentación se detalla cada parte de dicha estructura.

1.2. Objetivos del proyecto

El presente proyecto de fin de carrera contaba con varios objetivos en conjunto. Por un lado, se querían investigar distintos algoritmos de procesamiento de imágenes con el fin de implementarlos y estudiar su desempeño sobre ciertas plataformas móviles; para lo cual también se debían estudiar dichas plataformas y elegir la más apta de entre las opciones *Android* y *iOS*. Por otro lado, más adelante en el proyecto, se esperaba utilizar lo investigado para lograr una aplicación de realidad aumentada completa, funcionando sobre un dispositivo móvil y en tiempo real. Finalmente se le quería dar, a la aplicación de realidad aumentada, un marco dentro de un *recorrido interactivo en realidad aumentada* para museos.

Los objetivos anteriores pueden resumirse en las tres partes fundamentales del proyecto, que se expresan a continuación:

1. **Investigación:** comprensión de la arquitectura de las plataformas móviles y de sus plataformas de desarrollo, con el objetivo de embeber los distintos algoritmos y desarrollar para estas *software* en general. Estudio de las diferentes maneras para lograr la realidad aumentada, elección de los algoritmos a utilizar, su comprensión y en algunos casos su implementación total o parcial. Aprendizaje de herramientas en general.
2. **Implementación:** integración de los distintos bloques para lograr la realidad aumentada. Implementación de bloques lógicos accesorios. Validación de los algoritmos utilizados y desarrollados.

3. **Aplicación:** implementación de una aplicación total en la que el usuario ingrese al museo, se ubique dentro de él, se dirija a un cuadro, reciba información respecto del mismo y finalmente disfrute de la realidad aumentada sobre la obra.

Cada una de ellas se jerarquizó en función de la importancia que se que cree tiene para el proyecto, así como también el tiempo que se les dedicó:

Frente de trabajo	Porcentaje
Investigación	50 %
Implementación	30 %
Aplicación	20 %

Es importante aclarar que en ocasiones el límite entre los tres frentes de trabajo es difuso.

1.3. Explicación global de la aplicación

Si bien se dijo que la creación de la aplicación integral, correspondiente a un recorrido en realidad aumentada para muros, corresponde tan sólo a un quinto del alcance total del proyecto; la visualización de la aplicación total es quizá la forma más sencilla de comprender el proyecto en su conjunto.

Esta se desglosa en tres grandes bloques:

- **Navegación**
- **Identificación de obras**
- **Realidad aumentada**

que tratados individualmente en Secciones subsiguientes.

1.3.1. Navegación

La navegación es la ubicación del usuario dentro del museo, útil tanto para usuario como para la aplicación, ya que sabiendo en que región del museo este se encuentra, se simplifica un poco la identificación de la obra. Se estudiaron distintas alternativas para la navegación. La primera posibilidad analizada fue la utilización de tres o más *access points*, mediante los cuales, una vez mapeadas las características de las señales en cada uno de los puntos de las salas, se puede ubicar al usuario dentro de las mismas. Otra forma de navegación que se tuvo en cuenta fue la localización a través de la tecnología GPS. Sin embargo, se optó por utilizar códigos QR dada su amplia difusión, practicidad y facilidad de implementación. Esta discusión técnica se ve más en detalle en el Capítulo ??.

1.3.2. Identificación de obras

Por identificación de obras se entiende al proceso mediante el cual la aplicación detecta frente a qué obra se encuentra el usuario para así entonces brindarle información de la misma, una audio-guía y si fuera el caso la posibilidad de desplegar realidad aumentada sobre ella. La forma en la que se implementó este bloque fue mediante un algoritmo de detección de características de imágenes

llamado SIFT. Este algoritmo genera descriptores que sirven como identificadores de las imágenes y se verá en profundidad en el Capítulo ??.

1.3.3. Realidad Aumentada

El proceso mediante el cual se logra la realidad aumentada puede verse en el diagrama de bloques de la Figura 1.1.

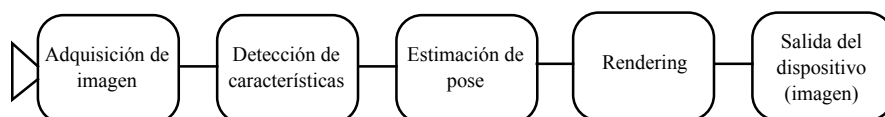


Figura 1.1: Diagrama de bloques del proceso mediante el cual se logra la realidad aumentada.

En el diagrama de bloques de la figura 1.1, primero la cámara toma una imagen, que luego es procesada con el objetivo de detectar en esta características. Estas características pueden ser segmentos, esquinas, descriptores; que luego son utilizados por un algún algoritmo de estimación de la pose, que busca estimar en qué posición se encuentra la cámara respecto de cierto eje de coordenadas previamente definido y hacia dónde esta apunta. Con la información anterior, se debe poder *renderizar* una escena de manera consistente con la pose de la cámara, para así entonces lograr la salida del sistema, que será una imagen con la información digital superimpuesta.

Para este proyecto se diseñó cierto marcador formado por grupos de cuadrados concéntricos, a partir del cual se extraen las características necesarias para la estimación de la pose del dispositivo. Además, el bloque de detección de características puede ser reducido al diagrama de bloques de la Figura 1.2.

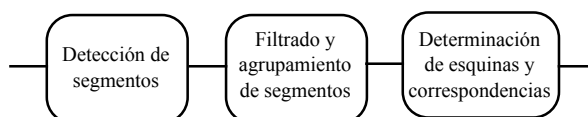


Figura 1.2: Diagrama de bloques de la detección de características utilizada en este proyecto.

En el diagrama de bloques de la figura 1.2, primero se detectan idealmente todos los segmentos que hay en la imagen y luego mediante cierto algoritmo se filtran tan sólo los pertenecientes al marcador antedicho y se agrupan de a correspondientes a cada cuadrado. En el tercer bloque, se hallan las esquinas de estos cuadrados mediante la intersección de los segmentos. Finalmente, mediante cierta lógica, estos puntos son ordenados de una manera predefinida. Detalles respecto de este proceso y sobre el marcador utilizado se ven en el Capítulo ??.

1.4. Sobre el documento

En el presente documento se verán en detalle todos los aspectos técnicos referidos a los temas vistos en este capítulo. Se explica claramente la investigación realizada, los algoritmos utilizados,

las herramientas aprendidas y en general, toda la experiencia adquirida a lo largo del proyecto. Se justifican claramente todas las decisiones que hubo que tomar y se comentará además, en cada caso, si estas fueron acertadas o no.

En el Capítulo ?? se comparan ambas plataformas y se justifica la elección de una de ellas. Luego se ven más a fondo algunas características de la plataforma seleccionada y finalmente algunas herramientas genéricas requeridas para el desarrollo. En el Capítulo ?? se ven en detalle las soluciones técnicas para la navegación y la detección de la obra. Los Capítulos ?? y ?? abarcan respectivamente los temas detección de características de las imágenes en general; y detalles respecto de marcadores comunmente utilizados en aplicaciones de realidad aumentada, siendo una adaptación de estos, el marcador utilizado en este proyecto en particular.

Más adelante, en el Capítulo ??, se estudia a fondo un algoritmo de detección de segmentos en imágenes digitales llamado LSD, utilizado para la detección de segmentos representada en el primer bloque de la Figura 1.2. Luego, en el Capítulo ??, se plantea un modelo para la cámara utilizada para la captura y se introducen conceptos básicos para comprender cómo es el proceso de la estimación de la pose de la misma. El algoritmo utilizado en este proyecto para tal fin, se presenta en el Capítulo ??.

La etapa de análisis de desempeño y validación de los algoritmos, en particular los asociados a la detección de características y estimación de pose, se da en el Capítulo ??. En este, se presenta la necesidad de realizar un filtrado tipo *Kalman* sobre la estimación de pose. En el capítulo ?? se presenta el algoritmo de *Kalman* y sus ecuaciones básicas. Finalmente, se realiza un nuevo análisis de desempeño con este nuevo agregado.

En el Capítulo ?? se introduce brevemente el concepto de *render* y se presenta la herramienta utilizada para realizar *renders* en la plataforma escogida. Luego, en el Capítulo ??, se presentan los distintos casos de uso implementados para probar integrar todo los bloques necesarios para la realidad aumentada en pequeñas aplicaciones individuales. Finalmente, en el Capítulo ??, se explican los detalles técnicos respecto de la aplicación de la aplicación completa, tal y como se define en la sección 1.3.