



Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования  
«Московский государственный технический университет имени Н.Э. Баумана  
(национальный исследовательский университет)»  
(МГТУ им. Н.Э. Баумана)

# Метод наложения теней в дополненной реальности на основе информации о глубине точек кадра

**Студент: Малышев Иван Алексеевич ИУ7-81Б**

**Научный руководитель: Кивва Кирилл Андреевич**

Москва, 2023 г.

# Цель и задачи

- **Цель:** разработать метод наложения теней в дополненной реальности.
- **Задачи:**
  - провести анализ предметной области наложения теней;
  - провести обзор существующих методов наложения теней в ДР на основе информации о глубине точек кадра и привести результаты сравнительного анализа;
  - разработать и описать собственный метод наложения теней в ДР на основе информации о глубине точек кадра, который будет вычислять положения ИС только в начале сессии или при необходимости;
  - разработать программное обеспечение, реализующее описанный метод, и проверить его работоспособность;
  - провести исследование результатов разработанного метода при проецировании теней от виртуального объекта на различные поверхности;
  - выполнить сравнение результатов работы реализованного метода с результатами, полученными с помощью существующих аналогов.

# Введение в предметную область

- Дополненная реальность
- Компьютерное зрение
- RGBD-изображение

# Введение в предметную область

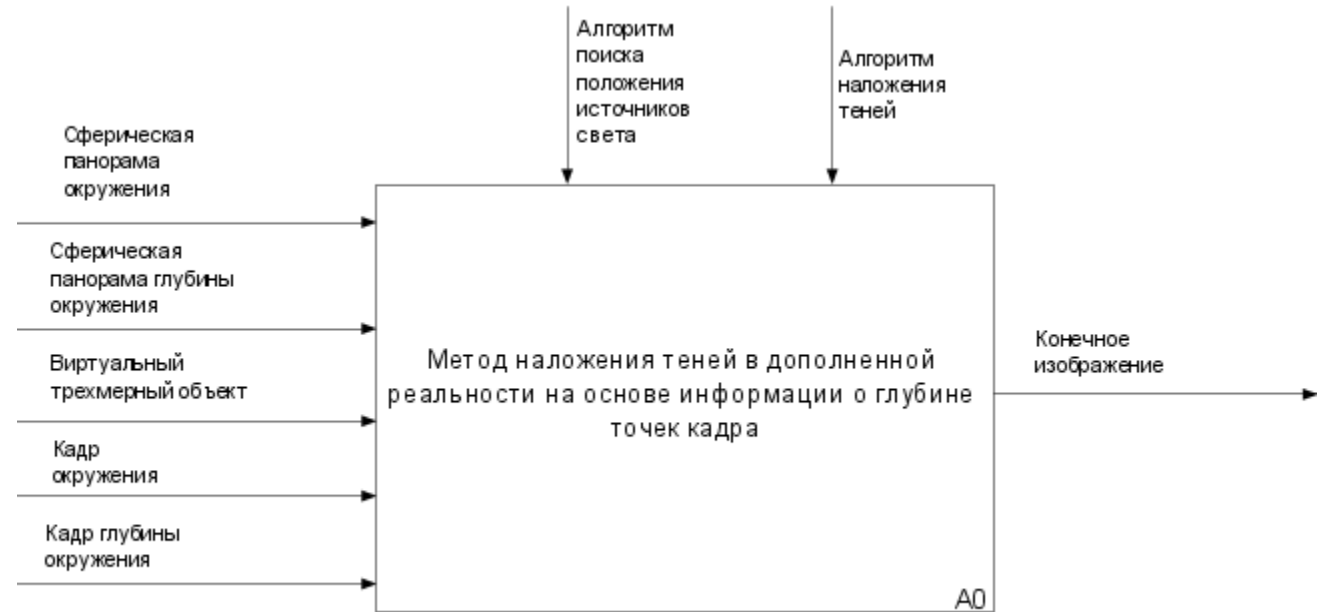
- Данные о глубине точек кадра
  - Структурированный свет
  - Стереокамера
  - Время полета (ToF)
  - Лидар (LiDAR)
- Построение тени
  - Теневая карта
  - Теневой объем
  - Обратная трассировка лучей

# Существующие методы

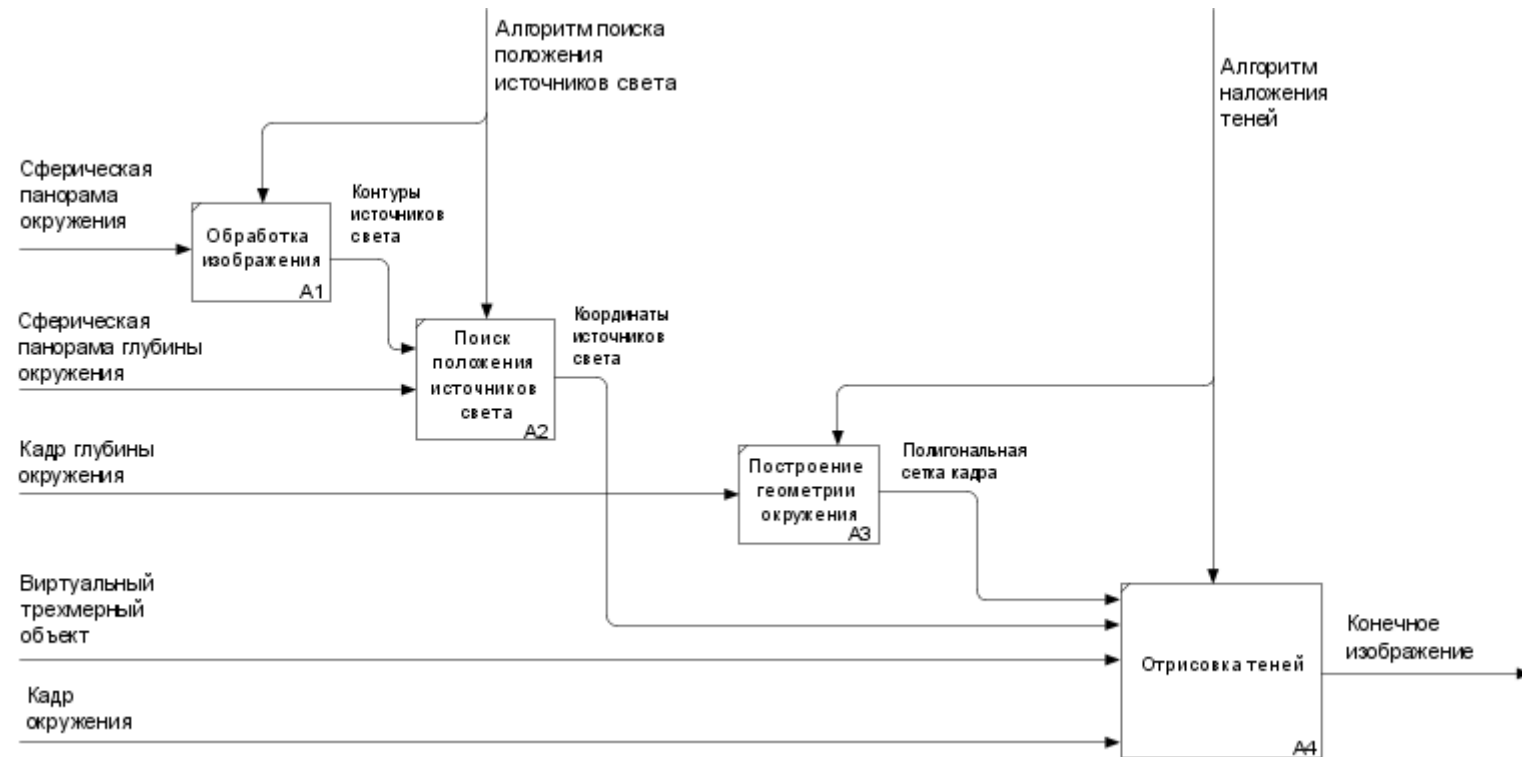
	Восстановление нескольких ИС	Работа метода в помещении	Работа метода вне помещения	Динамическая смена окружения	Отсутствие пересчета положения ИС
Метод на основе анализа контуров теней ИС	+	+	-	+	-
Метод на основе построения теневых объемов	-	-	+	+	-
Метод с использованием сверточных нейронных сетей и трассировки теневых лучей	+	+	-	+	-

# Постановка задачи

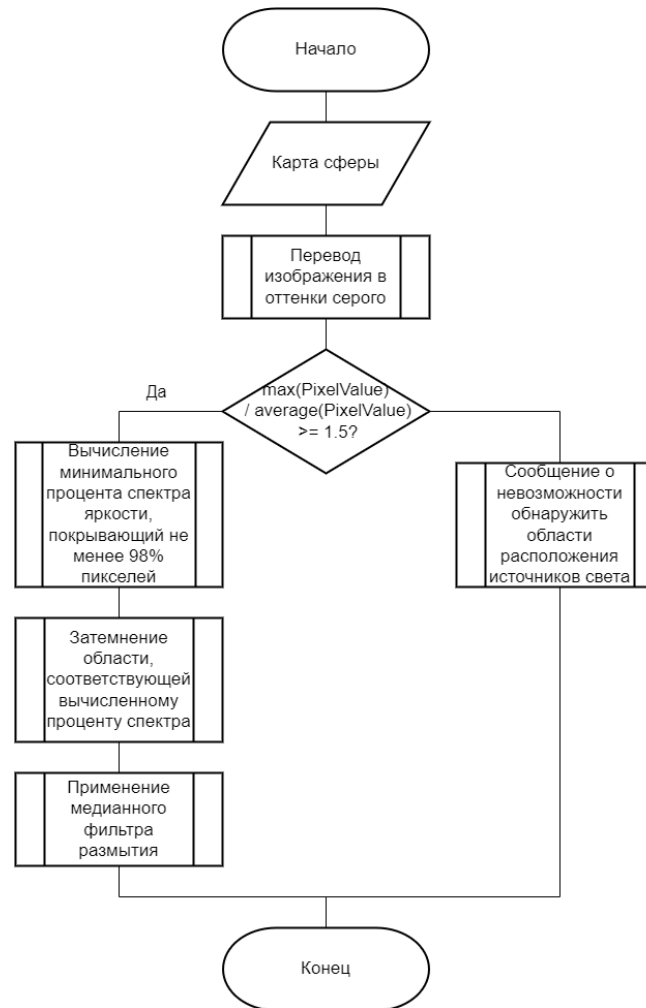
- частота изменения системы освещения минимальна или равна нулю
- отношение максимального значения яркости к среднему значению яркости сферической панорамы окружения должно быть не менее 1.5
- любой источник света интерпретируется как точечный с белым свечением
- полигональная сетка окружения не учитывает свойства поверхности, такие как прозрачность и альбедо
- обе сферические панорамы должны быть с одинаковым разрешением



# Метод наложения теней в дополненной реальности

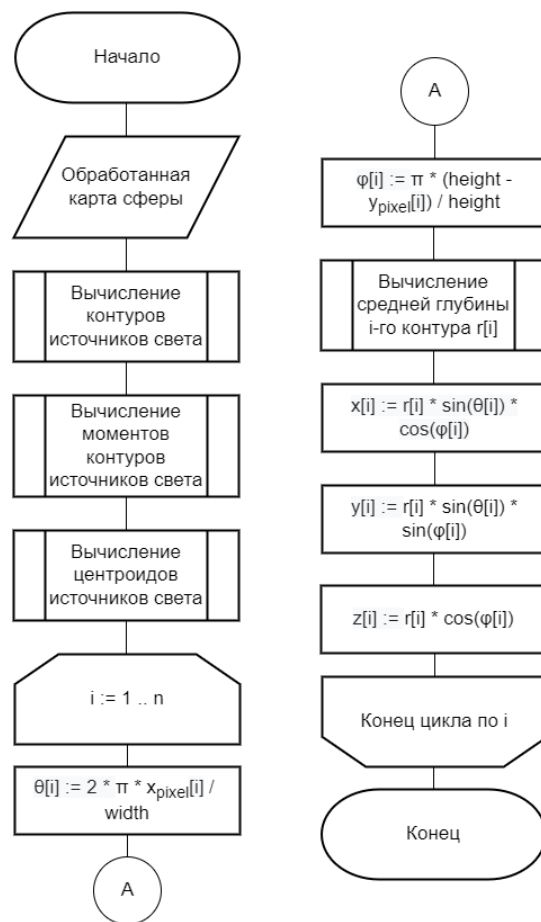


# Обработка изображений

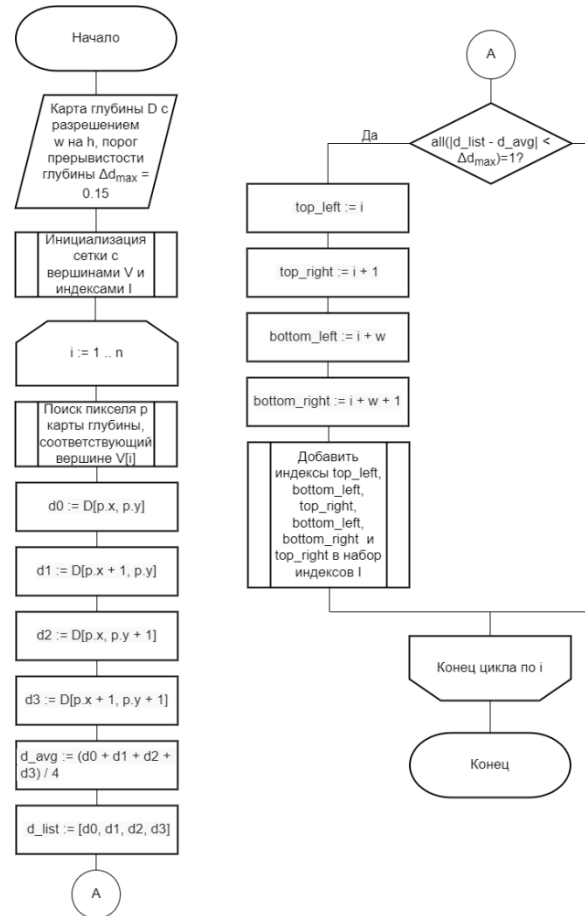




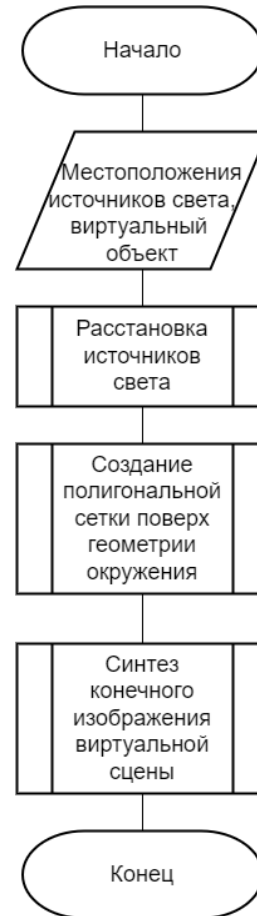
# Поиск положения источников света



# Построение геометрии окружения



# Отрисовка теней



# Входные и выходные данные

Данные	Формат
Сферическая панорама окружения	Цветное изображение формата PNG с глубиной цвета 32 бит
Сферическая панорама глубины окружения	Изображение в оттенках серого формата PNG с глубиной цвета 64 бит
Виртуальный трехмерный объект	Файл формата prefab
Кадр окружения	Цветное изображение с разрешением 640 на 480 пикселей
Кадр глубины окружения	Изображение в оттенках серого с разрешением 640 на 480 пикселей

Выходные данные - цветное изображение с разрешением 640 на 480 пикселей

# Демонстрация метода



# Взаимодействие с пользователем

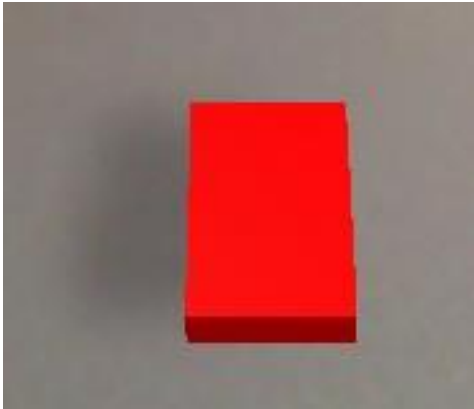
- Управление виртуальной камерой
  - Перемещение вдоль осей X, Y, Z
  - Поворот вверх, вниз, влево, вправо
- Управление моделями на сцене
  - Создание
  - Выбор
  - Удаление
  - Перемещение и поворот



# Классификация поверхностей

- Плоские поверхности - на таких поверхностях искажение тени будет минимальным или отсутствовать вовсе
- Неровные поверхности с высотными различиями, текстурой или рельефом - на таких поверхностях искажение тени может быть заметным, если есть выступы или углубления
- Поверхности с наличием объектов или препятствий - на таких поверхностях искажение тени может быть заметным и зависеть от положения объектов или препятствий на пути света

# Результаты исследований



Тип поверхности	Средняя оценка
Плоская поверхность	4.3
Неровная поверхность	4.6
Поверхность с наличием объектов или препятствий	3.3



# Сравнение с аналогами

## Технические характеристики:

- ЦПУ: Intel Core i7 4790K;
- ОЗУ: 16 Гб DDR3;
- ГПУ: Nvidia RTX 3070;
- ОС: Windows 10

Метод	Детектирование ИС, мс
Метод на основе анализа контуров теней	4
Метод на основе построения теневых объемов	97
Метод с использованием сверточных нейронных сетей и трассировки теневых лучей	932
Разработанный метод	215

# Заключение

Был разработан метод наложения теней в дополненной реальности на основе информации о глубине точек кадра.

В ходе выполнения работы были выполнены следующие задачи:

- Проведен анализ предметной области наложения теней;
- Проведен обзор существующих методов наложения теней в ДР на основе информации о глубине точек кадра и привести результаты сравнительного анализа;
- Разработан и описан собственный метод наложения теней в ДР на основе информации о глубине точек кадра, который будет вычислять положения ИС только в начале сессии или при необходимости;
- Разработано программное обеспечение, реализующее описанный метод, и проверена его работоспособность;
- Проведено исследование результатов разработанного метода при проецировании теней от виртуального объекта на различные поверхности;
- Выполнено сравнение результатов работы реализованного метода с результатами, полученными с помощью существующих аналогов.

# Развитие проекта

- В качестве развития проекта можно предложить:
  - Реализация автоматического определения ориентации камеры в пространстве
  - Определение типа источника света по характеру свечения (точечный, направленный и т. д.).