

# Marchiatura digitale di sequenze video stereoscopiche a disparità coerente

BENEDETTA BARBETTI,  
MICHAELA SERVI

Relatori:  
Alessandro Piva  
Carlo Colombo

Correlatori:  
Pasquale Ferrara  
Francesca Uccheddu

Tesi Magistrale di Ingegneria Informatica  
Università degli Studi di Firenze

10 Dicembre 2015

# CONTESTO

Numerose applicazioni di elaborazione di immagini e video richiedono esplicite informazioni sulla **profondità** della scena. La **stereoscopia** permette di ottenere queste informazioni.

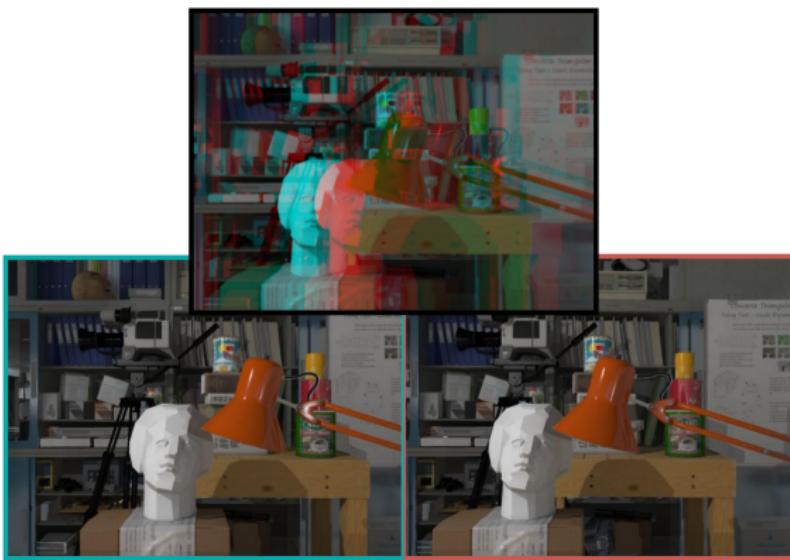
## Campi applicativi

- Medicina
- Robotica
- Tracking
- Industria manifatturiera
- Cinema



# STEREOSCOPIA

Tecnica di realizzazione e visione di immagini e filmati, atta a trasmettere una illusione di **tridimensionalità**



# VIDEO STEREOSCOPICI

**Il video stereoscopico** è ottenuto inquadrando la stessa scena da  
due **punti di vista diversi**

# DISPOSITIVI DI RIPRESA E VISUALIZZAZIONE

## Sistema di ripresa stereo

- Due telecamere sincronizzate
- Correttamente allineate
- Stessi parametri



Occhiali anaglifici



Occhiali passivi



Occhiali attivi

## Sistema di riproduzione

- **Attivo:** lenti sincronizzate con il televisore
- **Passivo:** lenti diversamente polarizzate
- **Anaglifico:** lenti passive con filtri di colore diverso

# NECESSITÀ DI UNA PROTEZIONE

- Autenticazione
- Copyright
- Individuazione di falsificazioni e alterazioni



## WATERMARKING

Inserimento di **informazione** aggiuntiva in contenuti multimediali in modo **trasparente** e **robusto**



nuove tecniche adatte alla diversità della coppia stereo

# OBIETTIVO

Implementazione di un **sistema di marchiatura a disparità coerente** per video stereoscopici

Due approcci:

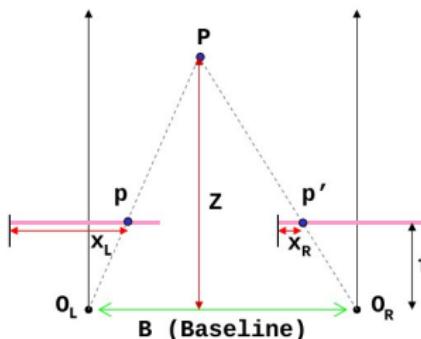
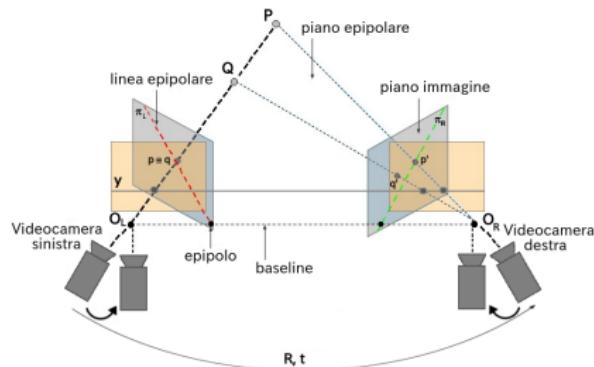
- nel dominio spaziale  
(Stato dell'Arte)
- nel dominio della frequenza

a disparità coerente

un punto fisico della scena deve  
*portare* lo stesso campione di  
watermark in entrambe le viste

## Principi della stereoscopia

## BACKGROUND



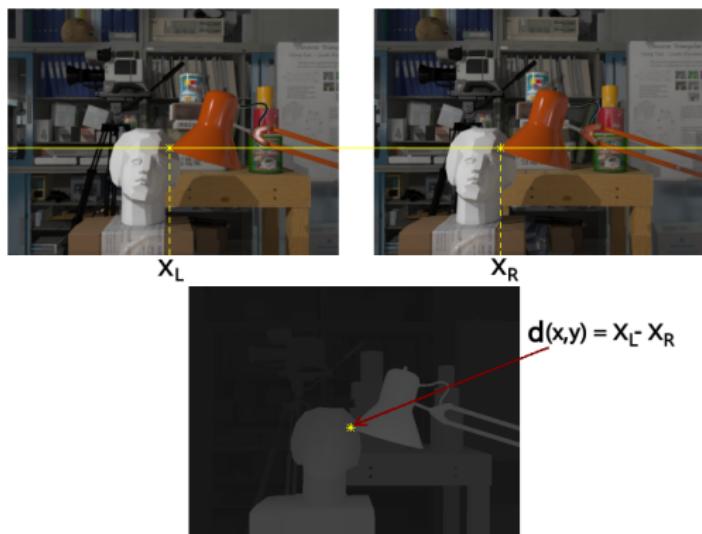
1. Calibrazione parametri intrisici ed estrinseci
2. Rettificazione
3. Calcolo delle corrispondenze
4. Computazione mappa di disparità

- Triangolazione:
- $$\frac{B}{Z} = \frac{(B+x_L)-x_R}{Z-f},$$
- $$Z = \frac{B \cdot f}{x_L - x_R} = \frac{B \cdot f}{d}$$
- $d = x_L - x_R$  è la **disparità**

## Principi della stereoscopia

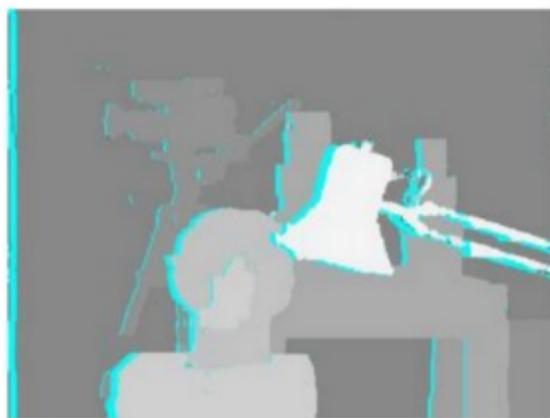
## MAPPA DI DISPARITÀ: CODIFICA

- Codificata come un'immagine in scala di grigi
- Punti più vicini alla telecamera sono più chiari e corrispondono a una disparità maggiore



# MAPPA DI DISPARITÀ: COMPUTAZIONE

- **Metodi locali:** calcolare un valore di similarità (MSE, NCC..) all'interno di una finestra
- **Metodi globali:** minimizzare su tutta l'immagine una funzione di energia che racchiude le assunzioni di corrispondenza



In questa tesi è stato utilizzato il metodo globale di Kolmogorov and Zabih **Graph Cuts Stereo Matching Algorithm**

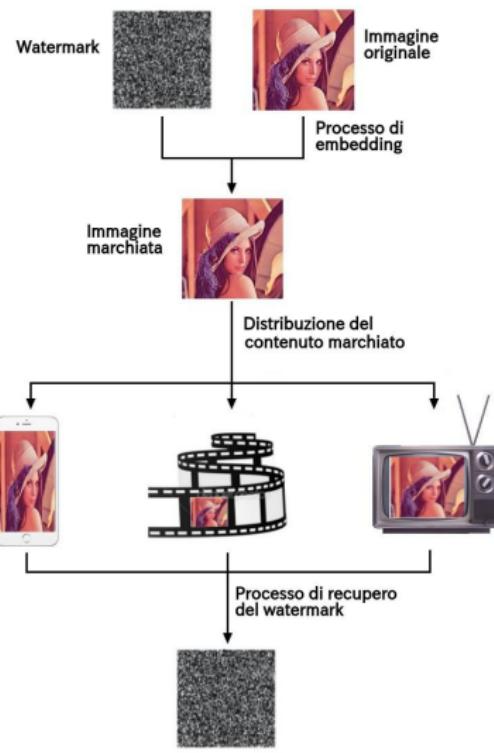
# WATERMARKING

## Processo di marchiatura

- Codifica di informazione nascosta in un contenuto originale
- Distribuzione del contenuto
- Ritrovamento del marchio

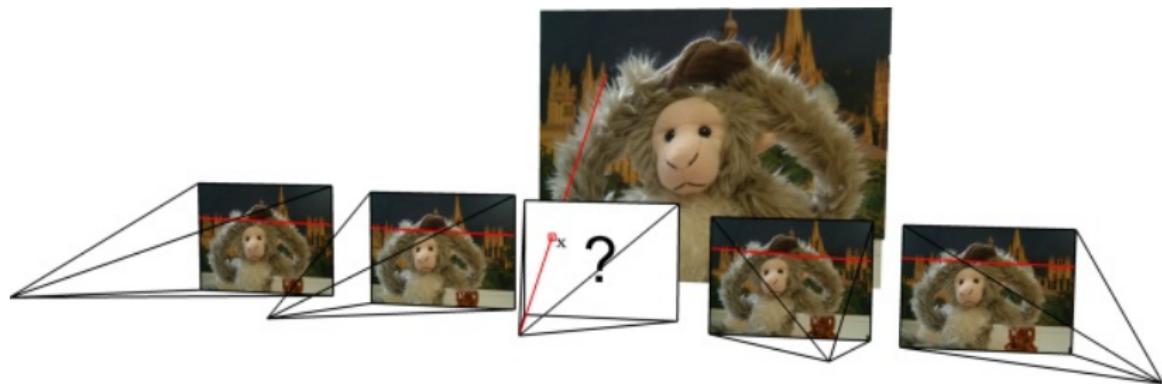
## Proprietà

- Trasparenza
- Robustezza (compressione, view synthesis, distribuzione web)



# VIEW SYNTHESIS

Dato un insieme di immagini della stessa scena ottenute da diversi punti di vista, una **nuova immagine** viene **creata** considerando una **camera virtuale** posizionata in un diverso punto dello spazio



# METODI A DISPARITÀ COERENTE

- Marchiatura della **coppia stereo**
- **Punti corrispondenti** nelle due viste presentano lo **stesso** campione del **marchio**
- Il watermark viene modificato in base alla disparità prima di essere inserito nella vista destra
- Vantaggi:
  - Migliore **qualità visiva**
  - Maggior grado di **robustezza** contro attacchi di **view synthesis**

# MARCHIATURA SPAZIALE A DISPARITÀ COERENTE

## Codifica vista sinistra

- Metodo Spread Spectrum(**SS**):

$$I^w = I + \alpha w_K$$

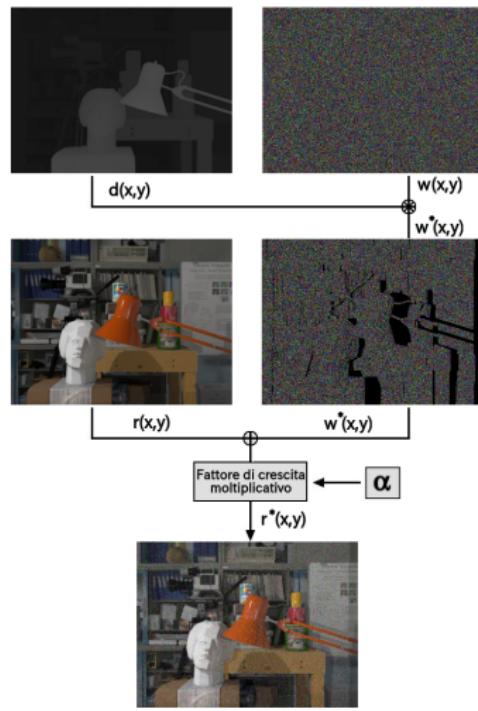
- Il marchio  $w_K$  segue  $N(0, 1)$ ,  
 $\alpha \in \{1, 3\}$

## Codifica vista destra

- $w_K$  deformato in base ai valori della disparità:

$$w_K^*(x, y) = w_K(x + d(x, y), y)$$

- Inserito con SS:  $r^w = r + \alpha w_K^*$



# MARCHIATURA SPAZIALE A DISPARITÀ COERENTE

## Decodifica vista sinistra

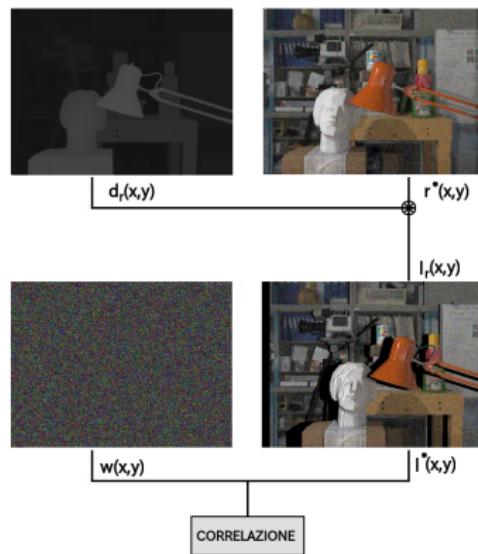
- Correlazione **vista sinistra** e **marchio originale**

## Decodifica vista destra

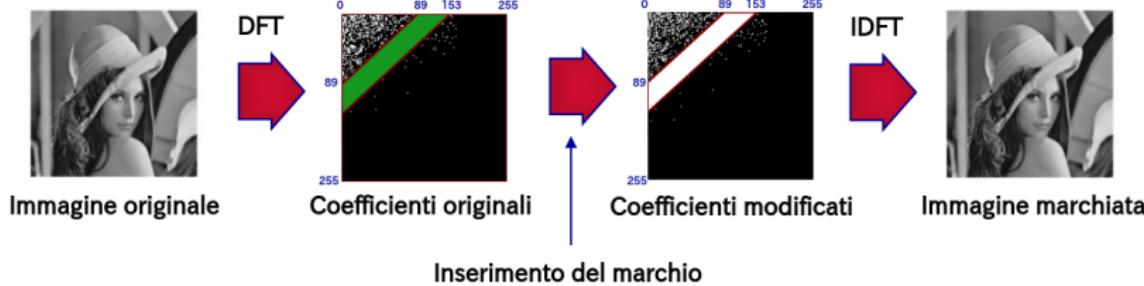
1. Correlazione **vista destra** e **marchio distorto**

oppure

2. Correlazione **vista sinistra ricostruita** (attraverso vista destra e disparità) e marchio originale



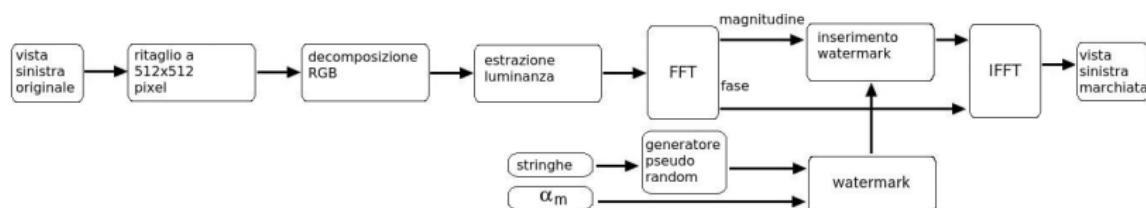
# ALGORITMO DI MARCHIATURA NEL DOMINIO DELLA FREQUENZA



## Vantaggi:

- Visibilità
- Invariante a traslazioni
- Resistente a degradazioni

# MARCHIATURA VISTA SINISTRA



## Inserimento marchio:

- estrazione luminanza di  $I$
- estrazione coefficienti a media frequenza
- alterazione coefficienti:  $v'_{l_i} = v_{l_i} + \alpha w_i v_{l_i}$

## Processo di marchiatura stereo

## MARCHIATURA VISTA DESTRA



## Obiettivi:

- Pixel corrispondenti marchiati nello stesso modo
  - Non controllabile in frequenza
  - Marchio inserito spazialmente

# MARCHIATURA VISTA DESTRA

Idea:



Se consideriamo l'immagine  $\mathbf{I}$  scritta in funzione della sua trasformata  $\mathbf{L}$ :

$$\mathbf{I} = \frac{1}{MN} \sum \sum (|\mathbf{L}(u, v)|) e^{\{j\phi(u, v)\}} e^{\{-j2\pi(\frac{ux}{M} + \frac{vy}{N})\}}$$

Dopo il processo di marchiatura:

$$\mathbf{I}_w = \frac{1}{MN} \sum \sum (|\mathbf{L}(u, v)| + \alpha |\mathbf{L}(u, v)| |w|) e^{\{j(\phi_L + \phi_w)\}} e^{\{-j2\pi(\frac{ux}{M} + \frac{vy}{N})\}}$$

# MARCHIATURA VISTA DESTRA

## Problemi:

- La procedura di detection si aspetta in ingresso un'immagine del tipo:

$$\mathbf{r}_w = \mathbf{r} + \frac{1}{MN} \sum \sum (\alpha |R(u, v)| |w| e^{\{j(\phi_R + \phi_w)\}}) e^{\{-j2\pi(\frac{ux}{M} + \frac{vy}{N})\}}$$

- L'alterazione estratta dalla vista sinistra è del tipo:

$$\alpha |L| |w| e^{\{j(\phi_L + \phi_w)\}}$$

## Soluzione:

- **modulo marchio:** modulo della vista sinistra ricostruita a partire dai pixel della vista destra
- **fase marchio:** fase della vista sinistra sommata a quella del marchio di riferimento

# MARCHIATURA VISTA DESTRA

Il marchio inserito nella vista destra è quindi:

$$\alpha |R^{**}| |w| e^{\{j(\phi_L + \phi_w)\}}$$

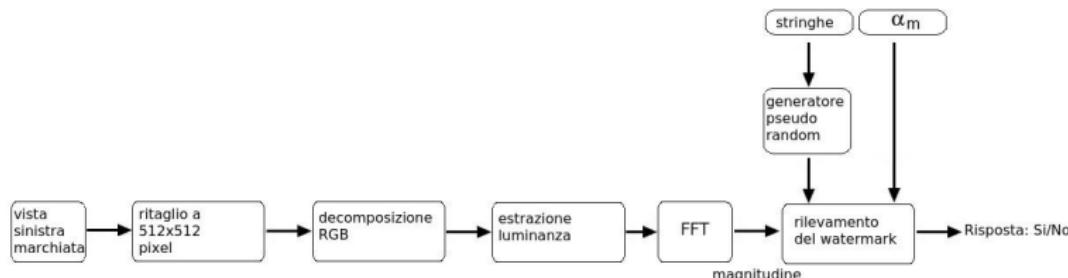
Le formule complete sono:

$$l_w = l + \frac{1}{MN} \sum \sum (\alpha |L(u, v)| |w| e^{\{j(\phi_L + \phi_w)\}}) e^{\{-j2\pi(\frac{ux}{M} + \frac{vy}{N})\}}$$

$$r_w = r + \frac{1}{MN} \sum \sum (\alpha |R(u, v)^{**}| |w| e^{\{j(\phi_L + \phi_w)\}})^* e^{\{-j2\pi(\frac{ux}{M} + \frac{vy}{N})\}}$$

## Processo di marchiatura stereo

## DETECTION VISTA SINISTRA

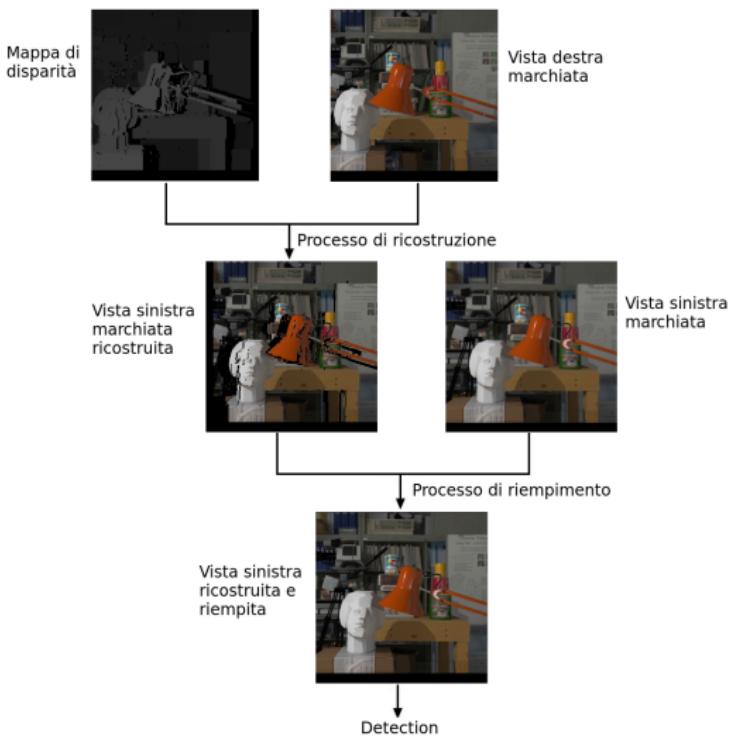


## Detection basata su soglia:

- generazione marchio
- calcolo likelihood  $L(y)$  e soglia  $\lambda$  con il criterio di Neyman-Pearson
- comparazione  $L(y)$  con  $\lambda$  e decisione

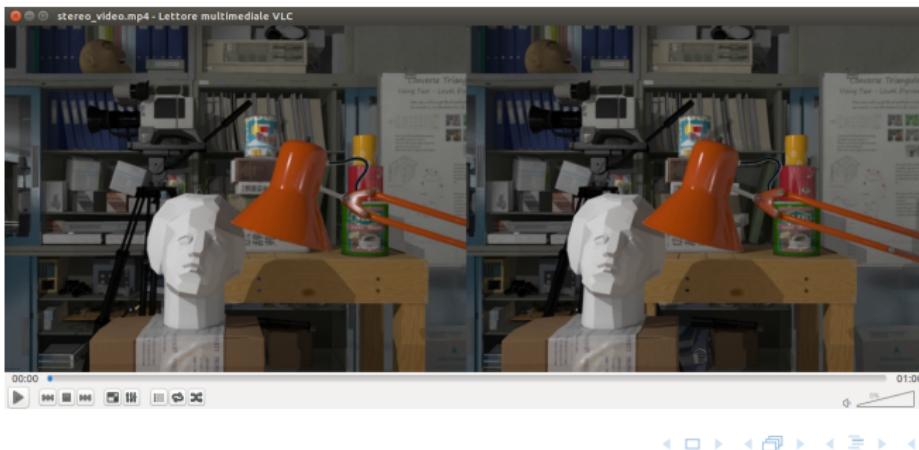
## Processo di marchiatura stereo

## DETECTION VISTA DESTRA



# RISULTATI SPERIMENTALI

- sequenza video di 1 minuto creata dal **dataset Tsukuba**
- frame stereo 1280x480
- frame rate 30
- group of picture 60



# TEST DI ROBUSTEZZA

## Compressione:

Si studia la degradazione del marchio dovuta alla compressione del video, in relazione alla potenza di inserimento

## Distribuzione web:

Si studia la resistenza del marchio in video che sono stati caricati su Youtube e successivamente scaricati

## Sintetizzazione di viste intermedie:

Si studia la risposta del marchio in caso di creazione di viste sintetiche a tre diverse distanze dalla vista sinistra

## Risultati sperimentali

## COMPRESsione

potenza marchio	livello di compressione	Detection stereo
1	1	<b>70%</b>
1	15	40%
1	25	< 20%
1	30	< 20%
3	1	> 80%
<b>3</b>	<b>15</b>	<b>70%</b>
3	25	30%
3	30	< 20%

Statistica della detection spaziale

potenza marchio	livello di compressione	Detection stereo
0.3	1	100%
<b>0.3</b>	<b>15</b>	<b>&gt; 96%</b>
0.3	25	36.6%
0.3	30	6.6%
0.6	1	100%
0.6	15	100%
<b>0.6</b>	<b>25</b>	<b>86.6%</b>
0.6	30	50%

Statistica della detection in frequenza

## Risultati sperimentali

## DISTRIBUZIONE WEB

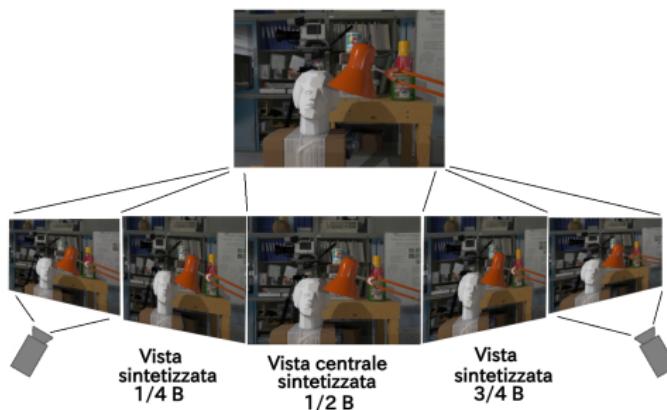
livello di compressione	PSNR(dB)
15	46.0194
25	40.4861
<b>YT</b>	<b>38.2039</b>
30	37.5587

Valore medio di PSNR per diversi livelli di compressione

potenza del marchio	Detection stereo
0.3	< 20%
0.5	20%
<b>0.6</b>	<b>37%</b>

Statistica della detection in frequenza per video caricati su Youtube

# SINTETIZZAZIONE DI VISTE INTERMEDIIE



	vista 1/4B	vista 1/2B	vista 3/4B
Detection spaziale	> 90%	> 80%	> 80%
Detection in frequenza	100%	100%	> 90%

# TEST DI TRASPARENZA: MISURE DI QUALITÀ



$$Q_{View}(x, y) = [l(x, y)]^\alpha \cdot [c(x, y)]^\beta \cdot [\mathbf{S}_{View}(x', y')]^\gamma$$

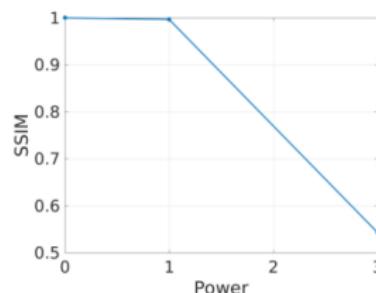
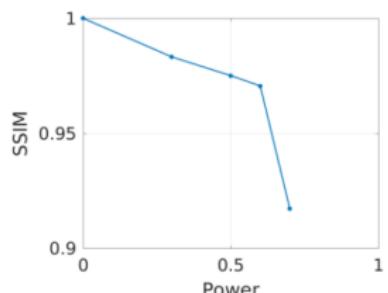
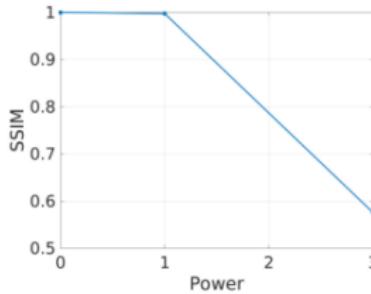
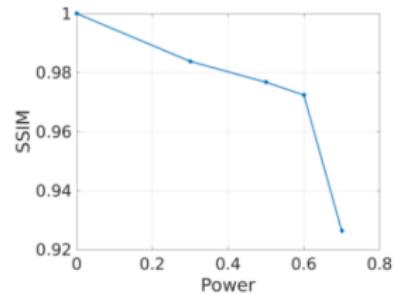
$$Q_{Depth}(x, y) = [l(x, y)]^\alpha \cdot [c(x, y)]^\beta \cdot [\mathbf{S}_{Depth}(x', y')]^\gamma$$

## Metriche di Chamida et al.

- Basate sugli **edge** della mappa di disparità e della vista da esaminare
- Versione modificata di **SSIM**
- Metrica di tipo **Reduced-Reference**

**Risultati sperimentali**

# TEST DI TRASPARENZA: MISURE DI QUALITÀ

vista  
sinistravista  
destra

metodo in frequenza

metodo spaziale

# TEST DI TRASPARENZA: PSNR

- Si è misurato l'impatto visivo tramite PSNR tra i frame originali e marchiati, al variare della potenza del marchio
- valori tipici per video marchiati sono tra 30 e 50 dB

potenza del marchio	PSNR(dB)
0.3	46.0071
0.5	45.9505
<b>0.6</b>	<b>45.9291</b>

# RISULTATI SPERIMENTALI

Nel dominio spaziale:

- fissiamo un degrado della qualità dell'immagine del 1%
- otteniamo la potenza del marchio pari a 1

CRF	potenza del marchio	True positive
1	1	70%
15	1	40%
25	1	< 20%
30	1	< 20%



# RISULTATI SPERIMENTALI

Nel dominio della frequenza:

- fissiamo un degrado della qualità dell'immagine del 1%
- otteniamo la potenza del marchio pari a 0.3

CRF	potenza del marchio	detection stereo
1	0.3	100%
<b>15</b>	<b>0.3</b>	<b>&gt; 90%</b>
25	0.3	36.6%
30	0.3	6.6%



Introduzione  
oooooo

Concetti base  
oooooo

Marchiatura spaziale  
oo

Metodo in frequenza  
oooooooo

Risultati sperimentali  
oooooooo●

## Risultati sperimentali

# VIDEO STEREO MARCHIATO CON POTENZA 0.3 COMPRESSO A FATTORE 15