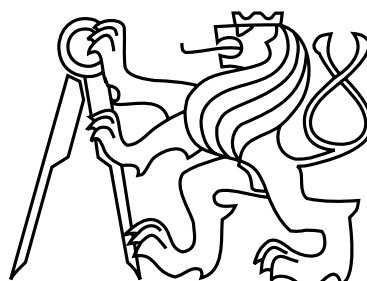


České vysoké učení technické v Praze
Fakulta elektrotechnická
Katedra počítačů



Diplomová práce

Pohledově závislá aplikace textur v reálném čase

Bc. Daniel Princ

Vedoucí práce: Ing. David Sedláček, Ph.D.

Studijní program: Otevřená informatika, Magisterský

Obor: Softwarové inženýrství

27. dubna 2014

Poděkování

Chtěl bych poděkovat vedoucímu této práce, panu Ing. Davidovi Sedláčkovi, Ph.D., za poskytnutí cenných rad a nápadů.

Prohlášení

Prohlašuji, že jsem práci vypracoval samostatně a použil jsem pouze podklady uvedené v přiloženém seznamu.

Nemám závažný důvod proti užití tohoto školního díla ve smyslu §60 Zákona č. 121/2000 Sb., o právu autorském, o právech souvisejících s právem autorským a o změně některých zákonů (autorský zákon).

V Praze, 12. 5. 2014

.....

Abstract

TBD

Obsah

1	Úvod	1
2	Analýza problému a návrh řešení	3
2.1	Popis problému	3
2.2	Související práce	4
2.3	Návrh řešení	6
2.3.1	Projekce fotografie na model	6
3	Implementace	9
4	Testování	11
5	Závěr	13
A	Seznam použitých zkratek	17
B	Instalační a uživatelská příručka	19
C	Obsah přiloženého CD	21

Seznam obrázků

2.1	(a) chyby v geometrii způsobují chybnou projekci, bod P na původní geometrii je promítnut na body P_1 a P_2 na aproximované geometrii. (b) chyby ve viditelnosti, bod P je chybně viditelný z kamery C_2 a naopak není viditelný z kamery C_1	3
2.2	Obrázek znázorňuje situaci při projekci 3D bodu na 2D souřadnice.	7

Seznam tabulek

Kapitola 1

Úvod

V dnešní době umožňuje počítačová grafika renderovat realistické obrazy 3D světa. Nicméně aby toto bylo možné, musí existovat 3D modely objektů, které chceme zobrazovat. Tradiční způsob, jak získat tyto modely, je jejich ruční vytváření v modelovacích programech. To je velmi pracný a zdoluhavý proces a jeho výsledek není dostatečně realistický. Proto se v současnosti vyvíjí postupy, jak přímo digitalizovat reálné objekty. Existují dva základní přístupy, které se o toto pokoušejí. Nejpřesnější metoda je pravděpodobně laserové skenování objektů. Druhou, mnohem levnější a dostupnější variantou, je rekonstrukce objektů z fotografií. Těmito problémy se zabývá počítačové vidění a částečně také počítačová grafika, do které spadá zobrazování rekonstruovaných modelů. Cílem 3D počítačové rekonstrukce je tedy co nejvěrněji převést reálné objekty do digitální podoby. Aplikaci najdeme ve virtuální realitě, online prohlídkách, počítačových animacích nebo v herním či filmovém průmyslu.

Tato práce se zabývá jednou částí 3D rekonstrukce a to texturování objektů z fotografií. Na vstupu očekáváme již zrekonstruovaný 3D model (sít' trojúhelníků) a větší množství (desítky až stovky) kalibrovaných fotografií z různých úhlů. Textura společně s materiálem slouží k popisu povrchu a je důležitá pro vnímání barvy a detailní struktury povrchu [ŽBSF04]. Aplikace textury vede k výraznému zvýšení vizuální kvality objektu za relativně malou cenu. Často je vizuálně i výkonově jednodušší použít detailní texturu a jednoduchý model s menším počtem vrcholů.

Syntéza textur z fotografií je poměrně složitá, protože na výsledný model se díváme i z jiných pohledů, než ze kterých byly pořízeny fotografie. Problémy, které při tomto procesu vznikají jsou popsány zejména v následující kapitole. Cílem této práce je vytvořit aplikaci, která v reálném čase mapuje fotografie na model. Protože aplikace funguje v reálném čase, může zohlednit aktuální pohled virtuální kamery a na základě pozice kamery vybrat nejvhodnější fotografie pro vytvoření textury. K tomu využívá velkého výkonu současných GPU.

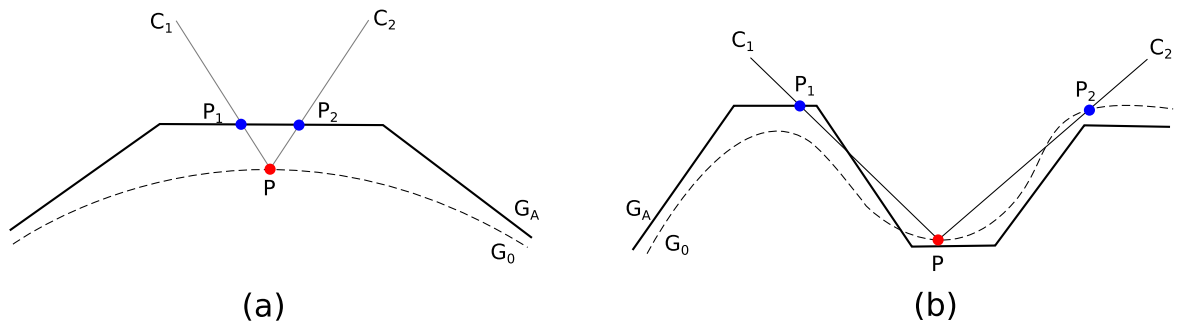
[[obrázek model s a bez textur TODO]]

Kapitola 2

Analýza problému a návrh řešení

2.1 Popis problému

Předpokládejme, že se díváme na statickou scénu s konstantním osvětlením, kde se pohybuje pouze pozorovatel. Za těchto podmínek můžeme popsat libovolnou fotografii pomocí pozice a orientace kamery. Pokud bychom vyfotili sférickou fotografii v každé možné pozici kamery, mohli bychom vyrenderovat kompletní scénu z libovolného pohledu. Kombinací všech 3D pozic kamery (x, y, z) a směrů (θ, ϕ) získáme plenoptickou funkci $\mathbf{L}(x, y, z, \theta, \phi)$ [AB91]. Snahou je aproximovat funkci \mathbf{L} pomocí konečného množství diskrétních vzorků (x, y, z, θ, ϕ) a z této reprezentace efektivně renderovat nové pohledy (s pomocí 3D geometrie). Povrch geometrie můžeme popsat jako funkci $\mathbf{G} : (x, y, z, \theta, \phi) \rightarrow (x_0, y_0, z_0)$, tedy jako mapování pohledových paprsků na 3D souřadnice povrchu. Jako \mathbf{G}_0 si označíme funkci skutečného povrchu, \mathbf{G}_A reprezentuje aproximovaný povrch (rekonstruovaný 3D model), viz obr. 2.1.



Obrázek 2.1: (a) chyby v geometrii způsobují chybnou projekci, bod P na původní geometrii je promítnut na body P_1 a P_2 na aproximované geometrii. (b) chyby ve viditelnosti, bod P je chybně viditelný z kamery C_2 a naopak není viditelný z kamery C_1 .

Důležitým prvkem je projekční matice kamery, která nám určuje projekční mapování 3D bodu (x, y, z) do 2D souřadnic (s, t) v i -té fotografii $\mathbf{P}_i : (x, y, z) \rightarrow (s, t)$, viz sekce 2.3.1. Z promítnuté pozice v obrázku pak můžeme přiřadit 3D bodu barvu $\mathbf{I}_i : (s, t) \rightarrow (r, g, b)$.

Poté libovolný nový pohled \mathbf{I}^V z virtuální kamery V můžeme vyjádřit pomocí rovnice 2.1 [EDDM⁺08].

$$\mathbf{I}^V(x, y, z, \theta, \phi) = \sum_i \mathbf{I}_i^V(x, y, z, \theta, \phi) \omega_i \quad (2.1)$$

kde

$$\mathbf{I}_i^V(x, y, z, \theta, \phi) = \mathbf{I}_i(\mathbf{P}_i(\mathbf{G}_A(x, y, z, \theta, \phi))) \quad (2.2)$$

$$\omega_i = \delta_i(\mathbf{G}_A(x, y, z, \theta, \phi)) w_i(x, y, z, \theta, \phi) \quad (2.3)$$

a $\sum_i \omega_i = 1$. Notace \mathbf{I}_i^V značí vyrenderovaný obrázek z pohledu V promítnutím vstupní fotografie \mathbf{I}_i jako textury na povrch \mathbf{G}_A . δ_i určuje viditelnost a je 1, pokud je bod na povrchu \mathbf{G}_A viditelný v kameře i a 0 pokud není. w_i je funkce, která určuje váhu kamery i pro každý paprsek. Rovnice 2.1 se snaží reprezentovat plenoptickou funkci jako lineární kombinaci promítnutých fotografií.

Zásadní problém spočívá v tom, že $\mathbf{G}_A \neq \mathbf{G}_0$, tedy již vstupní data vztahu 2.2 jsou zatížena chybou (obr. 2.1). Problémy přináší také nepřesná kalibrace kamery \mathbf{P}_i , což způsobuje další nepřesnosti při mapování.

2.2 Související práce

Existuje několik základních metod, jak mapovat fotografie z více pohledů na model. Jednou z možností je projekce všech fotografií a jejich následné sloučení pomocí nějakého váženého průměru, jako např. v [BMR01]. Nevýhodou takové metody je zejména vznik artefaktů ve výsledné textuře, často se projevuje tzv. ghosting, kdy se v textuře objeví několik kopií jednoho obrazce. Další variantou je vytvoření atlasu textur [APK08], kdy každá část modelu dostane svojí texturu z unikátního pohledu. Tato varianta je využita např. v [AMK10]. Tento přístup má nevýhodu ve vzniku švů na okrajích jednotlivých částí textur, které je pak nutné odstraňovat [LI07]. Kromě artefaktů je u těchto přístupů častým problémem rozostření některých částí textur. Většina zmiňovaných problémů vzniká kvůli nepřesné kalibraci fotografií (špatnému odhadu radiální distorze či ohniskové vzdálenosti) nebo nepřesně rekonstruovaným modelům. Tyto nepřesnosti jsou obvyklé, i když jsou dnes již algoritmy pro 3D rekonstrukci velmi kvalitní. Získat velmi přesně kalibrované fotografie je časově náročný proces a někdy i téměř nerealizovatelný, např. ve venkovních scénách.

V článku [AMK10] jsou uvažovány nepřesně vytvořené modely, které je nutné otexturovat z původních fotografií, i když na model přesně nepasují. Navrhují podle modelu upravit původní fotografie a z nich následně vytvořit atlas textur. Úpravu provádí tak, že ve fotografiích identifikují významné prvky, které naleznou na vytvořeném modelu a zpětně je promítají do původních pohledů. Poté deformují všechny fotografie, aby co nejlépe odpovídaly nepřesným modelům. Touto metodou se nezabývá všech artefaktů, ale omezí jejich výskyt.

Podobný přístup je použitý v [TM09], kde je popsán způsob, jak dynamicky deformovat několik textur najednou podle 3D modelu a poté je pomocí vážených faktorů sloučit dohromady na základě pozice virtuální kamery.

Odlišný přístup je použitý v článku [CCCS08]. Zde řeší texturování hustých modelů s jednotkami až desítkami milionů trojúhelníků. Pro takto husté modely nepoužívají textury, ale barvu přiřazují pouze vrcholům, což vzhledem k počtu vrcholů v modelu poskytuje dostatečné detaily. Základní princip algoritmu je takový, že model je vykreslen z pohledu jednotlivých kamer a poté jsou viditelné vrcholy promítnuty zpět do původních fotografií. Pokud je jeden vrchol vidět na více fotografiích, je použita funkce, která vybere nejvhodnější barvu pro daný vrchol. Tato funkce používá vážené masky, které jsou vygenerovány pro každou fotografii a udávají kvalitu jednotlivých pixelů. Pro určení kvality pixelu je použito několik různých metrik, pro každou fotografii je tedy vytvořeno více masek (každá maska má rozlišení stejné jako fotografie). Použité metriky jsou následující:

- Úhlová metrika - nejjednodušší metrika, která porovnává směr ke kameře s normálou plochy. Největší váha je, pokud jsou oba směry stejné.
- Hloubková metrika - váha pixelu je větší, pokud je povrch blíže ke kameře.
- Hraniční metrika - tato maska udává, jak daleko je pixel od okrajů fotografie a silulety v hloubkové mapě. Čím dále je pixel od okrajů, tím je jeho kvalita lepší.

Výsledná váha pixelu je získána vynásobením hodnot v jednotlivých maskách. Tím je zaručeno zachování lokálních minim v každé masce, což pomáhá odstraňovat pixely, které jsou v libovolné masce považovány za velmi špatné. Výsledná barva pro každý vrchol se získá porovnáním masek u všech fotografií, ze kterých je daný vrchol viditelný, a následným vybráním nejlepšího pixelu.

Výhoda tohoto způsobu je, že se nejedná o výpočetně složité operace, většina výpočtů je prováděna nad fotografiemi a není závislá na složitosti modelu. Další výhodou je možnost určit kvalitu jednotlivých fotografií podle maximální či průměrné kvality masky. Tím je možné některé nevhodné fotografie automaticky eliminovat a zrychlit celý proces. Nevýhodou této metody je nutnost hustých modelů, u modelů s nižším počtem vrcholů by výsledky této metody nebyly příliš kvalitní. Další problém nastává, pokud je rozlišení fotografií vyšší než rozlišení modelu (jeden vrchol se mapuje na více pixelů ve fotografiích), to vyžaduje další zpracování dat a zvyšuje složitost problému.

Všechny tyto algoritmy mají společné to, že z původních pohledů předem vytvoří texturu či atlas textur spojením všech fotografií, přičemž se snaží minimalizovat vznik artefaktů nebo případně vzniklé artefakty odstraňovat. Metoda navržená v této práci se zásadně liší tím, že žádnou takovou texturu nevytváří, ale pro každý aktuální pohled virtuální kamery vybírá množinu fotografií z nejvhodnějších pohledů a z této množiny vybírá nejvhodnější texely. Zásadní nevýhodou tohoto přístupu je velký výpočetní výkon, který je potřeba při zobrazování modelu. Tuto nevýhodu se snažíme minimalizovat efektivním využitím GPU.

Tato myšlenka není úplně nová, na podobném principu je založena např. metoda plovcích textur [EDDM⁺08]. Tento algoritmus používá adaptivní nelineární metodu, která opravuje lokální nezarovnání textur vůči 3D modelu. K tomu určuje optický tok ¹ mezi promítanými fotografiemi a příslušné textury kombinuje.

¹v orig. optical flow

Navrhovaný postup využívá kombinaci lineární interpolace a odhadu optického toku. Nejprve je provedena projekce fotografií I_i na model z původních pohledů a scéna je vy-renderována z aktuálního pohledu virtuální kamery V . Tím vzniknou dočasné textury I_i^V . Poté je na jednotlivé páry textur I_i^V aplikován odhad optického toku, čímž vzniknou pole $W_{I_i^V \rightarrow I_j^V}$. Pro více než dvě vstupní fotografie je nutné provést lineární kombinaci vytvořených polí a sloučit je do výsledné textury I_{float}^V . To je poměrně náročná operace, pro n vstupních fotografií je nutné vytvořit $O(n^2)$ polí. S tím se vyrovnávají v článku tím, že používají pro každý pohled jen 3 nejbližší fotografie. Plovoucí textury porušují epipolární geometrii, což umožňuje texturám kompenzovat nekvalitní kalibraci kamery a nepřesně zrekonstruované 3D modely.

Dále je nutné vypořádat se s vlastním zastíněním částí modelu, což je velmi běžná situace. K tomu je využita jemná mapa viditelnosti, která pro každý pixel určuje, zda je z dané kamery viditelný nebo ne. Oproti tradičním postupům, které obvykle využívají pouze hodnoty 1 a 0 (je nebo není vidět), je zde použita metoda, která nastavuje hodnotu z intervalu $(0, 1)$ pixelům, které jsou blízko hranic zastínění. Tím jsou odstraněny ostré hrany podél zastíněných částí, které jsou velmi často nepřesné a snižují výslednou vizuální kvalitu.

Na principu výběru nejlepší fotografie na základě aktuálního pohledu je založená metoda v článku [DTM96]. Při mapování jedné fotografie navrhuje použití image-space stínových map pro řešení viditelnosti, protože to umožňuje efektivní implementaci pomocí z-bufferu. Při mapování více fotografií na model vybírají pro každý pixel vždy takovou fotografii, která se na daný povrch dívá pod nejlepším úhlem. To samozřejmě přináší viditelné švy, protože sousední pixely mohou pocházet z různých fotografií. Toto řeší zjemněním přechodů pomocí váženého průměru, váhu je určena podle rozdílu úhlu aktuálního pohledu a pohledu původní kamery. Dále pro lepší výsledky mají pixely na okraji fotografie menší váhu, čímž se snaží ještě více eliminovat vznik švů.

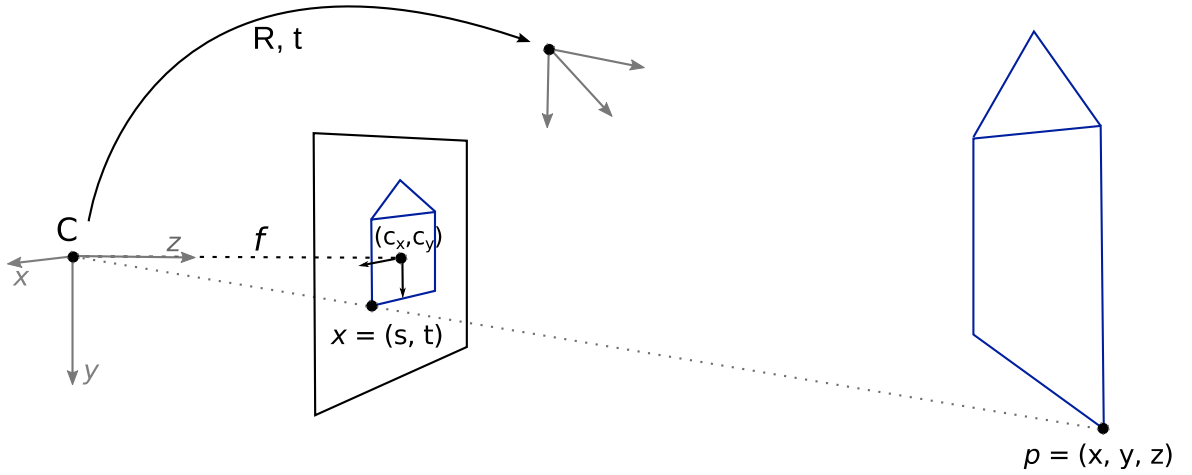
Dále navrhuje jednoduchý algoritmus pro odstranění nežádoucích objektů, které se mohou vyskytovat na zdrojových fotografiích - např. auto či chodci před budovou, kterou chceme otexturovat. Uživatel může ručně vymaskovat tyto objekty předem zvolenou barvou a tyto pixely dostanou při texturování nulovou váhu a budou použita data z jiné fotografie. Pokud nejsou dostupná žádná data, vyplňují vzniklé mezery pomocí syntézy obrazu.

2.3 Návrh řešení

Algoritmus se skládá ze tří základních kroků - projekce jedné fotografie na model, výběr nejlepších fotografií a zajištění otexturování celého modelu.

2.3.1 Projekce fotografie na model

Mapování jedné fotografie na model můžeme popsat jako projekci $P : (x, y, z) \rightarrow (s, t)$, tedy jako projekci 3D bodů modelu do 2D souřadnice ve fotografii, viz obr. 2.3.1. Nejběžněji se v počítačové grafice a vidění používá perspektivní projekce, která promítá 3D body p na 2D body x vydělením jejich z souřadnicí [Sze10]. V homogeních souřadnicích má kanonická



Obrázek 2.2: Obrázek znázorňuje situaci při projekci 3D bodu na 2D souřadnice.

perspektivní matice \mathbf{P}_0 jednoduchou formu:

$$x = \underbrace{\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}}_{\mathbf{P}_0} p \quad (2.4)$$

Po promítnutí 3D bodu projekční kamerou je nutné transformovat souřadnice na základě vlastností senzoru a orientace kamery vzhledem k počátku souřadnicového systému. *Kalibrační matice* \mathbf{K} transformuje kanonickou perspektivní kameru na standardní projekční kameru \mathbf{P} :

$$\mathbf{P} = \begin{bmatrix} f & 0 & c_x \\ 0 & f & c_y \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} = \mathbf{K}\mathbf{P}_0 \quad (2.5)$$

kde f je ohnisková vzdálenost v pixelech a bod (c_x, c_y) je optický střed vyjádřený v pixelech, obr. 2.3.1. Toto je zjednodušená matice kamery \mathbf{K} , která uvažuje senzor kolmý vůči optické ose a stejnou ohniskovou vzdálenost v osách x a y (což je v praxi nejběžnější varianta). Orientaci kamery vůči počátku souřadnicového systému definujeme pomocí 3×3 rotační kamery \mathbf{R} a vektoru \mathbf{t} , čímž získáme výslednou 3×4 *matici kamery*:

$$\mathbf{P} = \mathbf{K} [\mathbf{R} \mid \mathbf{t}] \quad (2.6)$$

která provádí mapování bodu p_w v 3D světových souřadnicích do 2D souřadnic x ve fotografii:

$$x = \mathbf{P} \cdot p_w \quad (2.7)$$

Existuje celá řada algoritmů pro nalezení matice kamery [HZ04], to ale není součástí této práce, kalibrované kamery jsou poskytnuté na vstupu společně s rekonstruovaným modelem a fotografiemi.

Při mapování fotografie na model je nutné brát v úvahu, že některé části modelu mohou být vzhledem ke kameře zastíněné a nemohou být z dané kamery správně otexturovány. Toto se nejčastěji řeší pomocí stínových map [SD02], které se předem vytvoří pro každou kameru. Aby byla tato metoda kvalitní, musí mít stínové mapy dostatečné rozlišení. Vzhledem k tomu, že aplikace bude využívat až stovky různých kamer, bylo by použití této metody paměťově velmi náročné.

Další možností je použít algoritmus vrhání paprsků, kdy se z kamery vrhají na scénu paprsky a podle zásahů s modelem se určí, které fragmenty jsou z kamery viditelné. Tato metoda také není příliš vhodná, protože aplikace bude v reálném čase využívat až desítky různých kamer zároveň a vrhání dostatečného množství paprsků z každé kamery by bylo výpočetně příliš náročné. Proto se jako nejlepší varianta se jeví využít jednodušší algoritmus, který spoléhá na seřazení kamer podle podobnosti se směrem virtuální kamery. Kvůli velkému množství vstupních kamer se dá očekávat, že pro většinu možných pohledů virtuální kamery bude existovat kamera s velmi podobným pohledem. Pro takovou kameru bude existovat jen velmi malé množství oblastí, které budou z kamery zastíněné, ale z virtuální kamery budou viditelné. Při texturování se kamery seřadí od “nejlepší” a každá kamera bude využita k otexturování oblasti, která ještě není pokrytá předchozí kamerou. Tím se výrazně omezí oblasti, které jsou otexturovány zastíněnou kamerou, ale zároveň jsou viditelné z virtuální kamery. K tomuto pravidlu je navíc zaveden práh, který určuje minimální úhel mezi směrem kamery a normálou plochy, pro který může být daná plocha kamerou otexturována.

Kapitola 3

Implementace

Kapitola 4

Testování

Kapitola 5

Závěr

Literatura

- [AB91] Edward H. Adelson and James R. Bergen. The plenoptic function and the elements of early vision. In *Computational Models of Visual Processing*, pages 3–20. MIT Press, 1991.
- [AMK10] Ehsan Aganj, Pascal Monasse, and Renaud Keriven. Multi-view texturing of imprecise mesh. In *Computer Vision – ACCV 2009*, volume 5995 of *Lecture Notes in Computer Science*, pages 468–476. Springer Berlin Heidelberg, 2010.
- [APK08] C. Allene, J.-P. Pons, and R. Keriven. Seamless image-based texture atlases using multi-band blending. In *Pattern Recognition, 2008. ICPR 2008. 19th International Conference on*, pages 1–4, 2008.
- [BMR01] Fausto Bernardini, Ioana M. Martin, and Holly Rushmeier. High-quality texture reconstruction from multiple scans. *IEEE Transactions on Visualization and Computer Graphics*, 7:318–332, 2001.
- [CCCS08] M. Callieri, P. Cignoni, M. Corsini, and R. Scopigno. Masked photo blending: Mapping dense photographic data set on high-resolution sampled 3d models. *Comput. Graph.*, 32(4):464–473, August 2008.
- [DTM96] Paul E. Debevec, Camillo J. Taylor, and Jitendra Malik. Modeling and rendering architecture from photographs: A hybrid geometry- and image-based approach. SIGGRAPH ’96, pages 11–20, New York, NY, USA, 1996. ACM.
- [EDDM⁺08] Martin Eisemann, Bert De Decker, Marcus Magnor, Philippe Bekaert, Edilson de Aguiar, Naveed Ahmed, Christian Theobalt, and Anita Sellent. Floating textures. *Computer Graphics Forum (Proc. of Eurographics)*, 27(2):409–418, April 2008.
- [HZ04] R. I. Hartley and A. Zisserman. *Multiple View Geometry in Computer Vision*. Cambridge University Press, ISBN: 0521540518, second edition, 2004.
- [LI07] V. Lempitsky and D. Ivanov. Seamless mosaicing of image-based texture maps. In *Computer Vision and Pattern Recognition*, pages 1–6, 2007.
- [SD02] Marc Stamminger and George Drettakis. Perspective shadow maps. *ACM Trans. Graph.*, 21(3):557–562, July 2002.
- [Sze10] Richard Szeliski. *Computer Vision: Algorithms and Applications*. Springer-Verlag New York, Inc., New York, NY, USA, 1st edition, 2010.

- [TM09] Takeshi TAKAI and Takashi MATSUYAMA. Harmonized texture mapping. *The Journal of The Institute of Image Information and Television Engineers*, 63(4):488–499, apr 2009.
- [ŽBSF04] J. Žára, B. Beneš, J. Sochor, and P. Felkel. *Moderní počítačová grafika*. Computer Press, 2004.

Příloha A

Seznam použitých zkratek

2D Two-Dimensional

ABN Abstract Boolean Networks

ASIC Application-Specific Integrated Circuit

⋮

Příloha B

Instalační a uživatelská příručka

Příloha C

Obsah přiloženého CD