参考文献

AA-RMVSNet [arXiv] [CVF] [PDF]

Wei Z, Zhu Q, Min C, et al. Aa-rmvsnet: Adaptive aggregation recurrent multi-view stereo network[C]//Proceedings of the IEEE/CVF International Conference on Computer Vision. 2021: 6187-6196.

Cascade-MVSNet [arXiv] [CVF] [PDF]

Gu X, Fan Z, Zhu S, et al. Cascade cost volume for high-resolution multi-view stereo and stereo matching[C]//Proceedings of the IEEE/CVF Conference on Computer Vision and Pattern Recognition. 2020: 2495-2504.

TransMVSNet [arXiv] [PDF]

Ding Y, Yuan W, Zhu Q, et al. TransMVSNet: Global Context-aware Multi-view Stereo Network with Transformers[J]. arXiv preprint arXiv:2111.14600, 2021.

LoFTR [arXiv] [CVF] [PDF]

Sun J, Shen Z, Wang Y, et al. LoFTR: Detector-free local feature matching with transformers[C]//Proceedings of the IEEE/CVF Conference on Computer Vision and Pattern Recognition. 2021: 8922-8931.

PatchmatchNet [arXiv] [CVF] [PDF]

Wang F, Galliani S, Vogel C, et al. PatchmatchNet: Learned Multi-View Patchmatch Stereo[C]//Proceedings of the IEEE/CVF Conference on Computer Vision and Pattern Recognition. 2021: 14194-14203.

ResNeSt [arXiv] [PDF]

Zhang H, Wu C, Zhang Z, et al. Resnest: Split-attention networks[]]. arXiv preprint arXiv:2004.08955, 2020.

NeuS [arXiv] [PDF]

Wang P, Liu L, Liu Y, et al. Neus: Learning neural implicit surfaces by volume rendering for multi-view reconstruction[]]. arXiv preprint arXiv:2106.10689, 2021.

致谢

稀疏重建部分使用Colmap完成相机参数的获取。

稠密重建部分的代码主要来源于AA-RMVSNet。

点云切割与可视化使用CloudCompare及Meshlab完成。

调用Open3D进行表面重建。

Cascade+Transformer的代码主要基于<u>kwea123</u>实现的<u>pytorch-lightning</u>版本的<u>Cascade-MVSNetl</u>以及<u>LoFTR</u>进行实现。

窗户识别算法中部分思路参考了Color Space的<u>矩形识别算法</u>,图像处理技术主要基于冈萨雷斯的<u>数字图像处理(第三</u> 版)。

语义分割部分调用了PyTorch-Encoding。

网站开发使用了<u>Element-Plus</u>的组件,使用<u>Potree</u>和<u>Three.js</u>进行渲染。

白模生成使用了NeuS的代码进行训练并测试。