

## Série de travaux pratiques n°4 Vision par Ordinateur

### Exercice 1:

Le programme fourni « sfm.py » permet de calculer la structure 3D d'une scène à partir d'une séquence d'images prises par une caméra calibrée.

Il est demandé :

- dans un premier temps, d'exécuter le programme sur les images à télécharger du site suivant. Visualiser la scène calculée moyennant par exemple l'outil MeshLab. Un dataset de petite taille suffit.  
<https://www.maths.lth.se/matematiklth/personal/calle/dataset/dataset.html>
- En second lieu, il est demandé de calibrer votre caméra et de prendre des images d'une scène externe. Appliquer le programme fourni et visualiser la scène calculée moyennant par MeshLab.
- Décrire les opérations exécutées pour aboutir à une telle structure (voir figure 1 qui illustre la scène reconstruite pour la dataset door).

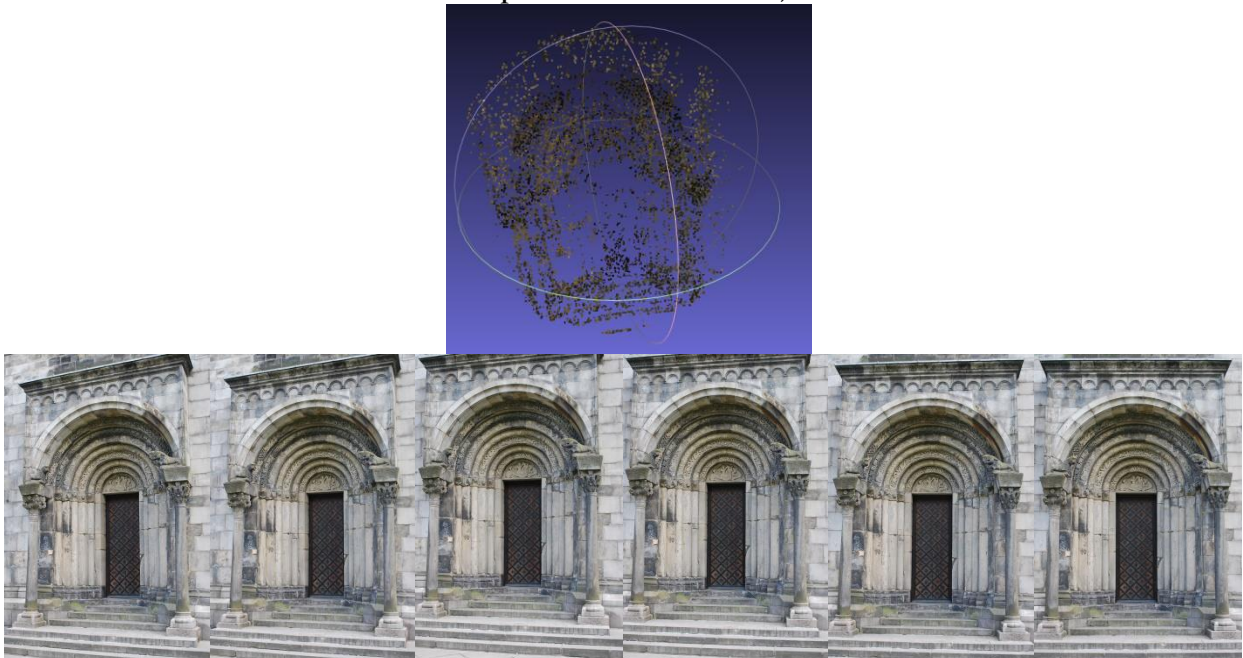


Figure 1. La structure reconstruite (nuage de points) à partir d'une séquence d'images (dataset door)

## Exercice 2 :

Il s'agit d'implémenter la factorisation de Tomasi et Kanade. A partir d'un ensemble d'images prise par votre caméra, réaliser les étapes suivantes :

- Détection des points SIFT sur chacune des images
- Mise en correspondance entre les points SIFT
- Choisir les bons appariements,
- Calculer la matrice  $W$  après avoir fait un changement de repère (vers le barycentre de chaque nuage de points dans le plan image).
- Calculer la décomposition en valeurs singulières (SVD) de  $W$ . Pour cela, utilisez la méthode (`linalg.svd`) :

### **numpy.linalg.svd**

`linalg.svd(a, full_matrices=True, compute_uv=True, hermitian=False)`

`full_matrices` : bool, optional

If True (default),  $u$  and  $v$  have the shapes  $(M, M)$  and  $(N, N)$ , respectively. Otherwise, the shapes are  $(M, K)$  and  $(K, N)$ , respectively, where  $K = \min(M, N)$ .

### **Returns:**

$u$  : { (... ,  $M, M$ ), (... ,  $M, K$ ) } array

Unitary matrices. The actual shape depends on the value of `full_matrices`. Only returned when `compute_uv` is True.

$s$  : (... ,  $K$ ) array

The singular values for every matrix, sorted in descending order.

$v$  : { (... ,  $N, N$ ), (... ,  $K, N$ ) } array

Unitary matrices. The actual shape depends on the value of `full_matrices`. Only returned when `compute_uv` is True.