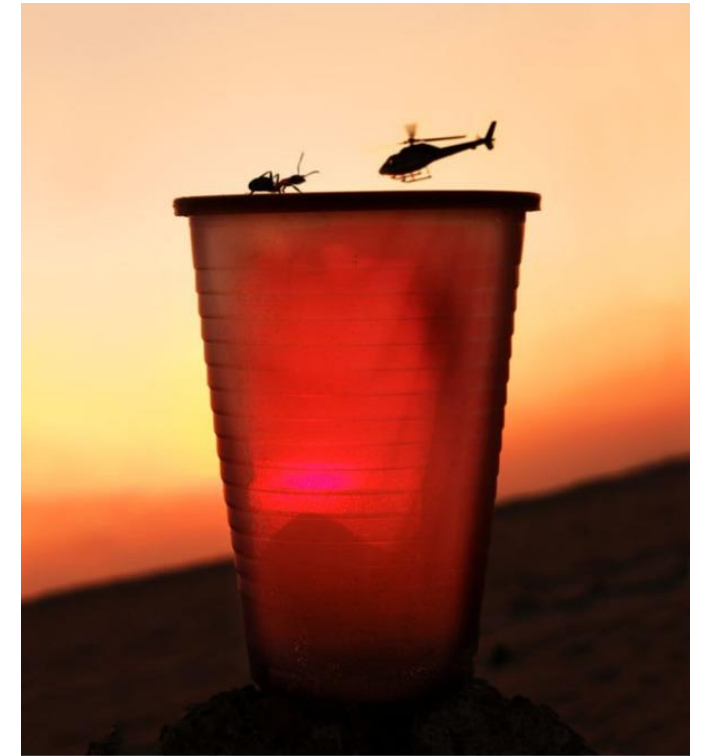


Perspektiva a geometrie obrazu

Strojové vidění a zpracování obrazu (BI-SVZ)

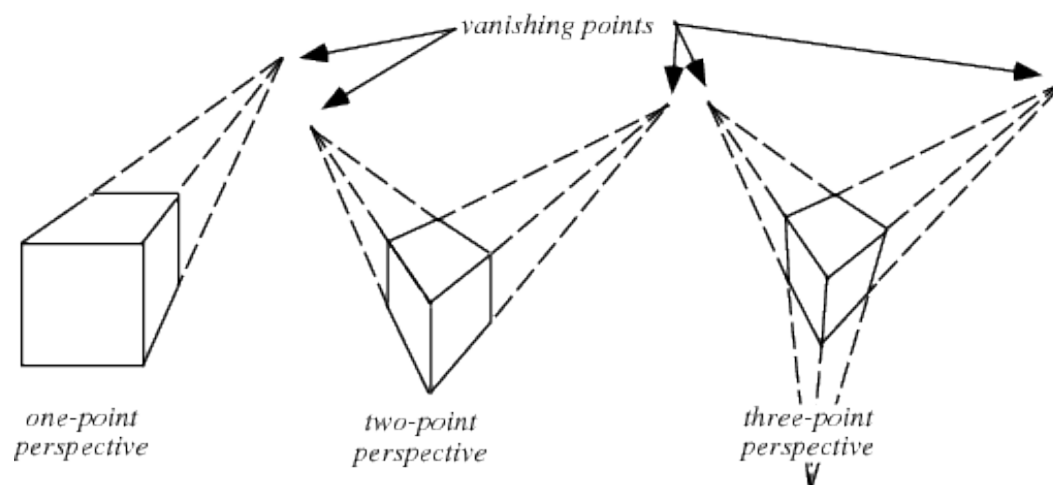
Perspektiva obrazu

- Snímky z kamery zachycují dva druhy informací
 - Geometrické: poloha, body, přímky, křivky
 - Fotometrické: barva, intenzita
- Zaznamenané obrazy z kamery jsou 2D projekcí 3D reálného světa
- K modelování projekce z 3D do 2D se využívají projektivní transformace
 - Např. model dírkové komory – pinhole camera model
- Zachycují snímky však informaci o rozměrech?
- Je projektivní transformace z 3D do 2D informativně ztrátová?
- Jak snímek rekonstruovat k znovu obnovení 3D informace?

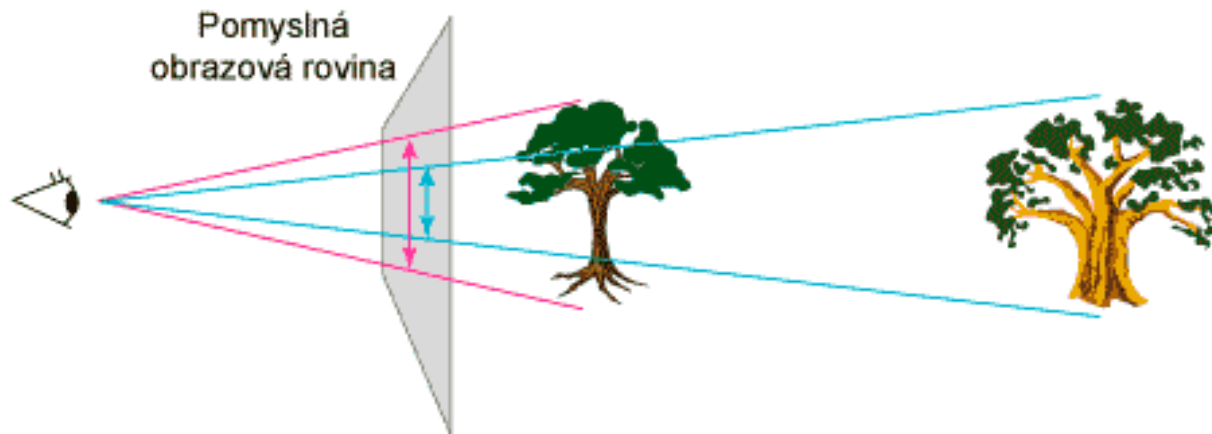


Perspektiva obrazu

- Perspektiva uměle vytváří iluzi prostoru a popisuje jak se předměty zobrazí relativně k jejich umístění v prostoru a relativně k jejich velikosti
- Vzdálené objekty se jeví zdánlivě menší než objekty blízké
- Mozek potřebuje k odhadnutí velikosti na snímku známé měřítko
- U stejných objektů postavených za sebou se objekty vzdálenější od pozorovatele jeví blíže u sebe
- Rovnoběžné linie se směrem k horizontu opticky sbíhají k bodu nazývaný úběžník



Perspektiva obrazu

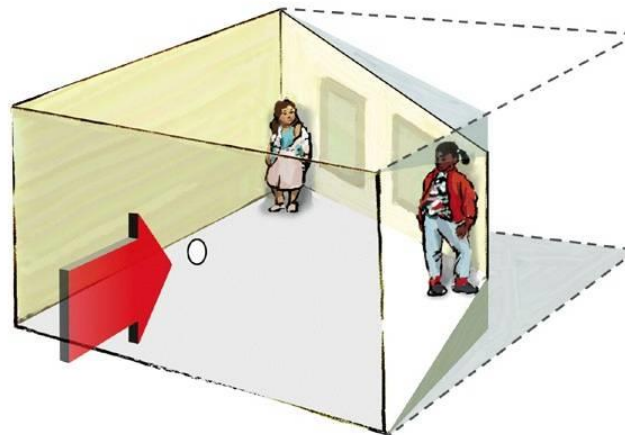


Amesova místnost



Amesova místnost

- Jeví se jako pravoúhlá místnost, ve skutečnosti však lichoběžník
- Rozdíl ve vizuální výšce osob je dán umístěním v různých vzdálenostech od pozorovatele
- Podlaha se navíc svažuje, a není tak rovnoběžná se stropem
- Využívala se k pozorování lidského vnímání
- Vidí kamera a lidské oko z pozice pozorovatele stejný obraz?



Geometrická primitiva

- 2D body

- $u = (x, y)$ – souřadnice v Euklidovském prostoru
- $u = (x', y', w)$ – homogenní souřadnice, kde $x = \frac{x'}{w}$ a $y = \frac{y'}{w}$

- 3D body

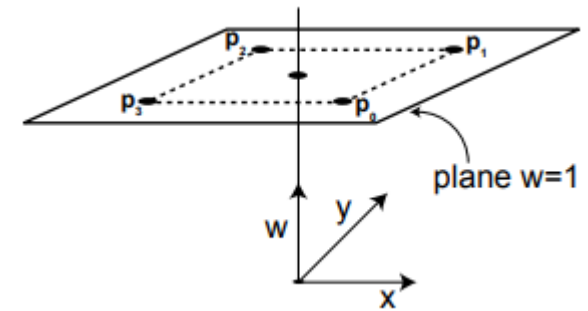
- $u = (x, y, z)$ – souřadnice v Euklidovském prostoru
- $u = (x', y', z', w)$ – homogenní souřadnice, kde $x = \frac{x'}{w}$, $y = \frac{y'}{w}$, $z = \frac{z'}{w}$

- Proč může být výhodné využívat homogenní souřadnice?

Homogenní souřadnice

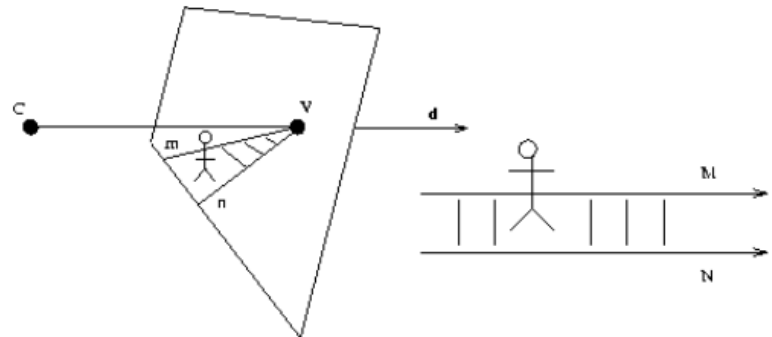
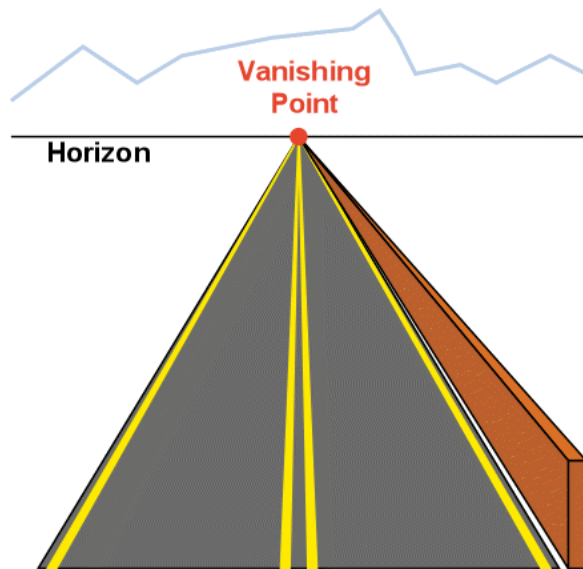
- Systém souřadnic využívaný v projektivní geometrii, stejně jako jsou kartézské souřadnice využívány v Euklidovské geometrii
- Výhodou je reprezentace bodů v nekonečnu pomocí konečných souřadnic
- Umožňují reprezentovat afinní transformace a obecně projektivní transformace pomocí matic – spousta operací se navíc stává lineárními
- Všechny body $(\beta x, \beta)$ reprezentují stejný bod x pro $\forall \beta \neq 0$

Vizualizace 2D bodů pomocí homogenních souřadnic



Úběžník - vanishing point

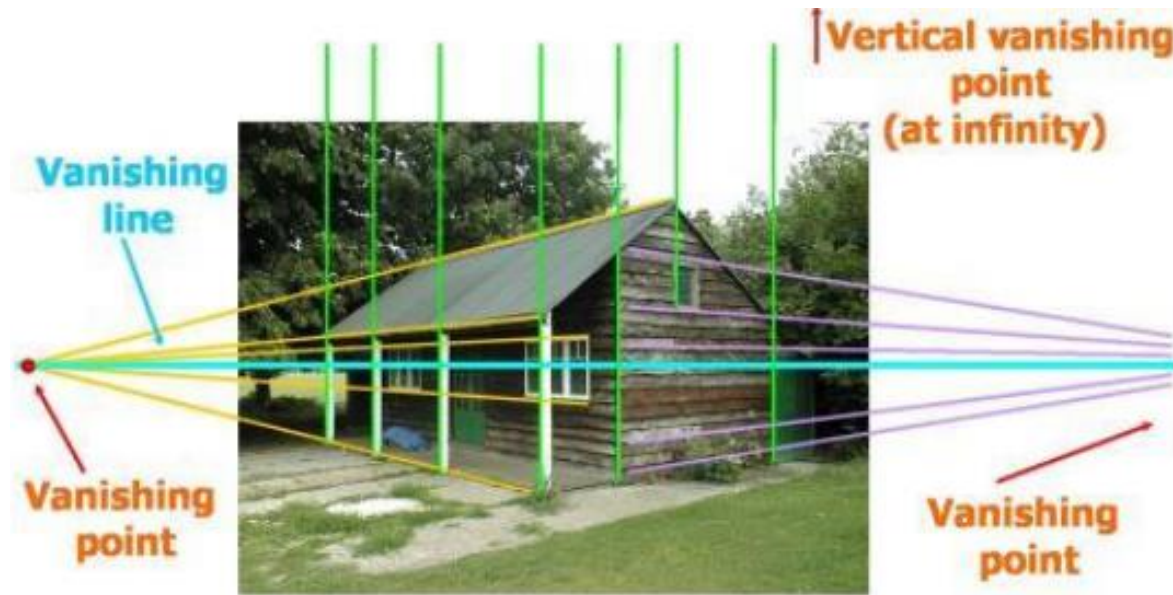
- V perspektivním obraze všechny rovnoběžné čáry konvergují k bodu nazývaný úběžník
- Více skupin rovnoběžných čar vytváří různé úběžníky
- Někdy také nazýván jako nevlastní bod (point at infinity)
- Souřadnice úběžníků se můžou nacházet i mimo zaznamenaný obraz



Carpaccio, 1514

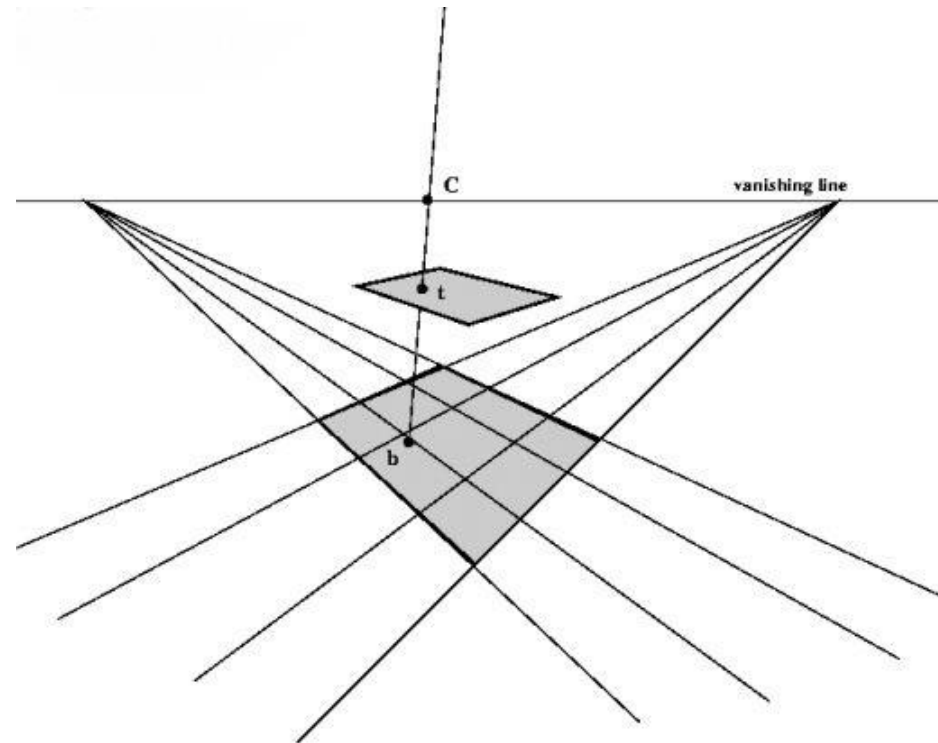
Úběžnice - vanishing line

- Přímka procházející dvěma úběžníkami se nazývá úběžnice
- Čáry, které jsou vertikální (ortogonální k optické ose) formují vertikální úběžník
- Homogenní souřadnice vertikálního úběžníku jsou $VP = (x, y, 0)$



Úběžnice - horizont

- Dvě skupiny čar ležící na pozemní rovině (ground plane) formují dva úběžníky
- Tyto úběžníky formují úběžnici, kterou nazýváme horizont
- Vše ve snímku nad úrovní kamery bude zobrazeno nad horizontem a naopak



Jak vypočítat souřadnice úběžníku a rovnici úběžnice?

- Bod v obraze je definován souřadnicemi (x, y)
- Přímka je určena dvěma body
- Průsečík dvou rovnoběžných přímek je úběžník
- Přímka vedoucí skrz dva úběžníky je úběžnice

- Ruční postup
 - Výběr několika bodů formující dvě skupiny paralelních čar
 - Následný výpočty úběžníku a úběžnic
- Automatizovaný algoritmus
 - Hranová detekce + Hough lines

Úběžníky, úběžnice – ruční postup

- V 2D projektivní geometrii platí:
 - [Point-line duality](#) – „pro libovolný vzorec můžeme zaměnit body za přímky“
 - K zjištění zda přímka $l = (a, b, c)^T$ prochází bodem $p = (x, y, 1)^T$ vypočteme, zda je jejich skalární součin roven 0
 - $l^T p = 0$, pak l prochází bodem p
 - Vektorový součin dvou bodů v homogenních souřadnicích je přímka
 - $l = p_1 \times p_2$
 - Vektorový součin dvou přímek je bod, ve kterém se protínají
 - $p = l_1 \times l_2$

Úběžníky, úběžnice - automatizovaný algoritmus



a

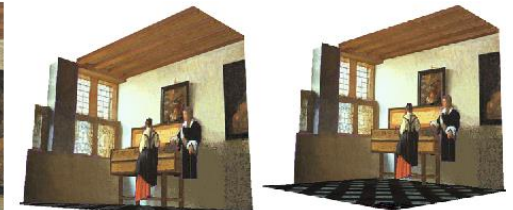
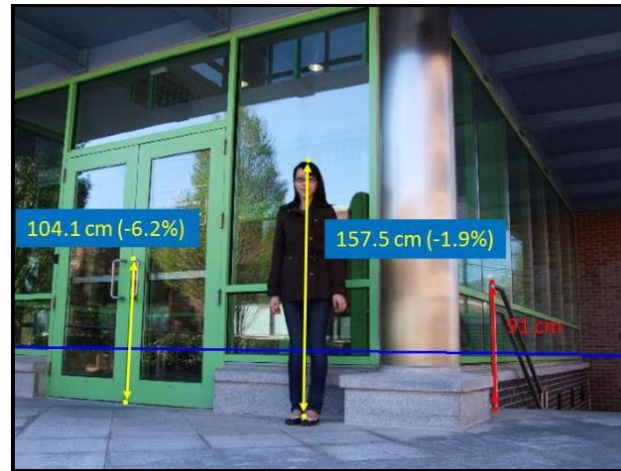
b



c

K čemu je znalost úběžníku a úběžnic dobrá?

- Měření výšky objektů
 - Mějme horizontovou úběžnici, vertikální úběžník a známou informaci o jedné referenční výšce změřenou od pozemní roviny (ground plane) ve směru vertikálního úběžníka
 - Pak můžeme vypočítat výšku libovolného bodu (od pozemní roviny) pokud známe jeho projekci na pozemní rovinu
- 3D rekonstrukce
- [A. Criminisi et al, 2000](#)



a

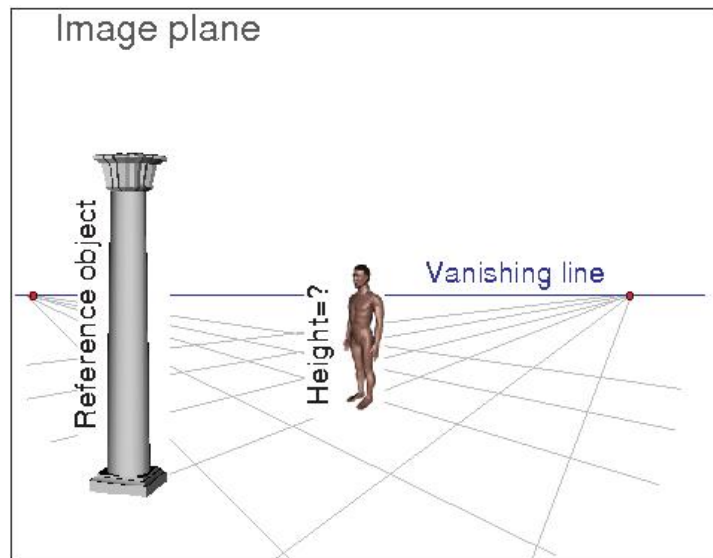
b

c

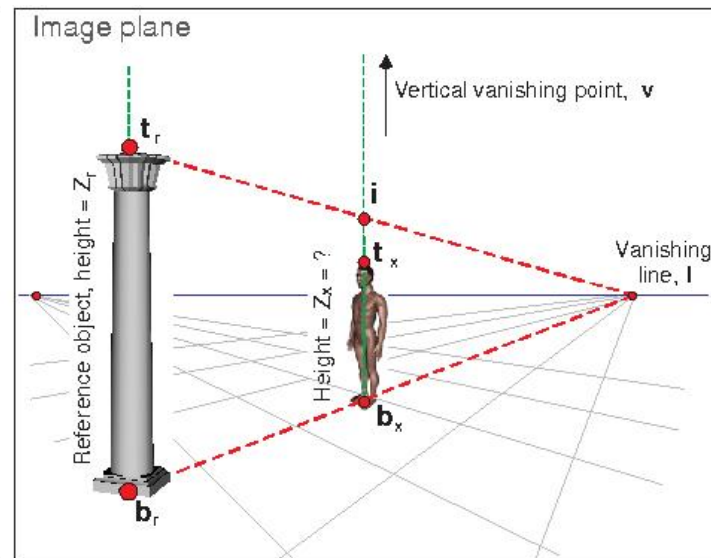
d

e

K čemu je znalost úběžníku a úběžnic?



a



b



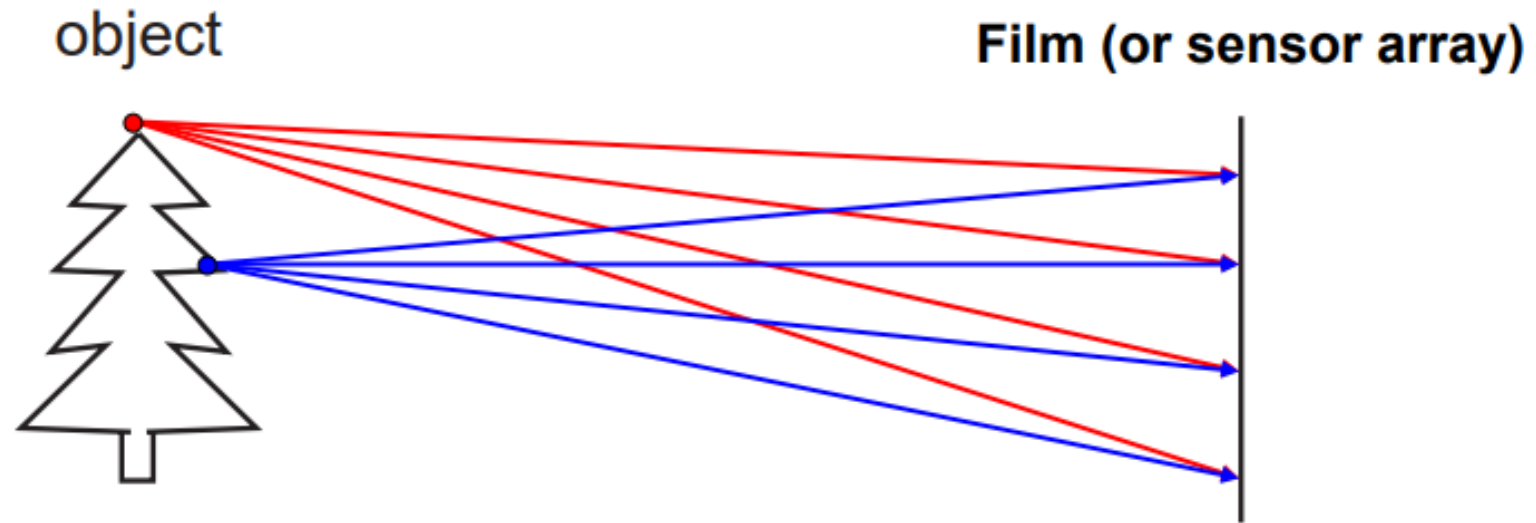
c



d

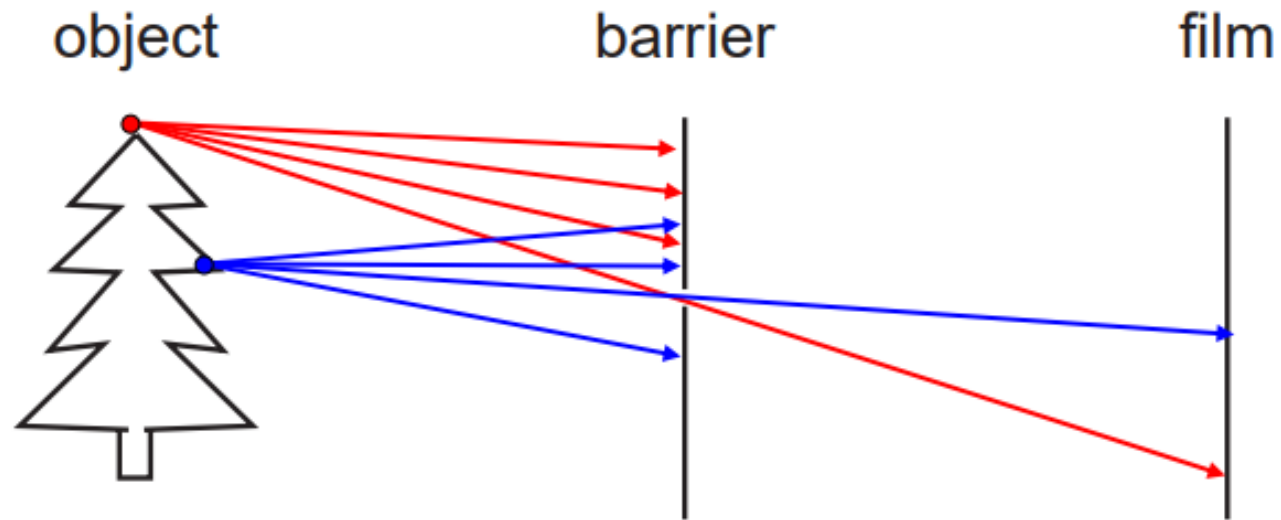
Vznik obrazu – ještě naposledy

- Jak vlastně vytvořit záznamové zařízení?



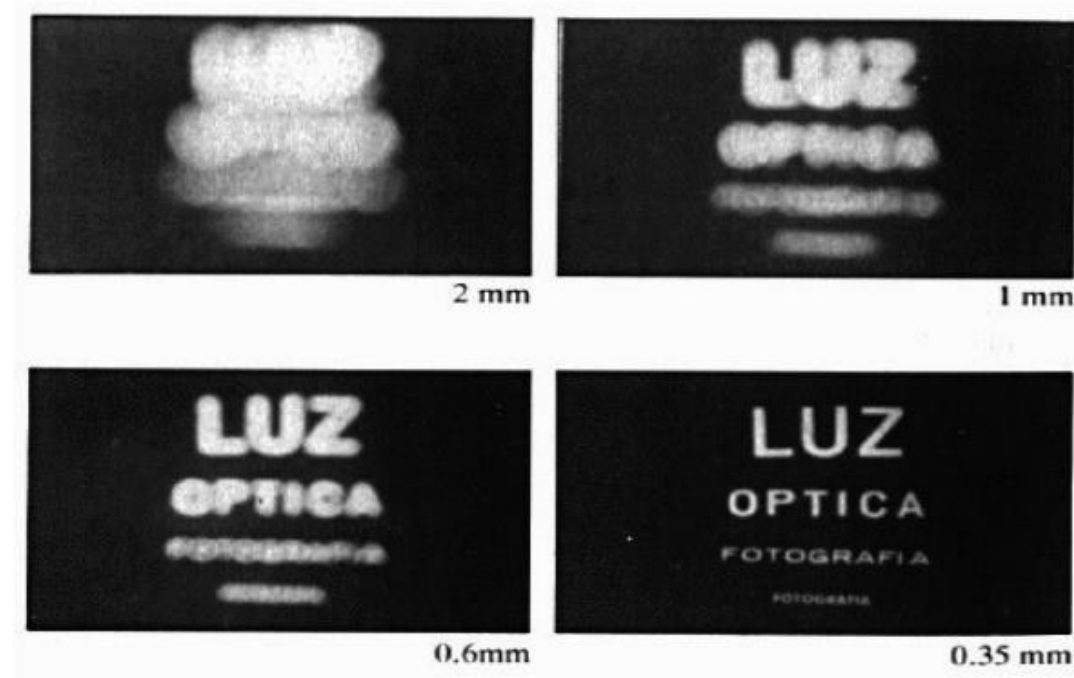
Vznik obrazu – dírková komora

- Přidání dírky omezí průchod světla na záznamové zařízení a zároveň sníží neostrost
- V kamerách, tak jak je známe, to není nic jiného než clona



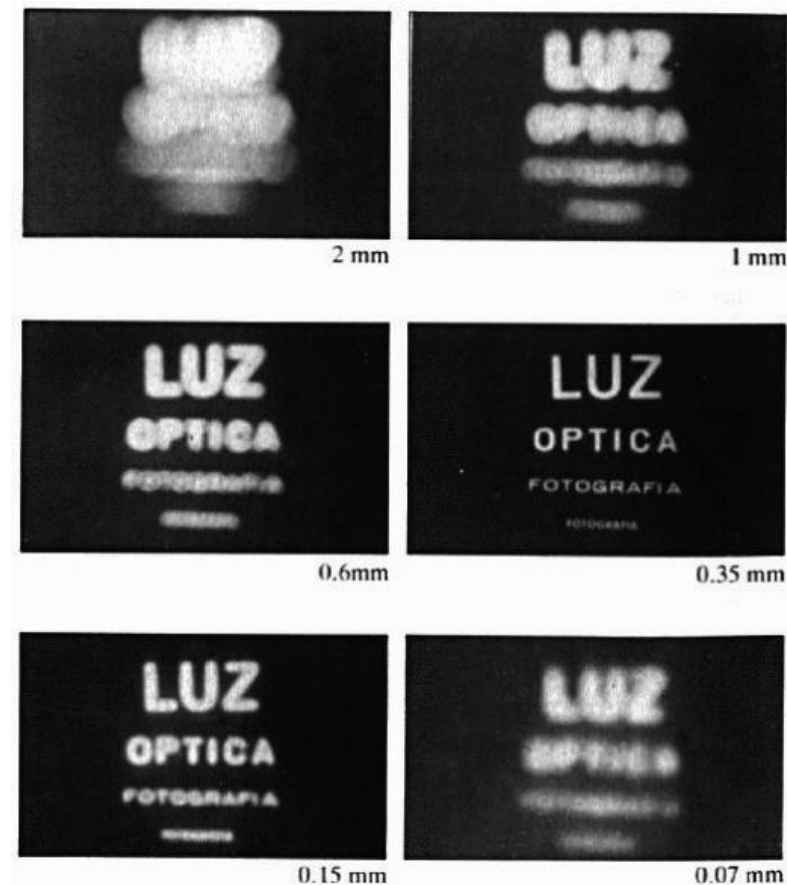
Vznik obrazu – vliv velikosti clony

- Proč tedy neudělat clonu co nejmenší k maximalizaci ostrosti?
 - Jaký efekt se projeví?



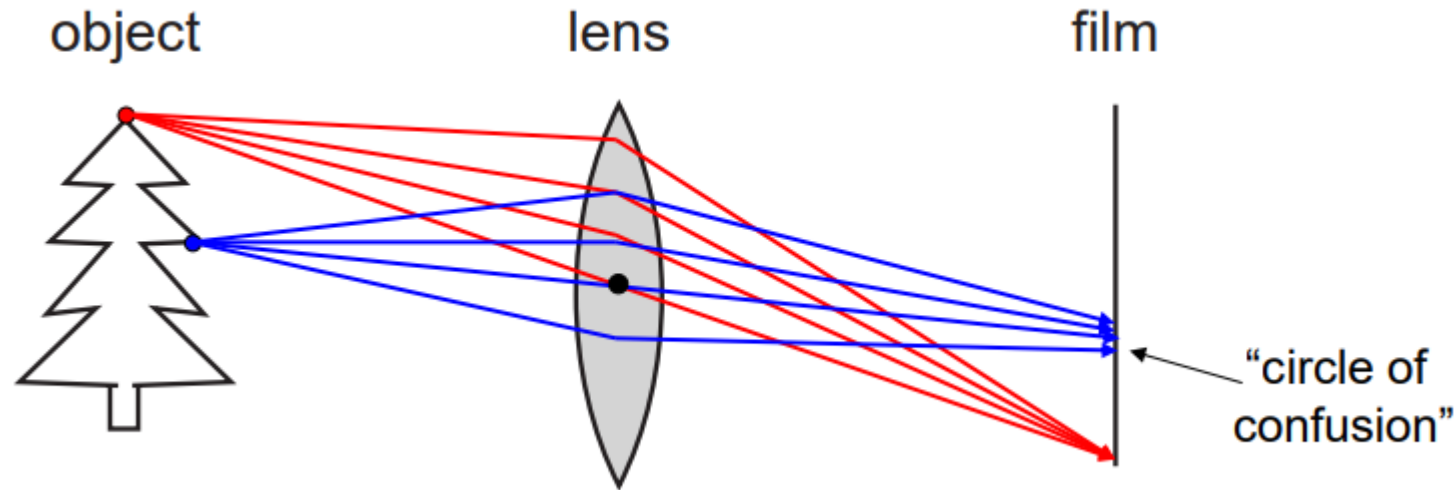
Vznik obrazu – vliv velikosti clony

- Nezapomeňte na existenci „sweet spotu“, to platí i pro dírkové komory



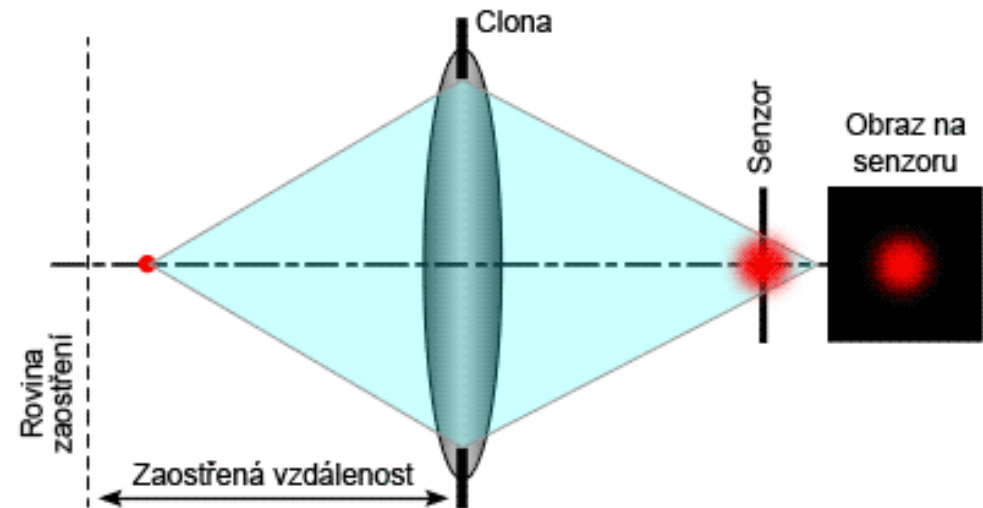
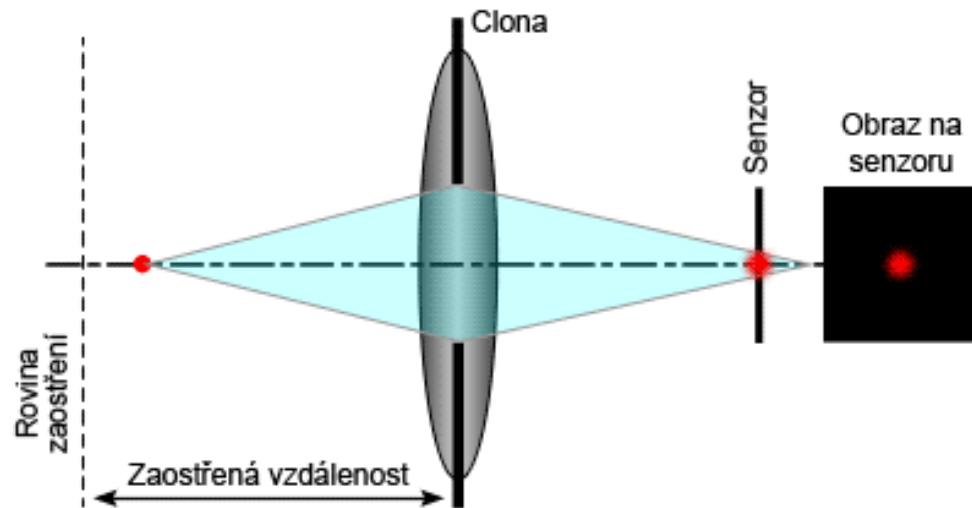
Vznik obrazu – přidání objektivu

- Rozmístění čoček v objektivu určuje rovinu zaostření
 - Body blízko této roviny se zobrazí na senzoru jako body – tedy hrany zůstanou hranami
 - Body mimo tuto rovinu se zobrazí jako rozmazaný kruh o určitém průměru - tzv. rozptylový kroužek (circle of confusion)



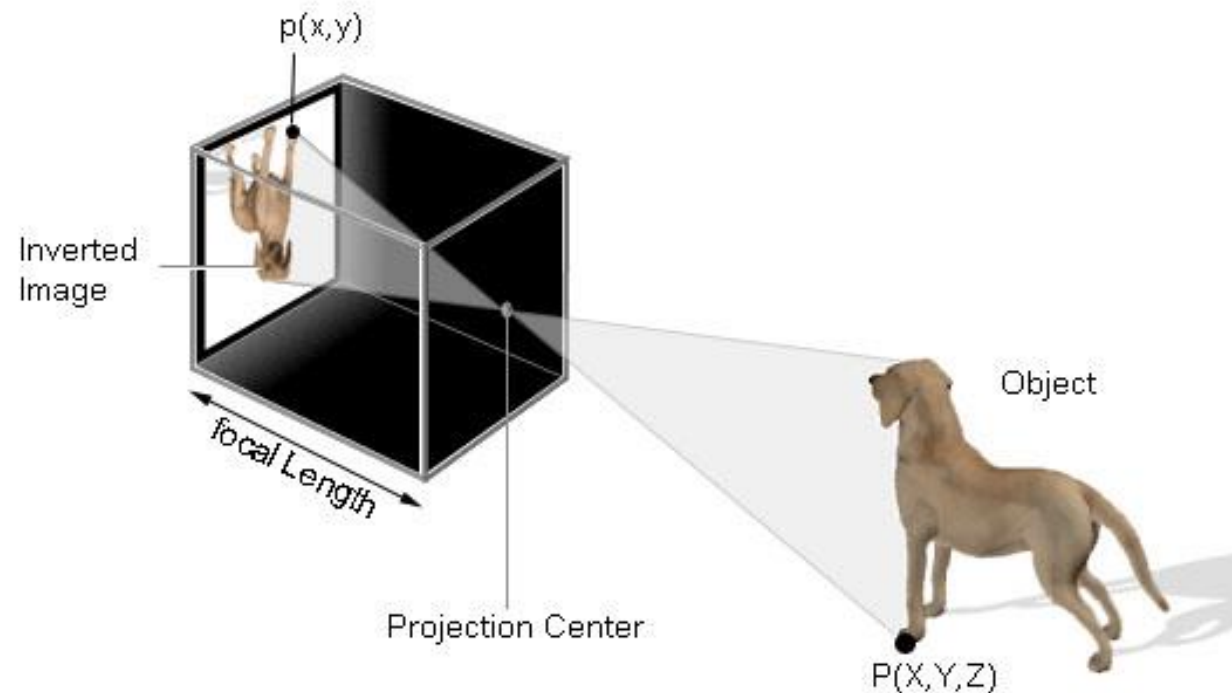
Vznik obrazu – změna velikosti clony

- Zavřená clona způsobí, že paprsky světla jsou více rovnoběžné a odchylka od roviny zaostření se na senzoru projeví méně
- Hloubka ostrosti tudíž se zavíráním clony stoupá
- Jak velká je hloubka ostrosti u dírkové komory?



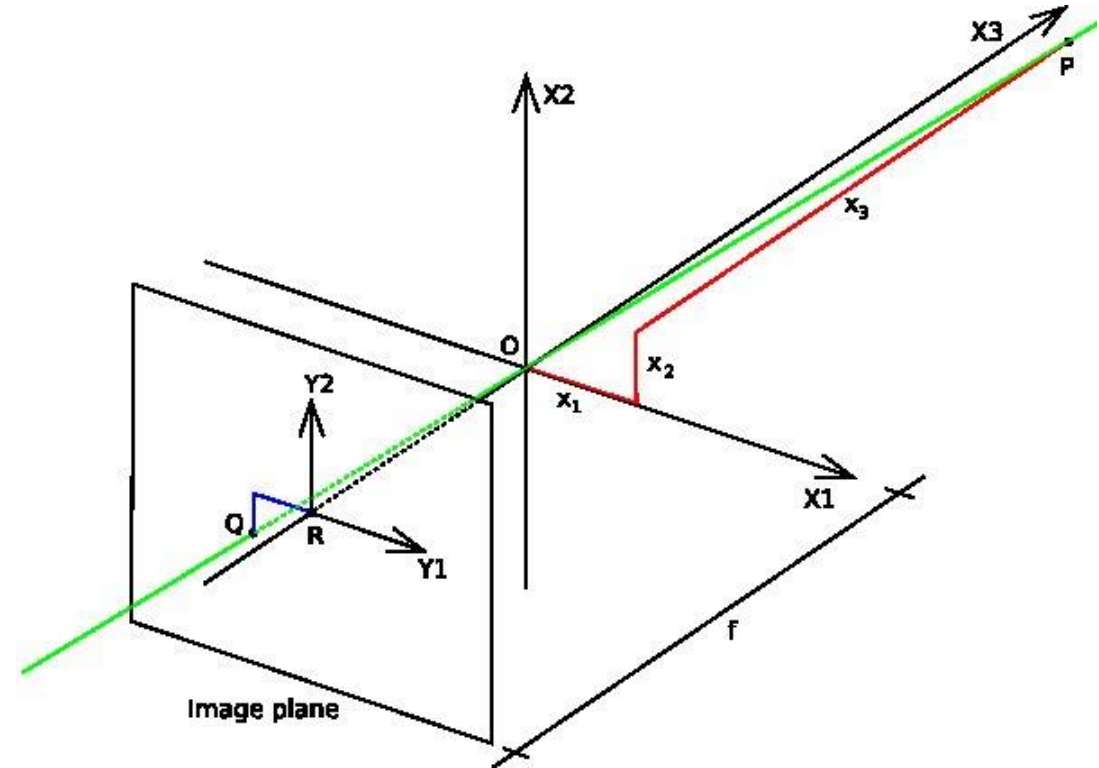
Modelování projekce

- Skutečný model projekce pro běžný fotoaparát je značně komplikovaný
 - díky nedokonalostem optiky a ostatních součástí soustavy (např. integer souřadnice)
- K zjednodušení se využívá aproximace pomocí modelu dírkové komory (pinhole camera model)



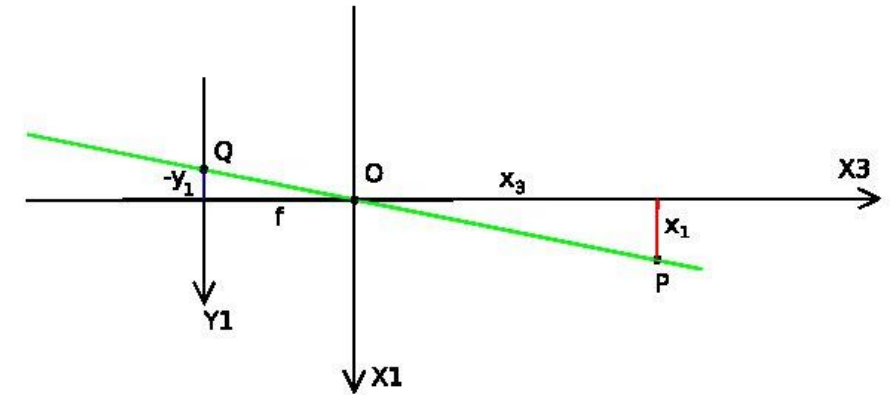
Model dírkové komory

- 3D souřadnicový systém s počátkem v bodě O
 - O bývá optický střed – umístění clony
 - X_3 nazýváme optickou osou
- 2D souřadnicový systém s počátkem v bodě R
 - R je průnik optické osy s obrazovou rovinou
 - Také nazývaný jako principal point
 - Osy Y_1, Y_2 tvoří rovinu rovnoběžnou k X_1, X_2
- Obrazová rovina je umístěna ve vzdálenosti $-f$ od optického středu
 - f je ohnisková vzdálenost objektivu
- Bod v prostoru $P = (x_1, x_2, x_3)$ relativní k X_1, X_2, X_3
- Bod $Q = (y_1, y_2)$, relativní k Y_1, Y_2 , který je projekcí bodu P skrze optické centrum O



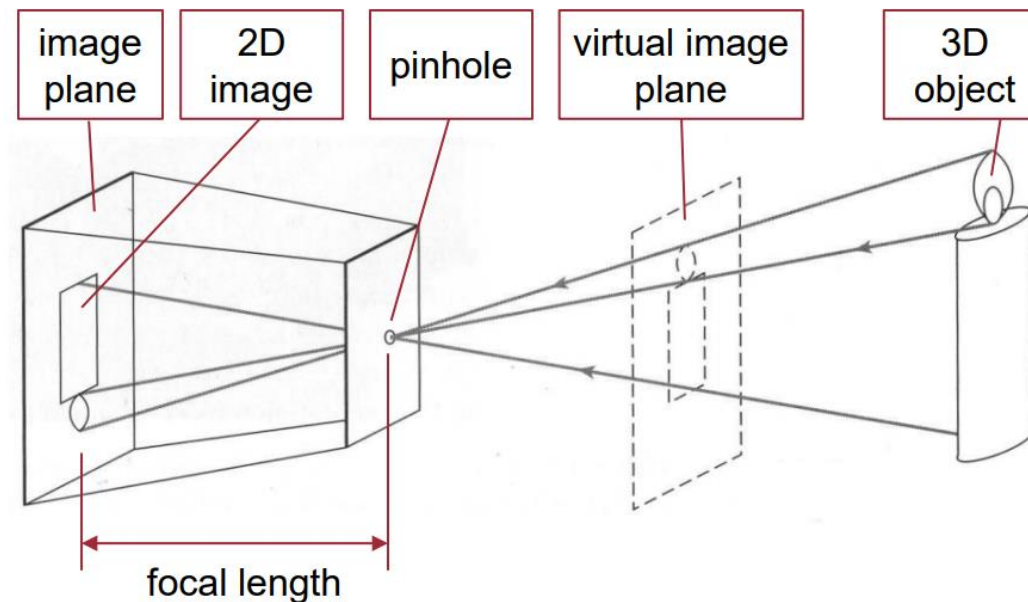
Model dírkové komory

- Nyní potřebujeme zjistit, jak pozice bodu Q závisí na pozici bodu P
- K tomu můžeme využít podobnosti trojúhelníků
 - $-\frac{y_1}{f} = \frac{x_1}{x_3}$ nebo $y_1 = -\frac{f x_1}{x_3}$
- Podobně, když bychom se dívali ve opačném směru osy X_1
 - $-\frac{y_2}{f} = \frac{x_2}{x_3}$ nebo $y_2 = -\frac{f x_2}{x_3}$
- To lze zapsat jako:
 - $\begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix} = -\frac{f}{x_3} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}$,
což už je vztah popisující závislost $Q = (y_1, y_2)$ na $P = (x_1, x_2, x_3)$



Model dírkové komory – zmatení nepřítele

- Občas se v modelech uvažuje umístění virtuální obrazové roviny do vzdálenosti f místo $-f$
 - Tím se zbavíme invertovaného obrazu a geometrické vlastnosti jsou ekvivalentní
 - Výsledkem je pak vztah $\begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix} = \frac{f}{x_3} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}$, který budeme dále uvažovat



Model dírkové komory – maticový zápis

- Se znalostí homogenních souřadnic a snadným [odvozením](#), jsme schopni vztah přepsat do maticové podoby jako $y \sim Px$:
 - P je matice rozměru 3×4 nazývaná projektivní matce (camera matrix)
 - $x = (x_1, x_2, x_3, 1)$ je 3D bod v prostoru v homogenních souřadnicích
 - $y = (y_1, y_2, 1)$ je 2D bod v obrazové rovině v homogenních souřadnicích
 - Symbol \sim znamená, že levá i pravá strana jsou si rovny až na nenulový násobek skalárem
- Výsledkem tedy je
$$\begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ 1 \end{pmatrix} \sim \begin{bmatrix} f & 0 & 0 & 0 \\ 0 & f & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ 1 \end{pmatrix}$$
- Jenže ono to tak jednoduchý není

Model dírkové komory – vnitřní a vnější parametry

- Matici P vždy ještě dekomponujeme na $P = K \times [R \mid t]$ a ve reálných situacích pracujeme s modelem $y \sim K \times [R \mid t]x$

- K se nazývá matice vnitřních parametrů - $K = \begin{bmatrix} f_x & s & x_0 \\ 0 & f_y & y_0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$

- $[R \mid t]$ se nazývá matice vnějších parametrů - $[R \mid t] = \begin{bmatrix} r_{1,1} & r_{1,2} & r_{1,3} & t_1 \\ r_{2,1} & r_{2,2} & r_{2,3} & t_2 \\ r_{3,1} & r_{3,2} & r_{3,3} & t_3 \end{bmatrix}$

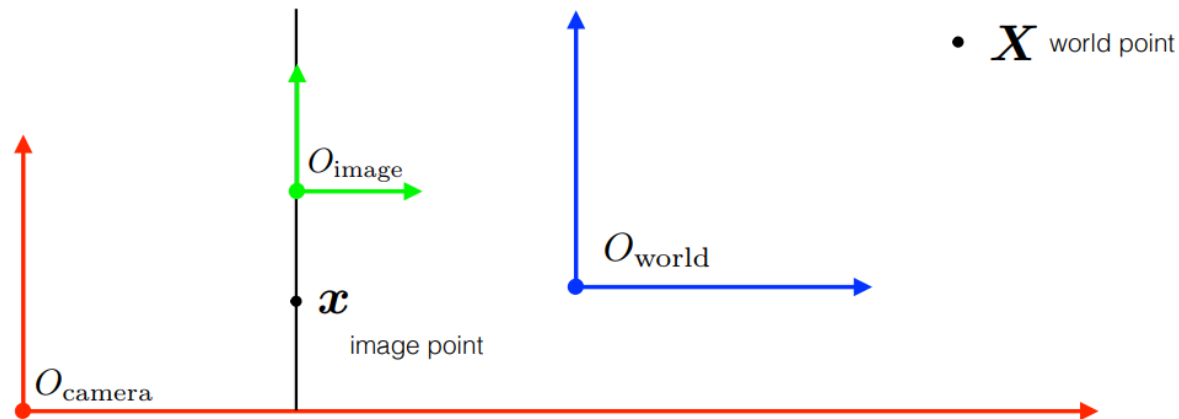
- Matici vnějších parametrů lze dekomponovat na:
 - R - rotační matice
 - t - vektor posunu

Model dírkové komory – matice vnitřních parametrů

- f_x, f_y - ohniskové vzdálenosti v pixelech (nemusí být nutně stejné)
- x_0, y_0 - offset bodu, který vznikne průnikem optické osy s obrazovou rovinou - uvažujem levý horní roh jako $(0, 0)$
- s – zkosení snímáče
- Matice vnitřních parametrů se při změně pozici kamery nemění
- Matice vnitřních parametrů je pro libovolnou kombinaci kamera + objektiv jiná (platí i pro stejné typy vybavení)
- [Detailní vysvětlení vnitřních parametrů a vizualizace jejich vlivu](#)

Model dírkové komory – matice vnějších parametrů

- V reálné situaci máme 3 souřadnicové systémy – kamerový, obrazový a světový
- Matice vnějších parametrů popisuje Euklidovskou transformaci mezi světovým souřadnicovým systémem a kamerovým souřadnicovým systémem



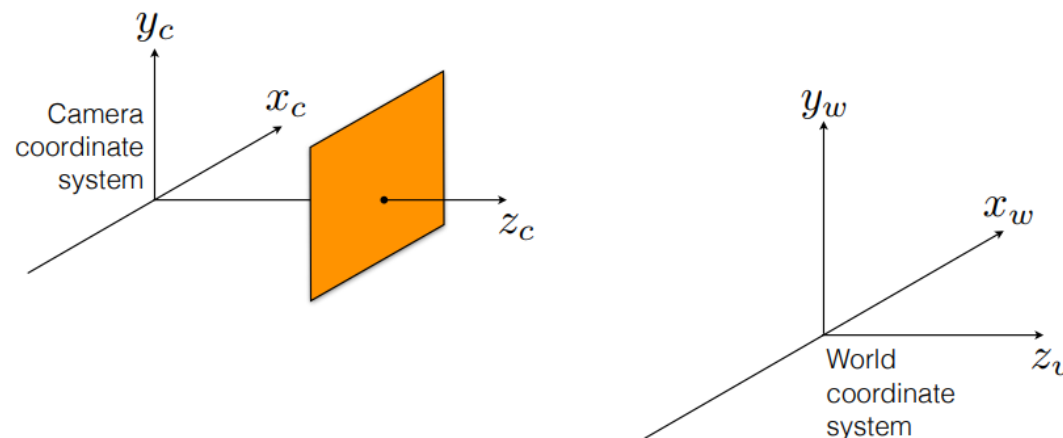
- [Detailní vysvětlení vnějších parametrů a vizualizace jejich vlivu](#)

Projektivní matice

- Pokud předpokládáme, že máme stejný kamerový a světový souřadnicový systém, platí $y \sim Px$, kde $P = K \times [I \mid 0]$

- Maticově -
$$\begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ 1 \end{pmatrix} \sim \begin{bmatrix} f_x & s & x_0 \\ 0 & f_y & y_0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ 1 \end{pmatrix}$$

- Když jsou souřadnicové systémy různé, kterou z matic je potřeba modifikovat?

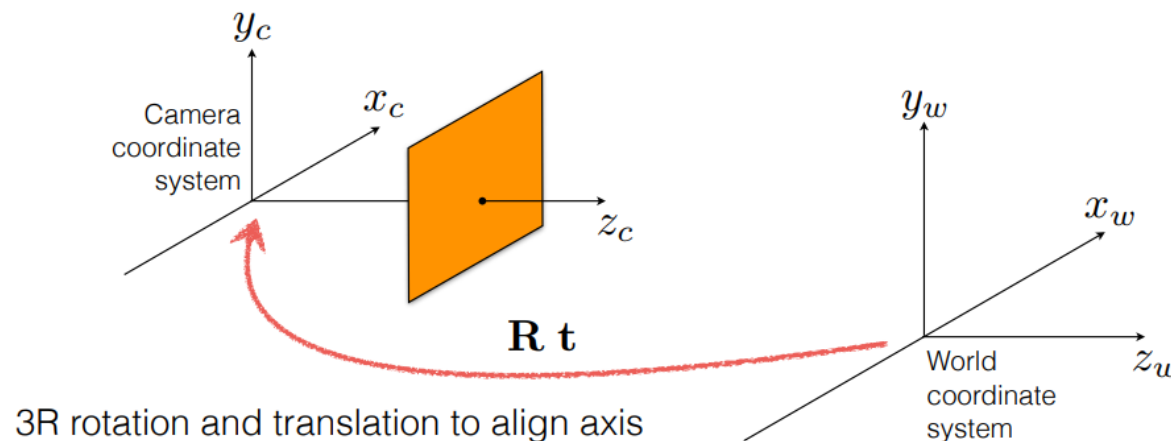


Projektivní matice

- Pokud předpokládáme, že máme stejný kamerový a světový souřadnicový systém, platí $y \sim Px$, kde $P = K \times [I \mid 0]$

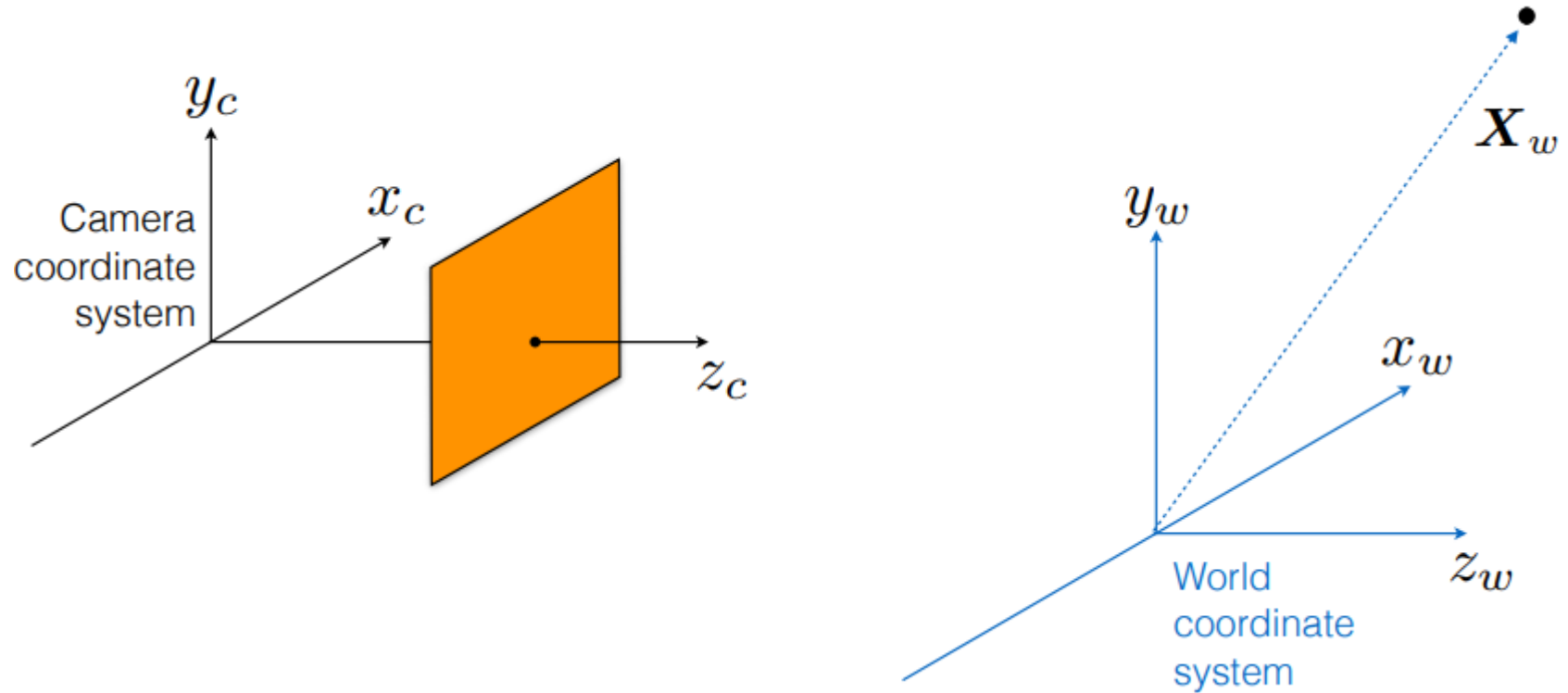
- Maticově -
$$\begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ 1 \end{pmatrix} \sim \begin{bmatrix} f_x & s & x_0 \\ 0 & f_y & y_0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ 1 \end{pmatrix}$$

- Když jsou souřadnicové systémy různé, kterou z matic je potřeba modifikovat?



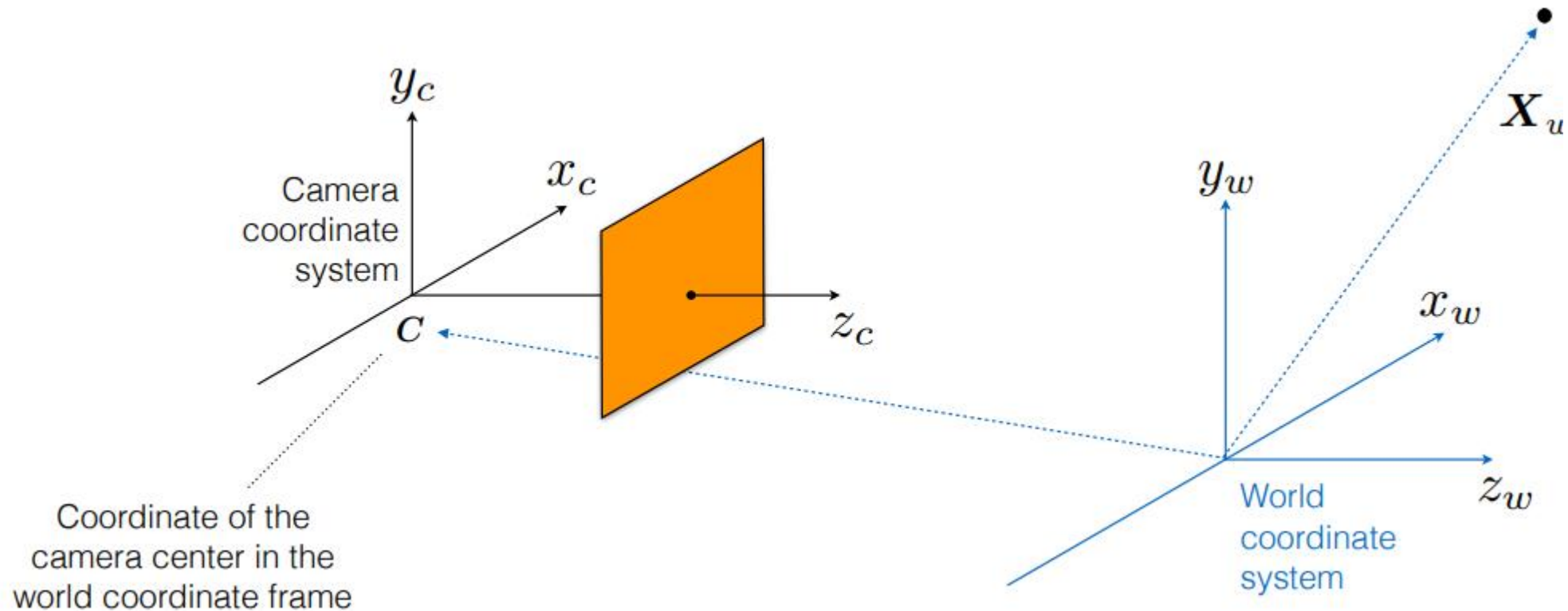
Projektivní matice

- Transformace bodu X_w v světovém souřadnicovém systému na X_c v kamerovém souřadnicovém systému



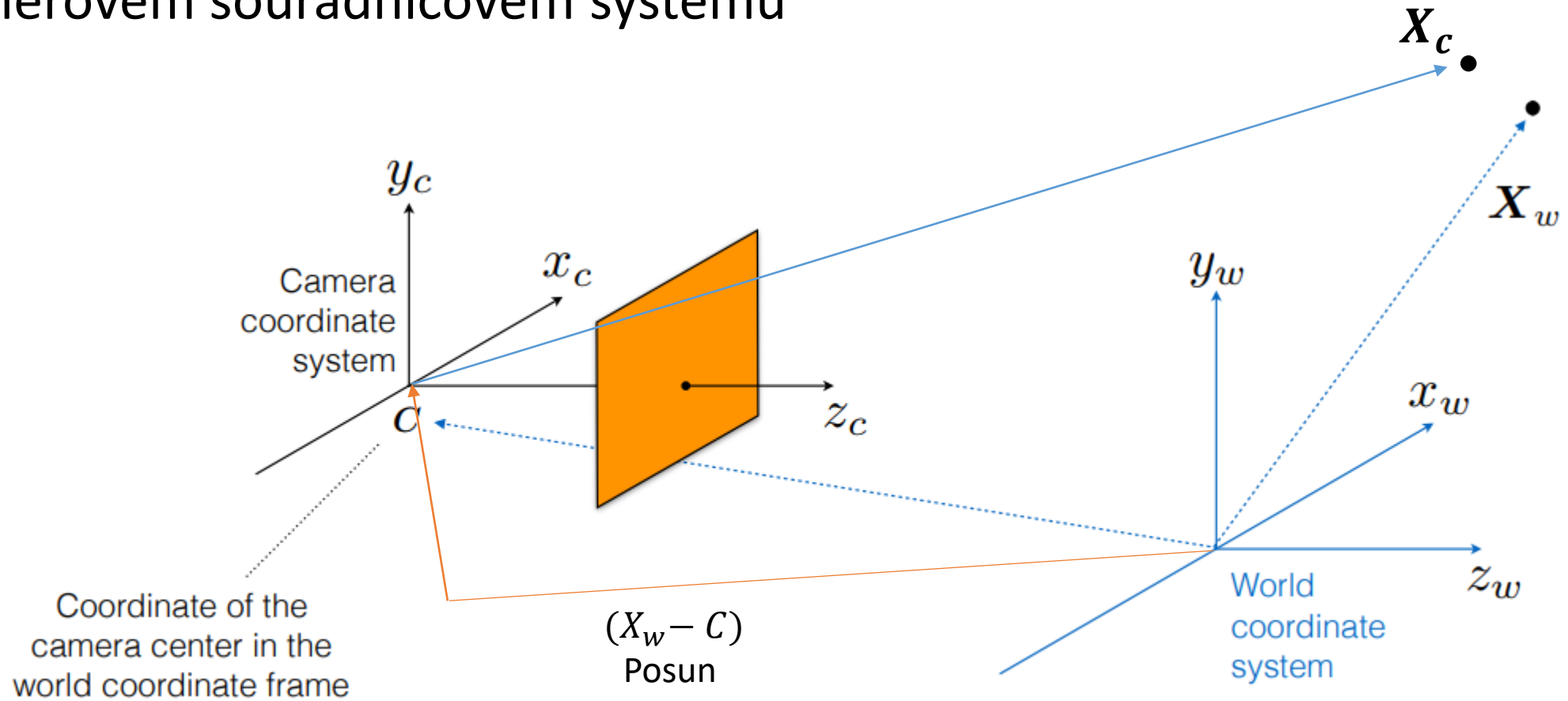
Projektivní matice

- Transformace bodu X_w v světovém souřadnicovém systému na X_c v kamerovém souřadnicovém systému



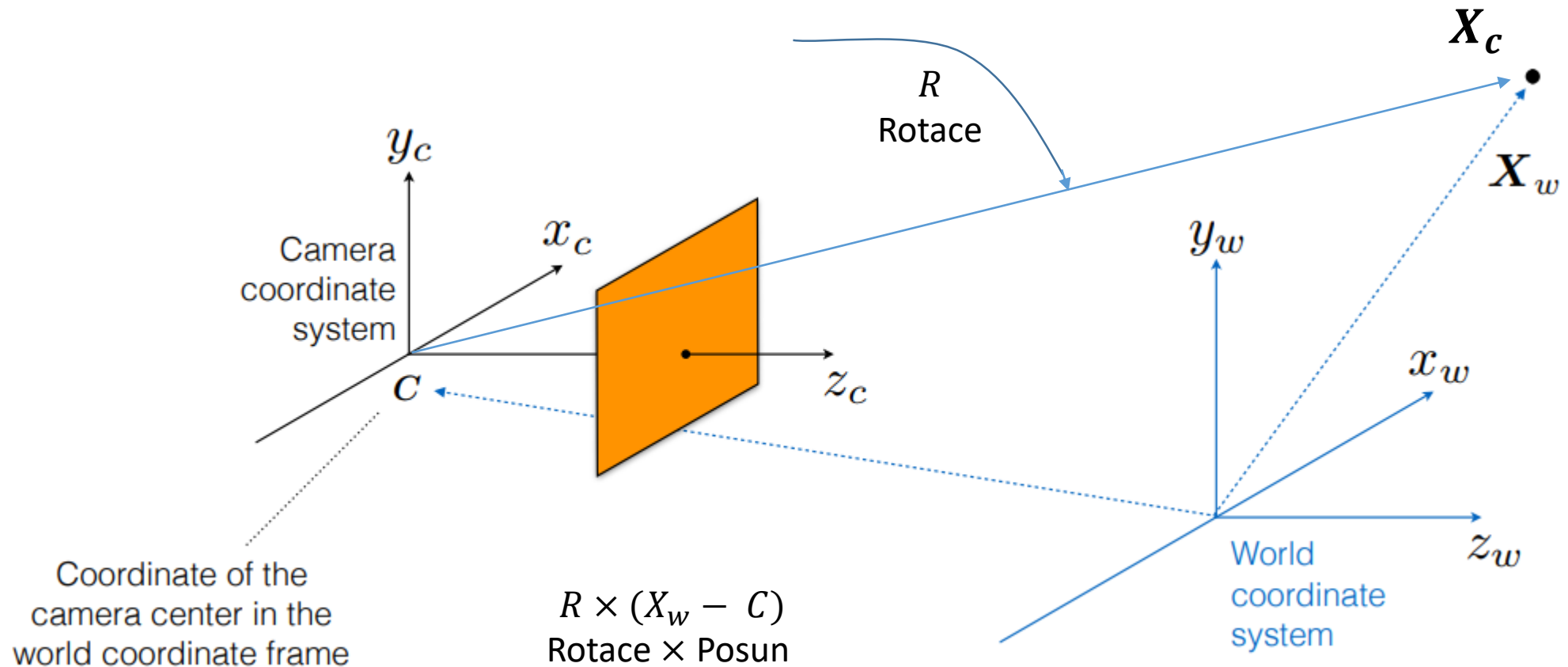
Projektivní matice

- Transformace bodu X_w v světovém souřadnicovém systému na X_c v kamerovém souřadnicovém systému



Projektivní matice

- Transformace bodu X_w v světovém souřadnicovém systému na X_c v kamerovém souřadnicovém systému



Projektivní matice

- Bod X_c tedy získáme jako $X_c = R \times (X_w - C)$

- Po převedení do homogenních souřadnicích
$$\begin{pmatrix} X_c \\ Y_c \\ Z_c \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} R & -R \times C \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} X_w \\ Y_w \\ Z_w \\ 1 \end{pmatrix}$$

Matice 4x4

- Obecná a upravená forma projektivní matice P je tedy

$$\bullet P = K \times R \times [I \mid -C]$$

Projektivní matice

$$\bullet P = K \times R \times [I \mid -C]$$

Projektivní matice
(camera matrix)

Matice vnitřních
parametrů 3x3

Matice 3D
rotace 3x3

Matice jednotková
3x3

Vektor 3D
posunu 3x1

- Využívanější a přehlednější forma zápisu je $P = K \times [R \mid t]$
 - $t = -R \times C$

V obou případech platí, že první operací je 3D posun, následovaný 3D rotací

Jakým způsobem získat projektivní matici?

Jakým způsobem získat projektivní matici?

Kalibrací kamery

- Cílem kalibrace kamery je nalezení vnitřních a vnějších parametrů kamery
- Konkrétní metody pro výpočet lze nalézt např. [zde](#)



Otázky, na které byste měli znát odpověď

- Co jsou to homogenní souřadnice?
- Co je to úběžník, úběžnice? Jak je najít?
- Jaký má tvar projekce z 3D prostoru do 2D s využitím pinhole camera model?
- K čemu je projektivní matice P ?
- Jaký je význam jednotlivých matic při dekomponování camera matrix?
- Co jsou to vnitřní a vnější parametry kamery?

Zdroje

- https://ags.cs.uni-kl.de/fileadmin/inf_ags/3dcv-ws11-12/3DCV_WS11-12_lec04.pdf
- <https://pages.mtu.edu/~shene/COURSES/cs3621/NOTES/geometry/geo-tran.html>
- <http://www.cs.uu.nl/docs/vakken/gr/2011/Slides/05-transformations.pdf>
- <http://teaching.csse.uwa.edu.au/units/CITS4402/lectures/Lecture09-ProjectiveGeometry.pdf>
- http://www.cs.cmu.edu/~16385/s17/Slides/11.1_Camera_matrix.pdf
- <http://www.fotoroman.cz/tech2/focus2.htm>