

# Scanneur 3D

Ulysse DURAND

## Histoire du scanner 3D

Lors de notre projet de sciences de l'ingénieur de terminale, avec Yann Prost, Loïc Thomas et Gabin Jobert-Rollin, nous nous sommes lancés dans la conception d'un scanneur 3D. Nous voulions dans notre cahier des charges pouvoir scanner un objet opaque et rigide pouvant rentrer dans un cylindre de 20cm de rayon et de 20cm de hauteur pour fournir un fichier 3D dans un format .obj représentant l'objet. Après plusieurs idées irréalisables comme utiliser un palpeur sur 3 axes de translation, et un axe de rotation pour l'objet, nous nous sommes résiliés au concept de 'capture d'ombre'.

Le résultat est alors assez satisfaisant pour 'cloner' les objets scannés, à l'aide d'une imprimante 3D.



### La capture d'ombre :



L'objet à scanner est placé dans une boîte noire sur un plateau tournant, il est éclairé par une lumière dont les rayons sont parallèles et l'ombre de l'objet est projetée sur un écran semi transparent (feuille de papier). Ainsi de l'autre côté de l'écran, une caméra peut prendre l'ombre de l'objet en photo, entre chaque photo, l'objet tourne légèrement autour d'un axe vertical. On se retrouve avec une liste de photos de l'ombre de l'objet pris sous différents angles. Et avec ces ombres le but est de reconstituer l'objet en 3D.

Les solutions techniques sont les suivantes, pour avoir des rayons lumineux parallèles, on a utilisé une lentille de Fresnel qui agit comme une grande lentille convergente, avec une LED en son foyer. On a fait pivoter l'objet grâce à un plateau tournant (sur un roulement à billes) lié à un moteur pas à pas par une courroie de transmission. Le moteur pas à pas étant contrôlé par un arduino qui communique en série avec le logiciel sur ordinateur. La caméra est connectée comme webcam à l'ordinateur pour prendre les photos quand le logiciel en a besoin.

La conception matérielle du scanner et le logiciel d'acquisition (qui prend des photos et contrôle le moteur) ont été respectivement développés par Yann Prost et Loïc Thomas.

### Le traitement des données :

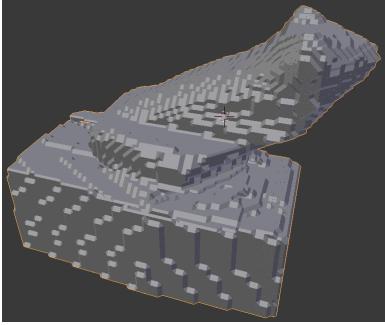
Enfin, nous avions notre liste d'images.



Une première étape était de faire un premier traitement des images qui détermine si à un certain endroit de l'écran on est ou pas dans l'ombre de l'objet. C'est Gabin Jobert-Rollin qui s'en est occupé.



Je devais alors personnellement m'occuper de faire ce dernier traitement qui à partir d'une image en noir ou blanc de l'ombre de l'objet génère le fichier .obj.



## La génération du fichier 3D

### Première approche relativement simple.

Notations :

- $\mathcal{S} \in \mathcal{P}(\mathbb{R}^3)$  sera une approximation de l'objet que l'on veut modéliser.
- $res \in \mathbb{N}$  sera un paramètre de résolution, plus il est grand plus le résultat sera proche de  $\mathcal{S}$ .
- $P_\theta = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 | \frac{y}{x} = \tan(\theta)\}$  est le plan qui passe par l'origine et qui a un angle  $\theta$  avec le plan  $xOz$ . On associe à chaque plan  $P_\theta$  une base orthonormée  $B_\theta = (0, \vec{u}_\theta, \vec{v}_\theta)$  avec  $\vec{u}_\theta = (\cos \theta, \sin \theta, 0)$  et  $\vec{v}_\theta = (-\sin \theta, \cos \theta, 0)$ .

$$\bullet f_\theta = \left( \begin{array}{c} \mathbb{R}^2 \longrightarrow \{0, 1\} \\ (x, y) \mapsto \begin{cases} 1 & \text{si il y a de l'ombre aux coordonnées } (x, y) \text{ de l'image } \theta \\ 0 & \text{sinon} \end{cases} \end{array} \right)$$

- la projection  $p(M, P) : \mathbb{R}^3 \times \mathcal{P} \longrightarrow \mathbb{R}^2$  ( $\mathcal{P}$  est l'ensemble des plans de  $\mathbb{R}^3$ ) au point  $M$  et au plan  $P$  associe les coordonnées de la projection orthogonale de  $M$  sur le plan  $P$  dans la base de ce plan.

Première idée qui est très couteuse en calcul mais fonctionnelle, on a un ensemble de points dans l'espace  $\mathcal{E} = \{-\frac{1}{2} + \frac{k}{res} | k \in [0, res]\}^3 \in \mathcal{P}(\mathbb{R}^3)$  et on regarde si ces points appartiennent à  $\mathcal{S}$ , soit  $\forall M \in \mathcal{E}, M \in \mathcal{S} \Leftrightarrow \forall \theta \in \{0, \frac{\pi}{n}, 2\frac{\pi}{n}, \dots, (n-1)\frac{\pi}{n}\}, f_\theta(p(M, P_\theta)) = 1$ .

Alors avec cette caractérisation on obtient  $\mathcal{E} \cap \mathcal{S}$ . et avec, on peut passer à la prochaine étape, la création du fichier .obj.

### Création du fichier .obj à partir de $\mathcal{E} \cap \mathcal{S}$ .

Un fichier obj, de quoi c'est constitué ? C'est un fichier contenant une liste de sommets, puis une liste de faces triangles (3 indices de sommets) orientée (sommets ordonnés pour la règle du tir bouchon)

Pour créer ce fichier obj, on utilise l'algorithme marching cubes .[2]

Mais alors, le résultat de marching cube sera lui une approximation de  $\mathcal{S}$ , pas le meilleur résultat possible et en plus, il nécessite beaucoup de calculs (complexité en  $\mathcal{O}(res^3)$ )

## Deuxième approche plus précise et rapide

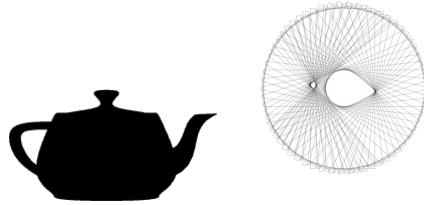
dans cette deuxième approche, on va tout traiter par intersection de polygones.

Remarque : on peut traiter indépendamment les lignes de pixels des images.

pour un  $z$  donné, on a une ligne de pixels pour chaque angle, ligne qu'on peut décomposer en segments. ex : 10010111101100100 peut se décomposer en :  $S(0,1), S(3,4), S(5,9), S(10,12), S(14,15)$ .

On note alors l'ensemble des décompositions pour la ligne  $z$  de l'image  $\theta d_{z,\theta}$ . On peut par exemple avoir  $d_{0.34, \frac{35\pi}{180}} = \{S(-0.87, -0.22), S(-0.02, 0.65)\}$ .

Ensuite, pour chaque segment de décomposition on construit un quadrilatère, de largeur celle du segment en question et de longueur infinie qui a  $\theta$  pour angle avec l'axe x, et c'est en faisant l'intersection des polygones de toutes les decompositions pour un  $z$  donné qu'on aura une coupe de  $\mathcal{S}$  selon le plan de hauteur  $z$ .



Un petit exemple :

Pour ce qui est de l'intersection ou l'union de polygones, on considère la surface délimitée par leur bords.

Il faut alors passer d'intersection d'union de polygones à union d'intersection de polygones, en utilisant le fait que  $\bigcap_{i \in I} \bigcup_{j \in J_i} A_{i,j} = \bigcup_{f \in (\prod_{i \in I} J_i)} \bigcap_{i \in I} A_{i,f(i)}$ .

pour faire des intersections de polygones, on utilise l'algorithme de O'Rourke [2] qui permet de faire l'intersection de deux polygones convexes de respectivement  $m$  et  $n$  côtés en une complexité en  $\mathcal{O}(n + m)$ .

**Création du fichier .obj à partir des coupes de  $\mathcal{S}$**  On veut relier les différentes coupes entre elles pour en faire un fichier .obj, donc faire une surface triangulaire.

Idée : Si on considère A le contour entre  $z-1$  et  $z$  et B le contour entre  $z$  et  $z+1$

entre la couche  $Z-1$  et  $z$  : contour de A extrudé, orienté vers l'extérieur

à la couche  $z$  : surface  $A \setminus (A \cap B)$  orientée vers le haut et surface  $B \setminus (A \cap B)$  orientée vers le bas.

entre la couche  $z$  et  $z+1$  : contour de B extrudé, orienté vers l'extérieur

## References

- [1] William E. Lorensen et Harvey E.Cline. Marching Cubes: A High Resolution 3D Surface Construction Algorithm (août 1987).
- [2] Joseph O'Rourke, Chi-Bin Chien, Thomas Olson, and David Naddor. A New Linear Algorithm for Intersecting Convex Polygons (7/10/1981)