Agisoft



Полярный Николай polarnick@agisoft.com

PhotoScan

Основная задача: по множеству фотографий восстановить трехмерную модель. (structure from motion)

















IMG 3030.JPG













0_5050.jr 0 A / A

PhotoScan

Основная задача: по множеству фотографий восстановить трехмерную модель. (structure from motion)



Предложенные задачи

- 1. **Fiducial markers**: обнаружение специальных маркеров на снимках с пленочных камер.
- 2. **Model delighting**: удаление теней и засветов с текстуры, чтобы получить нейтральную с точки зрения освещенности модель.

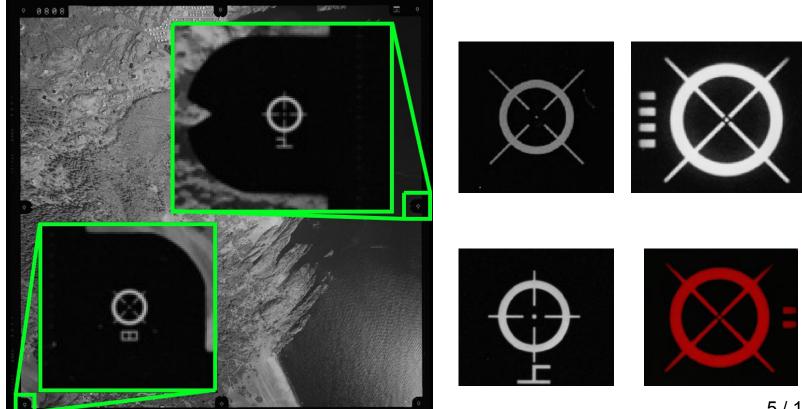
1. Fiducial markers. Задача

До цифровых камер в аэрофотограмметрии использовались пленочные профессиональные камеры.

На каждом снимке для возможности точного выделения кадра расставлены маркеры (fiducial markers).

Хочется автоматически обнаружать такие маркеры на этапе обработки.

1. Fiducial markers. Примеры



5/10

1. Fiducial markers. Решение

- Поиск по паттерну должен хорошо работать.
- Расположение от кадра к кадру совпадает (с точностью до поворота на 90/180/270 градусов и небольшого смещения).
- Можно просить пользователя отметить один маркер, из него извлечь паттерн, и по нему находить остальные.

2. Model delighting. Задача.

Одна из областей применения PhotoScan - оцифровка объектов для последующего использования в играх или фильмах.

Чтобы условия освещения игровой/кино-сцены не смешивались с условиями освещения сцены фотографирования - важно иметь текстуру нейтральную с точки зрения освещения.

Поэтому нужно удалить тени и засветы с текстуры.

В рамках летней практики решена задача в случае рассеянного освещения.

Теперь хочется удалять тени от яркого точечного источника освещения.

2. Model delighting. Результаты летней практики.

Автоматическое удаление рассеянного освещения:

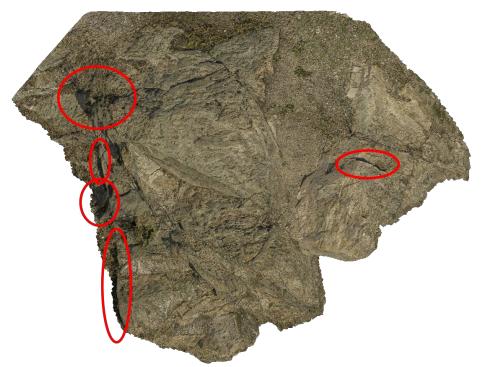


2. Model delighting. Результаты летней практики.

Автоматическое удаление рассеянного освещения:



2. Model delighting. Задача - удалить четкие тени.



Rock dataset by Javier Garcia Lajara

Пользователю не сложно указать довольно точное положение источника освещения - ему достаточно сориентировать камеру наблюдения так, чтобы он не видел ни одной тени, т.к. освещение - это "обратная задача" к наблюдению.

Задача в том, чтобы проверить насколько хорошо можно удалить тени с априорным знанием примерного положения яркого источника освещения.

Проблемы в том, что тени все-таки не совсем четкие и вообще все что угодно пойдет не так.

Вопросы?



Agisoft

Полярный Николай polarnick@agisoft.com