Cardboard meets MediaPipe

ArucoMarker

어떤 프로젝트인가?





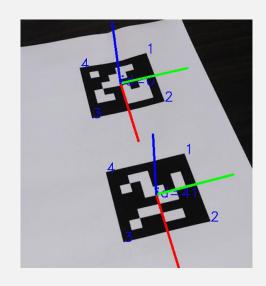
Cardboard



구글 개발 간이 VR기기 스마트폰 사용

저렴한 가격

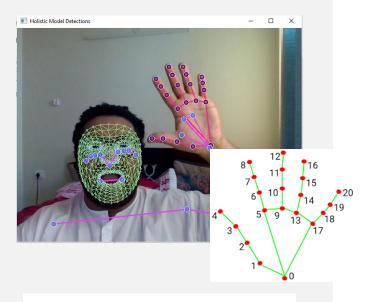
Aruco Marker



nxn크기의 2차원 비트 패턴을 가진 기준 마커

마커의 위치와 방향을 알 수 있음

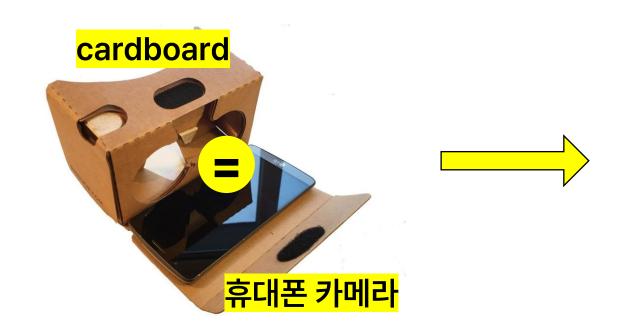
MediaPipe



구글 배포 Vision Al Framework

얼굴, 손, 포즈 인식 등

프로젝트의 특징은?



단일 RGB 카메라 다른 센서 사용 안함

오직 카메라 영상만으로 Aruco Marker와의 거리를 구해 물체를 증강시키자

> 화면 내에 증강된 물체와의 상호작용을 하자

0



Aruco Marker를 바닥으로 유니티 상에 증강된 물체의 움직임 2



MediaPipe를 통해 얻은 손의 위치를 사용해 손과 물체와의 충돌

해야 하는 것은?

Unity상에 캠 화면 띄우기

Aruco Marker Detection

Unity에 물체 증강

1

Unity의 게임뷰 = 사용자 뷰

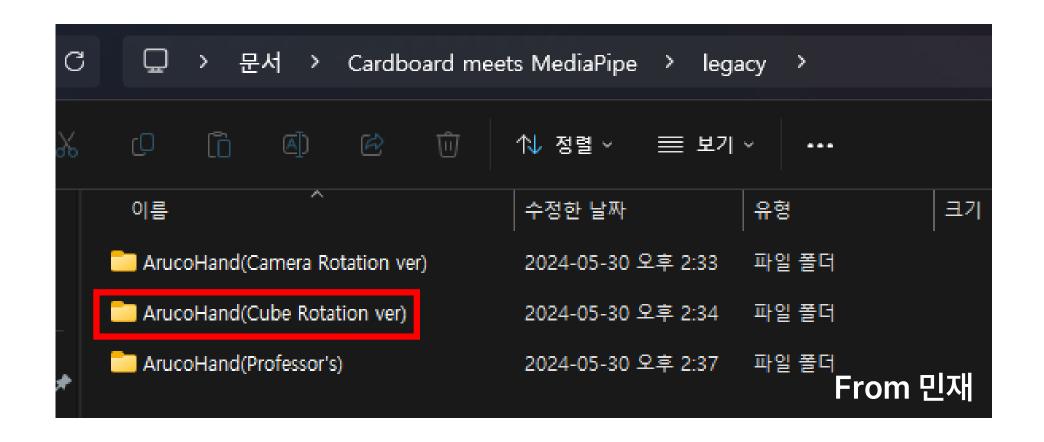
바닥 인식, 카메라-월드 거리 측정 마커로 인식된 바닥에 물체 증강, 3D로 인식 필요

<mark>MediaPipe</mark> 연결 증강된 물체와 손의 충돌

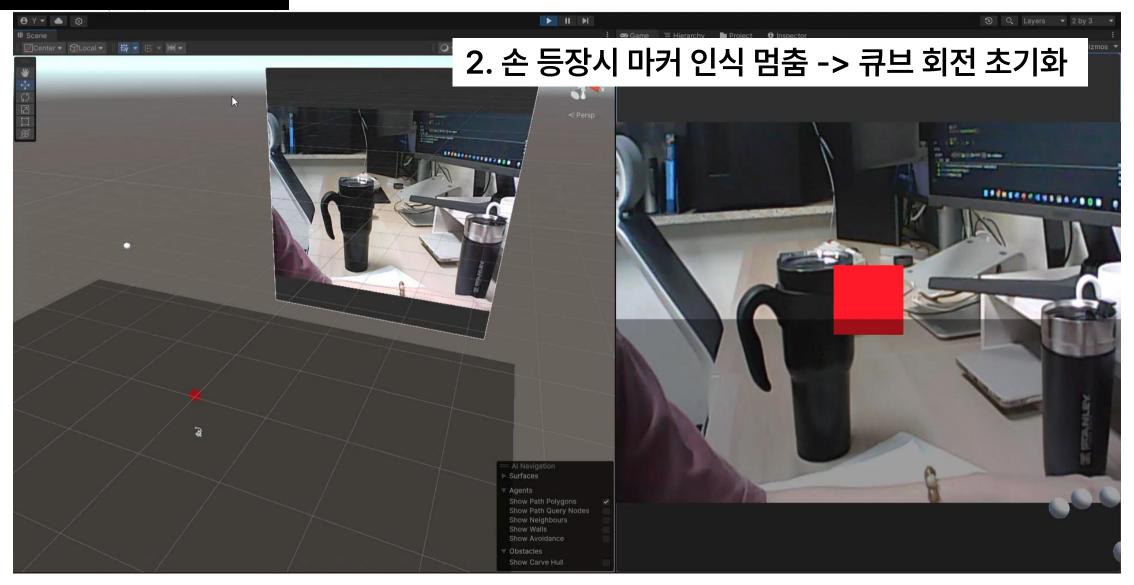
2

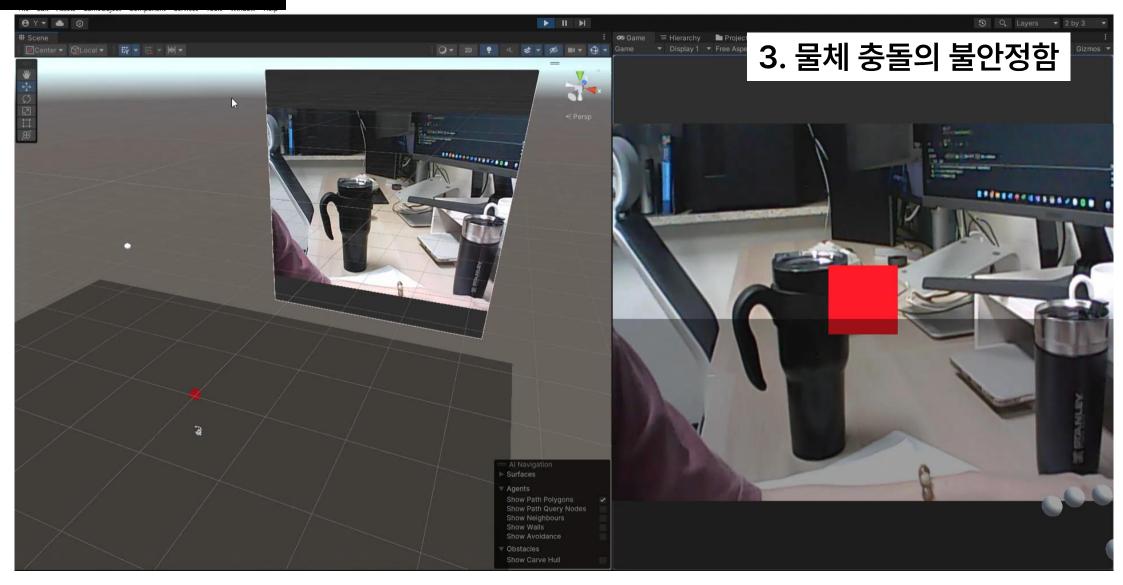
손의 마디와 위치를 받아오기 위함 손 마디에 충돌을 위한 구체 부착

만들어져 있던 것









개발 과정 기초 지식 쌓기

좌표계(카메라, 월드, Homogeneous)

카메라 파라미터 / 캘리브레이션

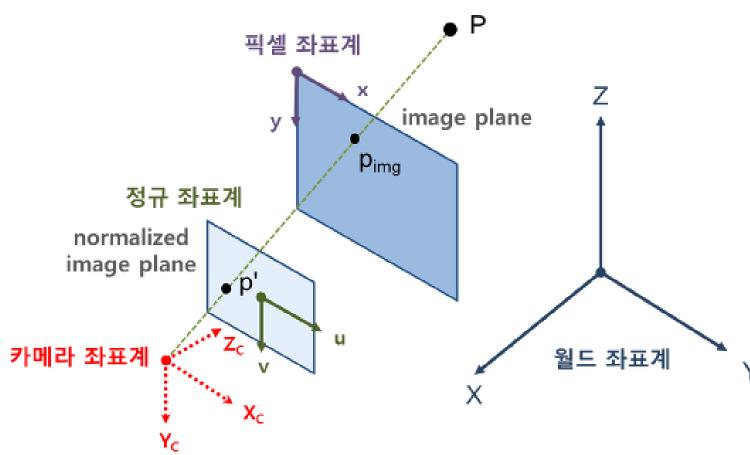
좌표계 변환

solvepnp

개발 과정

기초 지식 쌓기

좌표계





$$\begin{bmatrix} \mathbf{x} \\ \mathbf{y} \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} f_x & \text{skew_c} f_x \\ 0 & f_y \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{x} \begin{bmatrix} \mathbf{x} \\ \mathbf{y} \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} f_x & \text{skew} \mathbf{c} f_x & c_x \\ 0 & f_y & c_y \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} r_{11} & r_{12} & r_{13} & t_1 \\ r_{21} & r_{22} & r_{23} & t_2 \\ r_{31} & r_{32} & r_{33} & t_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} X \\ Y \\ Z \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$= A[R \mid t] \begin{bmatrix} X \\ Y \\ Z \\ 1 \end{bmatrix}$$

3D 좌표계 변환

$$\begin{bmatrix} X' \\ Y' \\ Z' \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} r_{11} & r_{12} & r_{13} & t_x \\ r_{21} & r_{22} & r_{23} & t_y \\ r_{31} & r_{32} & r_{33} & t_z \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} X \\ Y \\ Z \\ 1 \end{bmatrix} \qquad \begin{bmatrix} X_C \\ Y_C \\ Z_C \end{bmatrix} = R^{-1} \left(\begin{bmatrix} X \\ Y \\ Z \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} F_x \\ F_y \\ F_z \end{bmatrix} \right)$$

$$\begin{bmatrix} X_C \\ Y_C \\ Z_C \end{bmatrix} = R^{-1} \left(\begin{bmatrix} X \\ Y \\ Z \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} F_x \\ F_y \\ F_z \end{bmatrix} \right)$$

solvepnp

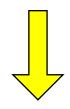
$$\mathbf{s} \begin{bmatrix} \mathbf{x} \\ \mathbf{y} \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \mathbf{f}_{x} & \text{skew} \mathbf{c} \mathbf{f}_{x} & \mathbf{c}_{x} \\ \mathbf{0} & \mathbf{f}_{y} & \mathbf{c}_{y} \\ \mathbf{0} & \mathbf{0} & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{r}_{11} & \mathbf{r}_{12} & \mathbf{r}_{13} & \mathbf{t}_{1} \\ \mathbf{r}_{21} & \mathbf{r}_{22} & \mathbf{r}_{23} & \mathbf{t}_{2} \\ \mathbf{r}_{31} & \mathbf{r}_{32} & \mathbf{r}_{33} & \mathbf{t}_{3} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{X} \\ \mathbf{Y} \\ \mathbf{Z} \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$= A[R \mid t] \begin{bmatrix} X \\ Y \\ Z \\ 1 \end{bmatrix}$$

// SolvePnP를 사용해 마커의 3D 포즈를 추정
Cv2.SolvePnP(obj_points, markers[0], K, dist, out w2c_rvec, out w2c_tvec);

개발 과정

뭔가 엄청나게 많은 코드들...



새 프로젝트를 만들자!

New project



해야 하는 것은?

1

Unity상에 캠 화면 띄우기

Unity의 게임뷰 = 사용자 뷰 Aruco Marker Detection

바닥 인식, 카메라-월드 거리 측정 Unity에 물체 증강

마커로 인식된 바닥에 물체 증강, 3D로 인식 필요

<mark>MediaPipe</mark> 연결 증강된 물체와 <mark>손의 충돌</mark>

손의 마디와 위치를 받아오기 위함 손 마디에 충돌을 위한 구체 부착

개발 과정



Unity상에 캠 화면 띄우기



해야 하는 것은?

Unity상에 캠 화면 띄우기

1

Unity의 게임뷰 = 사용자 뷰 Aruco Marker Detection

바닥 인식, 카메라-월드 거리 측정 Unity에 물체 증강

마커로 인식된 바닥에 물체 증강, 3D로 인식 필요

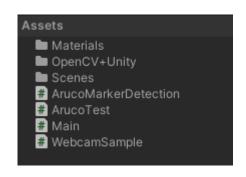
MediaPipe 연결 증강된 물체와 손의 충돌

손의 마디와 위치를 받아오기 위함 손 마디에 충돌을 위한 구체 부착





Aruco Marker Detection



파일 분리하고 싶었는데 실패 Main.cs에 전부 구현



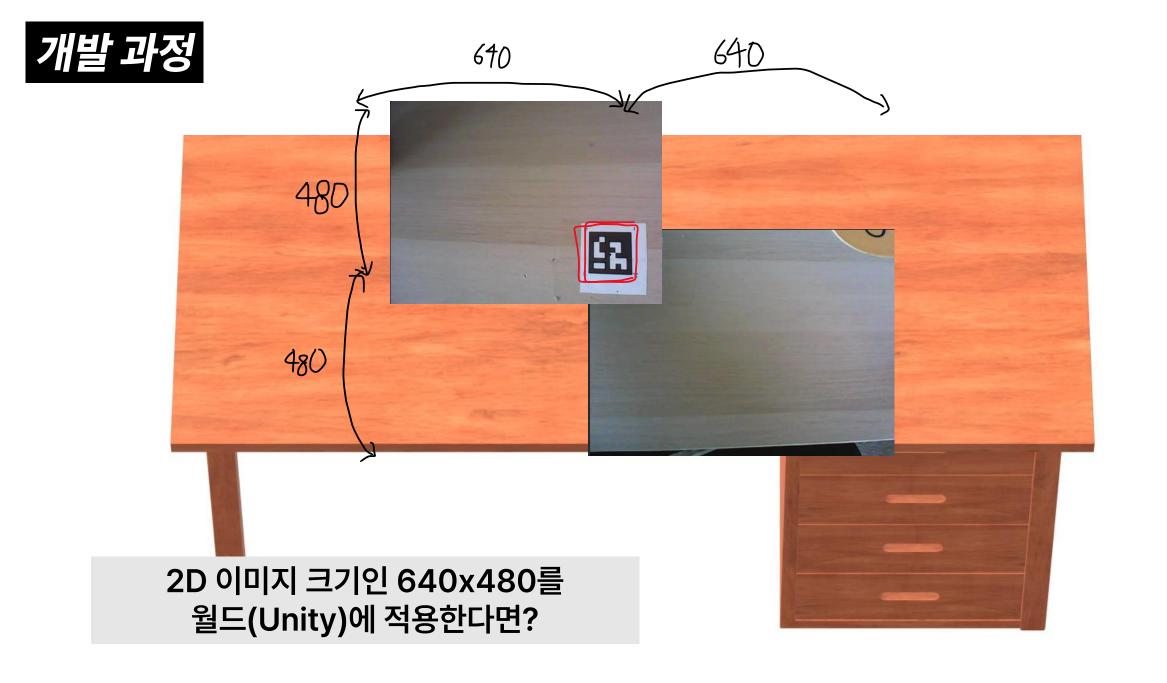
개발 과정

화면의 회전 폭이 저렇게 클 필요가 있나?

어차피 카메라를 통해 얻을 수 있는 정보는 마커가 인식되는 책상 위의 한정된 공간 안의 화면이다.

유니티 상에서 카메라(혹은 마커)의 움직임을 줄이면 축의 방해를 받지 않을 수 있지 않을까?





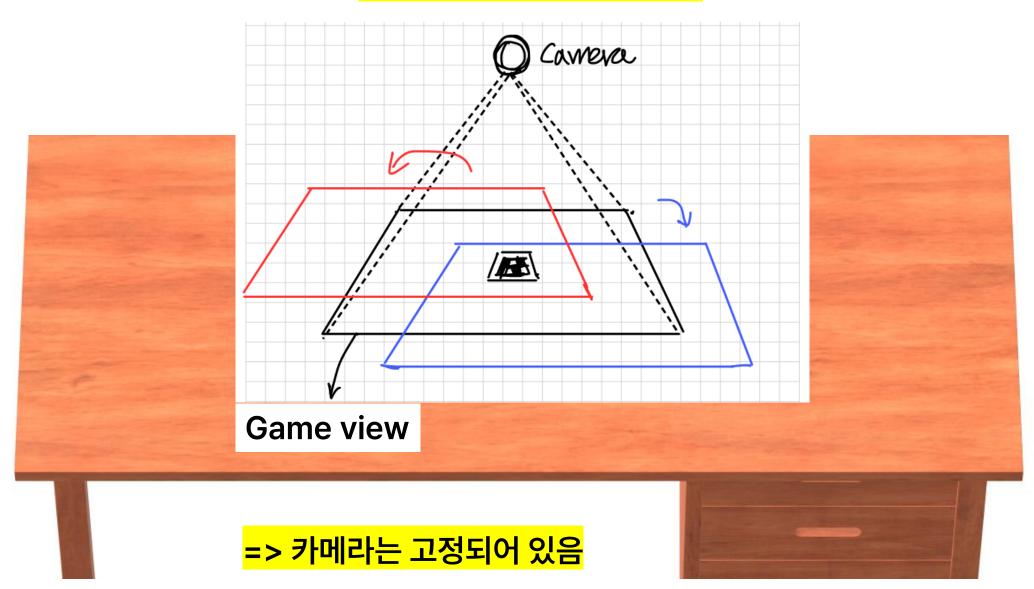
개발과정 1

File Edit Assets GameObject Component Services Window Help 8 Y - 6 0 ⑤ Q Layers ▼ SceneGame ▼ # Scene ② ▼ 2D 😲 👊 😻 ▼ 💋 🔳 ▼ Game ▼ Display 1 ▼ 640 x 480 ▼ Scale ● 1x Play Focused ▼ 🐞 🕪 🖽 Stats Gizmos ▼

개발 과정 1



바닥이 움직임 - 이동



개발과정

```
// 웹캠 이미지에서 ArUco 마커 탐지
CvAruco.DetectMarkers(camMat, dictionary, out markers, out ids, detectorParameters, out rejectedImgPoints);

//Vector3 markerPosition = new Vector3((float)marker_3D.At<double>(0, 0), (float)marker_3D.At<double>(1, 0), (float)marker_3D.At<double>(2, 0));

//Vector3 markerPosition = new Vector3(markers[0][0].X/10, (float)t.At<double>(2, 0), markers[0][0].Y/10);

//Vector3 markerPosition = new Vector3((markers[0][0].X/5)-64, (-(float)t.At<double>(2, 0)*5)+30, -((markers[0][0].Y/5)-48));

Vector3 markerPosition = new Vector3((markers[0][0].X/5)-64, 0, -((markers[0][0].Y/5)-48));

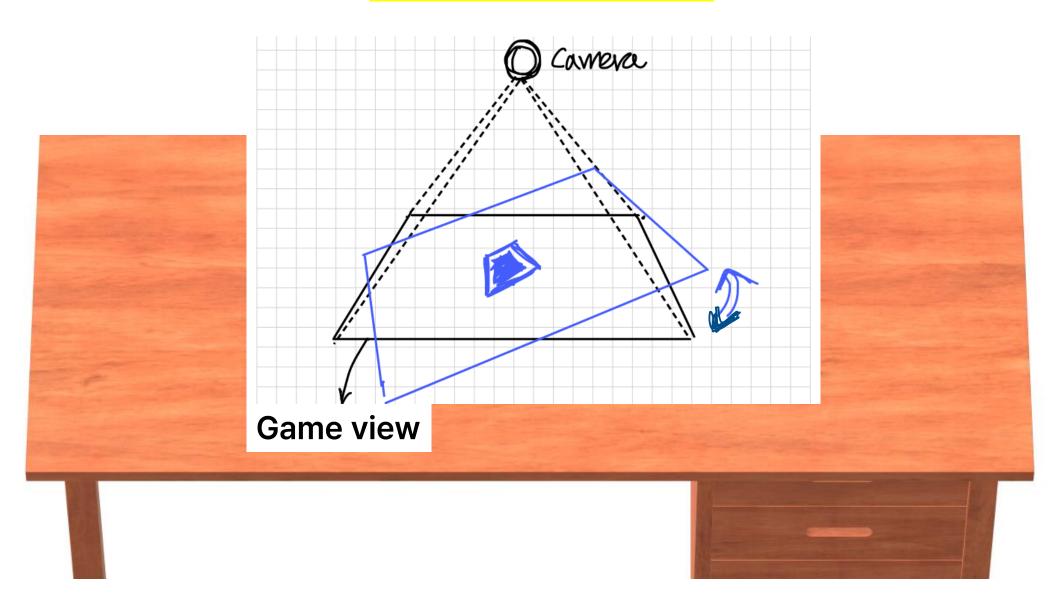
floor.transform.position = markerPosition;
```

깊이, 회전 구현이 안되어 있음





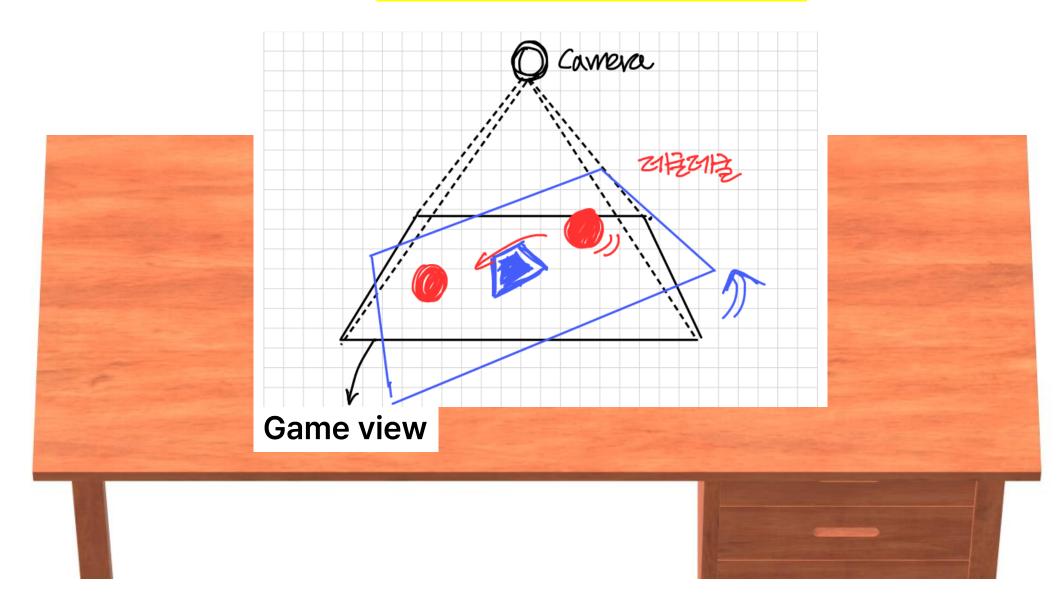
바닥이 움직임 - 회전







바닥이 움직임 – 회전 + 공



0



Aruco Marker를 바닥으로 유니티 상에 증강된 물체의 움직임 => 지금 하고 있는 목표

그럼 이건 어떻게 구현하지?<=

카메라를 움직이다 물체가 굴러 떨어지 는 일이 생기면 안됨

이번엔 카메라를 움직여야 한다

마커를 고정시키자



그럼 이건 어떻게 구현하지?<=

카메라를 움직일 때 마다 물체가 움직이면 안됨

이번엔 카메라를 움직여야 한다 움직이지 말고 회전만 하면 안되나?



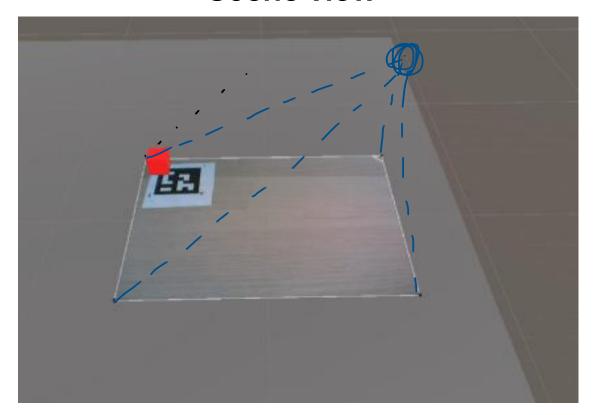






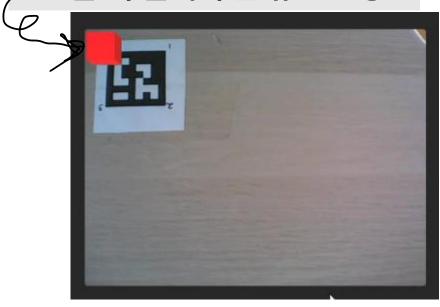
카메라가 움직임 – 회전 바닥이 움직임 - 이동

Scene view



Game view

조금 더 옆에서 본 큐브 모양





카메라가 움직임 – 회전 바닥이 움직임 - 이동

2. 손 등장시 마커 인식 멈춤 -> 큐브 회전 초기화

중력이 작용하는 Y 방향으로 물체를 배치했기 때문에 바닥의 회전이 멈추더라도 안정적으로 보이게 멈출 것임

3. 물체 충돌의 불안정함

거리 가늠이 쉬워 손의 포인트가 증강된 위치와 물체가 증강된 위치를 조절하기 편할 것

개발 예정

문제점

Rawlmage를 가만히 두고 main camera만 움직일 수 있나?

회전이 제대로 안되는 건 어떻게 고치지?

해야 하는 것은?

Unity상에 캠 화면 띄우기

Aruco Marker Detection

Unity에 물체 증강

1

Unity의 게임뷰 = 사용자 뷰

바닥 인식, 카메라-월드 거리 측정 마커로 인식된 바닥에 물체 증강, 3D로 인식 필요

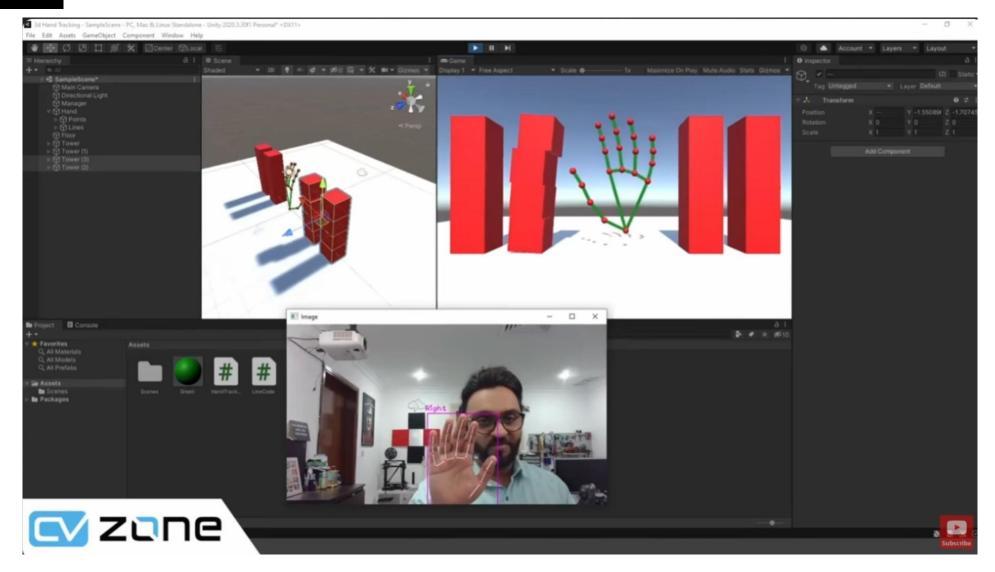
MediaPipe 연결 증강된 물체와 손의 충돌

손의 마디와 위치를 받아오기 위함 손 마디에 충돌을 위한 구체 부착

2

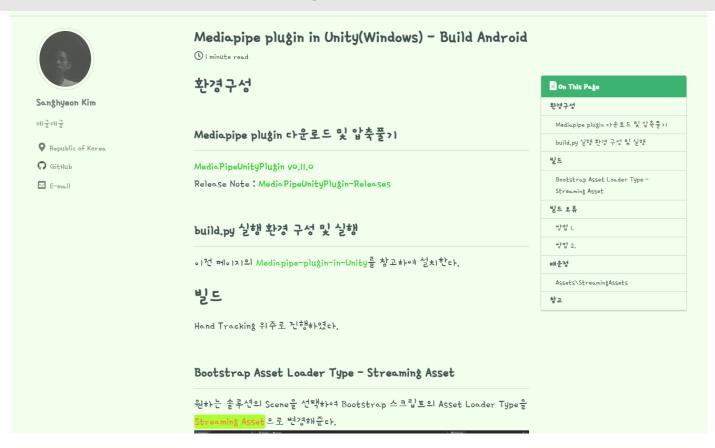
개발 예정

https://www.youtube.com/watch?v=RQ-2JWzNc6k



개발 예정

영상에선 python을 통해 미디어 파이프를 사용했지만 앱으로 모바일 기기에서 빌드해야 하기에 C#으로 구현하는 게 나아보임



Thank you

415 연수민