

Proyecto de grado
“Análisis de video en Biomecánica”

Andréi Guchin, Gonzalo Pereira, Guillermo Ottado, Mauricio Ramos.
Tutor: Juan Cardelino

Índice

1. Introducción	4
1.1. Estado del arte	8
2. Revisión bibliográfica	10
3. Base de datos	12
3.1. Introducción	12
3.2. Revisión de base de datos	12
3.2.1. Contactos realizados y resultados	16
3.3. Características de Laboratorio para un sistema de captura óptica basado en marcadores	17
3.3.1. Cámaras	17
3.3.2. Marcadores	18
3.3.3. Iluminación	18
3.3.4. Vestimenta	19
3.3.5. Espacio de captura	19
3.3.6. Sincronización	20
3.4. Base de datos sintética	20
3.4.1. Motivación	20
3.4.2. Formatos Mocap	21
3.4.3. Blender	22
3.4.4. Estructura de la base de datos	25
3.4.5. Estructura de datos.	27
3.5. Conclusiones	28
4. Implementación de bloques del sistema	31
4.1. Diagrama de bloques	33
5. Detección de marcadores	36
5.1. Introducción	36
5.2. Estado del arte	37
5.2.1. Detección de bordes	37
5.2.2. Métodos de umbral	39
5.3. Justificación del algoritmo elegido	41
5.4. Algoritmo	42
5.4.1. Fundamento teórico	42
5.4.2. Implementación	46
5.5. Resultados y análisis	51
5.5.1. Umbralización	52
5.5.2. Detección de marcadores	54
5.5.3. Medida de error	59
6. Calibración	62
6.1. Introducción	62
6.2. Métodos de calibración	64
6.3. Calibración en el entorno Blender	65
6.4. Calibración para secuencias reales	66
6.5. Calibración simulada en Blender	69
6.5.1. Toolbox Multi-Camera Self-Calibration	69

7. Reconstrucción	72
7.1. Introducción	72
7.2. Geometría epipolar	73
7.2.1. Matriz Fundamental	73
7.3. Algoritmo propuesto por Herda	74
7.4. Algoritmo implementado	75
7.4.1. Asociar puntos 2D	75
7.4.2. Mejor asociación	76
7.4.3. Reconstrucción 3D y validación	77
7.4.4. Actualizar asociaciones	78
7.5. Resultados de reconstrucción sobre secuencias sintéticas	78
7.6. Resultados de reconstrucción sobre secuencias reales	79
7.7. Mejoras del algoritmo de reconstrucción	80
7.7.1. Asociar punto 2D	80
7.7.2. Mejor asociación	80
7.7.3. Resto de los bloques	81
7.8. Resultados del nuevo algoritmo	81
7.9. Conclusión	82
8. Seguimiento	84
8.1. Introducción	84
8.2. Estado del Arte	84
8.3. Implementación	87
8.3.1. Enlazado en régimen, inicial y final	88
8.3.2. Validación e Inventory de trayectorias	89
8.3.3. Estimación de Marcadores Perdidos Durante Enlazado	92
8.4. Resultados y Análisis	93
9. Evaluación	96
9.1. Medida de Error	96
9.2. Performance	97
9.2.1. Capturas Sintéticas	97
9.2.2. Ruido En Segmentación	97
9.2.3. Variación Cantidad de Cámaras	98
10. Conclusiones	103
11. Apéndice I: Clasificación de la bibliografía recopilada	105
12. Apéndice II: Interfaz gráfica (GUI)	107
13. Apéndice III: Performance en conjuntos de 5 y 4 cámaras	108

Resumen

El objetivo de este proyecto fue desarrollar un sistema de captura de movimiento para facilitar la tarea en el análisis biomecánico del movimiento de las personas.

La propuesta inicial fue realizada por Patricia Polero, investigadora del Departamento de Biofísica de la Facultad de Medicina de la Universidad de la República, Uruguay, en busca de una herramienta Open Source que le permita obtener datos y estadísticas específicas que las herramientas existentes no pueden ofrecer.

Se elaboró un software con los bloques fundamentales que componen un sistema de estas características, utilizando los lenguajes *C/C++*, *Python* y *Matlab*. Estos bloques son independientes unos de otros, lo que da la posibilidad de modificarlos o sustituirlos sin afectar el resto del sistema.

También se creó un prototipo de base de datos, con secuencias de videos sintéticos, y un conjunto de algoritmos para medir la performance de cada bloque y del sistema en su totalidad.

Las pruebas realizadas sobre el software implementado reflejaron que el mismo tiene una precisión del orden del centímetro. Estos resultados son buenos para ser una primera versión y teniendo en cuenta que los algoritmos utilizados en cada bloque son de complejidad baja y se pueden optimizar en todos sus aspectos.

Este proyecto de fin de carrera realizado en la Facultad de Ingeniería de la Universidad de la República es un trabajo en el cuál, directa o indirectamente, participaron muchas personas. No queremos dejar pasar la oportunidad de agradecerles a todas ellas.

A Patricia Polero y a Darío Santos, por todo el material y los conocimientos brindados en un área en la que no teníamos experiencia previa.

A los profesores de la carrera, por transmitirnos los conocimientos necesarios para realizar un trabajo de este tipo.

A nuestro tutor, Juan Cardelino, por su esfuerzo y dedicación. Sus enseñanzas, críticas, consejos, su manera de trabajar, y sobre todo la paciencia y motivación que han sido fundamentales para sacar adelante este proyecto.

Finalmente a nuestras familias y amigos, por toda la ayuda y apoyo brindados, por aguantar las llegadas tardes, las ausencias, el cansancio y lamentablemente algún que otro mal humor.

1. Introducción

Este documento presenta las tareas realizadas en el marco del proyecto de fin de carrera “Análisis de Video en Biomecánica” realizado en la Facultad de Ingeniería, Udelar. A continuación, se hace una introducción a la problemática encontrada, en función de la cual se plantea el objetivo para el proyecto y una breve descripción de las soluciones actualmente disponibles.

Especialistas de distintos ámbitos académicos o profesionales se encuentran habitualmente en la necesidad de realizar estudios del movimiento del cuerpo humano. Esta tarea implica registrar la posición de miembros o articulaciones en el espacio y su correspondiente evolución en el tiempo.

Algunos ejemplos correspondientes a distintas áreas que ilustran estas necesidades son:

- *A nivel asistencial*, en el área de *fisioterapia*. Para realizar un seguimiento de la evolución de un paciente resulta importante en muchos casos conocer en detalle el movimiento, posición, etc. de la articulación o miembro afectado para llevar un control del mismo durante la rehabilitación y así poder determinar con mayor exactitud el estado del paciente.
- *Investigación académica en biomecánica*. Diversos proyectos se llevan a cabo en las universidades sobre esta temática, por ejemplo, en la Facultad de Ingeniería de la Udelar se realizó el estudio comparativo de la patada delfín y la patada “crawl” respecto al nado de los peces por ondulación, tratando de explicar cómo la misma puede ser propulsiva. Para ello se analizaron videos de nadadores olímpicos mediante los cuales se obtuvo una secuencia temporal de las posiciones de diferentes partes del cuerpo durante varios ciclos de patada.
- *Medidas de performance en el deporte de alto nivel*. Cuando se habla de entrenamiento deportivo se hace referencia tanto a la mejora del rendimiento del atleta como a la optimización de las capacidades en función del deporte en el que se desempeña. La técnica deportiva está relacionada directamente con la optimización de estas capacidades por lo que una buena técnica permite el mejor aprovechamiento de las posibilidades físicas del atleta garantizando mejores resultados. Las mejores soluciones para la optimización de la técnica de un deportista consisten en el análisis de videos donde se puede estudiar en detalle cada uno de los movimientos del mismo.
- *Animación 3D*. Probablemente el más conocido de estos ejemplos, tanto en el diseño de videojuegos como en películas, programas de televisión o comerciales, muchas veces se requiere capturar el movimiento de un actor para interpretar un personaje ficticio y que sus movimientos parezcan lo más natural posible.

En este contexto, el análisis de video es una herramienta fundamental para la recolección y estudio de datos. El seguimiento de puntos de referencia se utiliza para el cálculo de posición y otras variables asociadas como son la velocidad, la aceleración y por ende desplazamientos. Trabajar con video, permite además estudiar secuencialmente situaciones estáticas en el tiempo. El seguimiento de dichos puntos resultaría tedioso si se hiciera manualmente por lo que resulta necesario contar con una herramienta que realice esta tarea automáticamente.

A raíz de esto, se crean los *sistemas de captura de movimiento*, que se definen como un conjunto de dispositivos y software que a partir de la grabación del movimiento de una persona (o cualquier otra cosa), es capaz de trasladar dicho movimiento a un modelo digital para diferentes fines.

Los ejemplos mencionados anteriormente definen distintos casos de uso con características disímiles, de manera que la búsqueda de una solución única que abarque las necesidades particulares de todos ellos resulta compleja. Por ejemplo, en el ámbito deportivo la velocidad del movimiento es una variable importante a tener en cuenta para desarrollar una solución, de esta variable depende la elección tanto del sistema de adquisición

como de los algoritmos más eficaces para el registro del movimiento. De igual manera definir la portabilidad del sistema depende de si la actividad a relevar es en condiciones de laboratorio controladas o al aire libre, debido a la protección y transporte de equipos o las variaciones en las condiciones de iluminación, ruido, etc..

Al día de hoy, las soluciones de software disponibles que podrían asistir al especialista en su tarea, son mayormente comerciales. Las pocas alternativas de código abierto, carecen de las características necesarias para el especialista o están enfocadas hacia otras áreas de aplicación. Contar con este tipo de herramientas es fundamental para las necesidades de los equipos de profesionales, cuya alternativa son productos comerciales de alto costo.

En virtud de estas necesidades, este proyecto busca *relevar y caracterizar los distintos casos de uso para un sistema de captura de movimiento, seleccionar uno que sea representativo y suficientemente general para poder realizar una aplicación básica y funcional de código abierto de análisis de video, que proporcione solución a las necesidades que se describieron ya sea utilizando como base algún proyecto de software libre existente, o en su defecto, desarrollando un prototipo de software básico completo que abarque el problema en forma general, para luego estudiar extender la aplicación hacia otros casos de uso.*

Es importante resaltar la importancia de tener una primer versión del sistema de principio a fin, con todas las etapas implementadas, de forma tal de abarcar todos los procesos que la captura de movimiento implica. Esto tiene como ventaja que se tendrá un panorama general del estado del arte de cada etapa del sistema, y sentará las bases para que proyectos futuros puedan optimizar individualmente dichas etapas acorde a las necesidades del cliente.

Los requerimientos para la implementación de este sistema provienen de Patricia Polero, investigadora del Departamento de Biofísica de la facultad de medicina de la Udelar, lo que implica que el proyecto se enfoca hacia el área asistencial, particularmente el estudio del movimiento de las personas.

De acuerdo a lo planteado por el cliente y a las hipótesis que se establecieron en conjunto, se plantean los siguientes supuestos relativos a la apariencia del laboratorio:

- Las capturas de movimiento del paciente se realizan en un ambiente controlado:
 - La iluminación es la adecuada para realizar las capturas correctamente.
 - El fondo sobre el que se hacen las capturas es estático, de color oscuro y opaco.
 - Se utiliza cámaras convencionales y la ubicación de las cámaras así como sus parámetros de interés son conocidos.
- La vestimenta que utiliza el paciente es oscura, opaca y lo más ajustada al cuerpo como sea posible.
- Los marcadores a detectar son esferas blancas colocadas convenientemente sobre el cuerpo del paciente.

En cuanto al movimiento se asume que:

- El paciente permanece dentro del área de captura.
- Existe oclusión de marcadores en vistas dadas.
- Las cámaras se mantienen fijas.

Por otro lado, se requiere que la salida del sistema sea la posición en el espacio 3D de los marcadores, ubicados en el cuerpo del paciente, en cada instante de la captura, con la correcta identificación de dichos marcadores en cada cuadro. A estos requerimientos, se le suman otros de carácter académico, como la importancia de tener una base de datos con un cierto número de secuencias y una método de evaluación de performance establecido. Estos dos aspectos toman gran relevancia en etapas futuras, de ampliación de este

proyecto, ya que al realizar pruebas de nuevas implementaciones sobre los mismos datos y evaluar los resultados con iguales métricas se tiene un punto de referencia sobre el cual evaluar posibles mejoras del sistema.

En resumen, el sistema creado pretende bajo ciertas condiciones controladas, obtener las coordenadas espaciales de un número de puntos de interés sobre una paciente. Una de las formas de obtener esto, y la estudiada en este trabajo, es colocar al sujeto con traje negro con marcadores en un ambiente con iluminación adecuada, filmar con varias cámaras a lo largo del tiempo, adquirir esta información en la computadora y mediante un posterior procesamiento obtener la posición 3D de cada uno de los puntos de interés (los marcadores) a lo largo de toda la secuencia.



Figura 1: Posición de los marcadores a lo largo del tiempo.

La aplicación recibe como entrada imágenes de video provenientes de varias cámaras, las cuales capturan el movimiento de una persona desde distintos ángulos. Se implementan métodos que permiten obtener información sobre las cámaras y su disposición en el espacio mediante la calibración. Con esta información y a partir de las imágenes obtenidas se detectan distintos puntos de referencia del cuerpo según el estudio particular que se desee realizar. Posteriormente, a partir de la información de las múltiples cámaras se reconstruye la posición 3D de los puntos en cada cuadro, para luego efectuar la identificación de trayectorias de los puntos de interés a lo largo de la secuencia. A partir del procesamiento de la posición 3D de los puntos se obtendrán otros datos estadísticos de interés para el usuario.

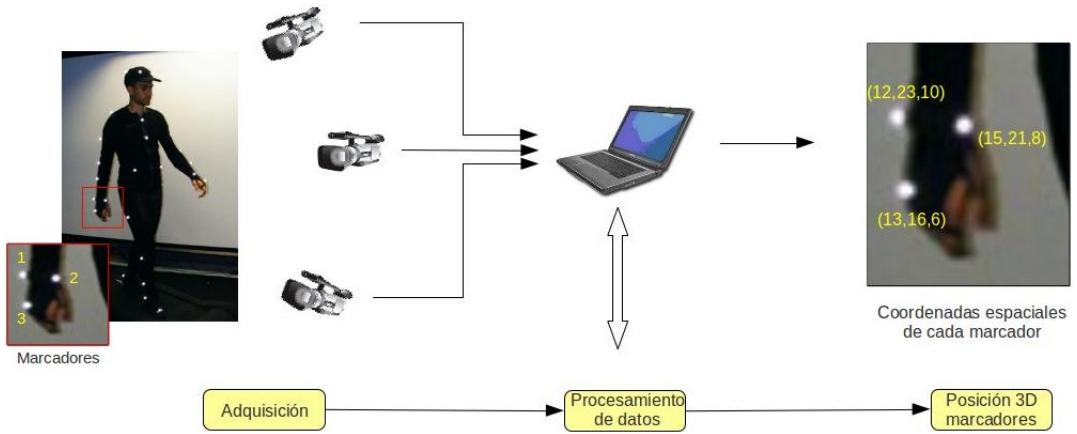


Figura 2: Funcionamiento de un sistema de captura de movimiento.

El proyecto se inicia con investigación y revisión bibliográfica sobre la temática, buscando diseños prove-

nientes de sistemas de captura de movimiento ya implementados, así como detalles sobre la implementación parcial o total de cada funcionalidad de interés.

Rápidamente se procuró obtener una base de datos con secuencias, ya sean reales o sintéticas, sobre los cuales implementar la aplicación y sus distintos bloques. Si bien esta búsqueda no aportó los resultados esperados, debido a que no se encontraron bases de datos acorde a las necesidades del proyecto, se implementa un prototipo de base de datos sintética con un número reducido de secuencias como alternativa tomando algunos conceptos de los que se encontraron al relevar, generando una base flexible, con potencial para futuros estudios y fácilmente expansible.

Luego de análisis sobre la bibliografía consultada y definir la metodología, se optó por implementar el sistema integrando 4 bloques principales mostrados en la figura 3.

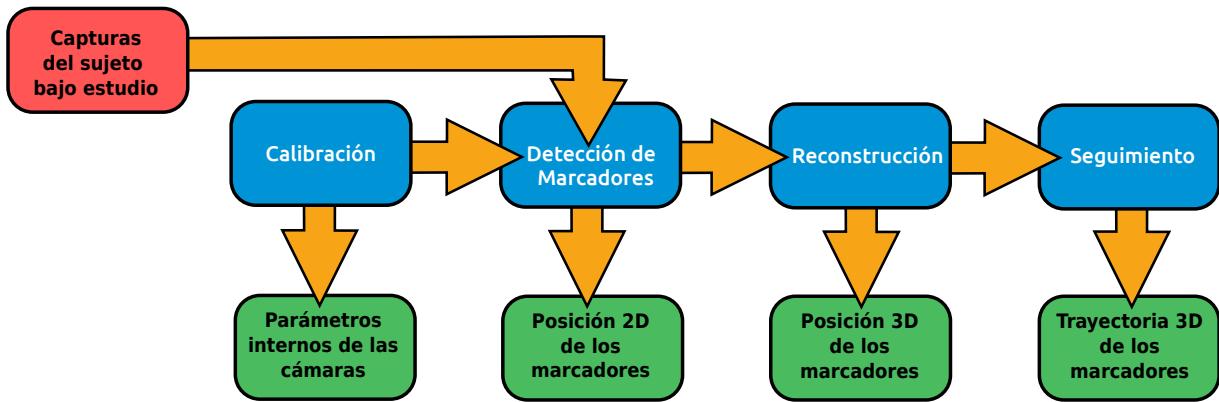


Figura 3: Diagrama de bloques del sistema a implementar.

Cada uno de estos bloques cumple un objetivo definido:

- El bloque de *calibración*, es el encargado de obtener los parámetros internos y externos de las múltiples cámaras utilizadas en la captura, permitiendo establecer la relación entre el espacio ambiente y la imagen sobre cada cámara. Esto bloque releva información previa necesaria para realizar una correcta reconstrucción de los puntos.
- El bloque *detección de marcadores*, identifica los marcadores en las imágenes obteniendo la posición 2D de cada uno de ellos a lo largo de la secuencia de captura en cada cámara (ver figura 4b).
- Con información de posición 2D de los marcadores proveniente de múltiples vistas de la segmentación, y los parámetros relevados en calibración, el bloque de *reconstrucción* (ver figura 4c) se encarga de obtener la posición 3D de cada marcador.
- Por último, el bloque de *seguimiento* (ver figura 4d) (o “tracking”) relaciona cada marcador en determinado cuadro de la secuencia con los que le siguen en el resto de los cuadros, obteniendo así la trayectoria de cada marcador a lo largo del tiempo.

Cabe destacar que estos bloques se implementaron de manera independiente, para poder realizar modificaciones sobre uno de ellos sin afectar el funcionamiento de los otros. Este aspecto cobra relevancia en etapas futuras, donde bajo la necesidad de optimizar algún bloque en particular o agregar alguna nueva característica que permita procesar datos provenientes de nuevos casos de uso, se deba modificar el sistema. De no presentar esta particularidad, la modificación de un bloque podría afectar negativamente el funcionamiento del sistema completo, requiriendo una posible re-ingeniería de la estructura.

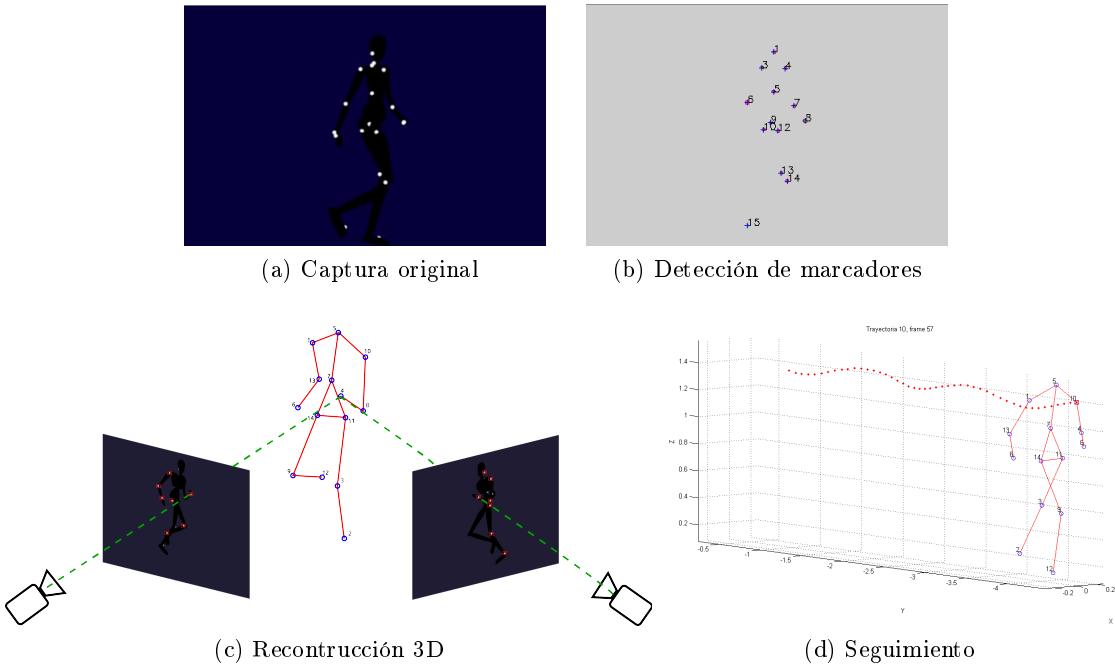


Figura 4: Salidas de los bloques principales del sistema.

Por otro lado, fue elaborada una interfaz gráfica básica de forma tal de facilitar la ejecución del software para los usuarios sin tener que trabajar directamente con el código.

A continuación se presenta una breve revisión del estado del arte de los sistemas de captura de movimiento disponibles. Una descripción más detallada y más técnica se realizará en la sección 2. La documentación del proyecto continuará con la descripción de la base de datos generada y la implementación de cada bloque del sistema mencionado anteriormente. Finalmente se realiza un análisis de los resultados obtenidos en cada sección y la performance del sistema global desde la captura de video, hasta las trayectorias 3D.

1.1. Estado del arte

Al día de hoy existen varios sistemas de captura de movimiento, sin embargo los mas usados debido a su buena performance y soporte presentan costos de licenciamiento.

Como se mencionó anteriormente, los más populares en la actualidad son los que se utilizan en la industria del cine o del diseño de videojuegos. En este contexto, se almacenan las acciones de actores humanos y se usa esta información para animar modelos digitales de personajes en animación 3D.

Algunos ejemplos de sistemas de captura de movimiento bajo licencia son:

- *Vicon*¹. Es una empresa que vende sistemas de captura de movimiento, tanto software como hardware. Sus sistemas son muy conocidos y fuertemente utilizados en estudios clínicos y biomecánicos alrededor del mundo, así como para otras investigaciones científicas. En particular, este sistema está siendo utilizado en el Departamento de Fisiología y Rehabilitación del Hospital de Clínicas. Presenta como ventajas frente a otros sistemas la velocidad con que realiza el procesamiento de los datos y la calidad de las cámaras para realizar las capturas. La gran desventaja que posee es el alto costo de sus equipamientos, bastante privativo en algunos ámbitos.

¹ <http://www.vicon.com/>. Accedido 9-12-14.

- *Qualisys*² Junto con Vicon son los dos sistemas de captura de movimiento más utilizados en el ámbito de la investigación científica. Presenta como ventajas frente al anterior la utilización del modelo AIM³, un identificador de marcadores que “aprende” de cada secuencia procesada ahorrando mucho tiempo y trabajo en identificar marcadores. Además presenta una interfaz de usuario más amigable y requiere menos tiempo de capacitación para su uso.
- *OptiTrack*⁴. Es de los sistemas comerciales de más bajo costo, cerca de la cuarta parte de lo que cuesta un sistema Vicon por ejemplo. Otra de sus ventajas es que brinda acceso de bajo nivel a través de un conjunto de SDK's y API's tanto para el hardware como para los datos obtenidos, permitiendo manipular los mismos y procesarlos de la manera deseada por fuera de las aplicaciones que originalmente provee.
- *Massive*⁵. Es un software destinado a producir efectos especiales para cinematografía, programas televisivos y videojuegos entre otras cosas. El software cuenta con varios productos para producir distintos tipos de efectos y animaciones, así como implementa la captura de movimiento. Fue originalmente diseñado para utilizar en la trilogía de El Señor De Los Anillos de Peter Jackson y desde entonces se ha convertido en uno de los mejores software para realizar efectos visuales de muchedumbres y animación de personajes autónomos.
- *Motion Analysis*⁶.
- *PhaseSpace*⁷.

Los sistemas anteriores, y la mayoría de los sistemas modernos que efectúan capturas de movimiento, utilizan sensores infrarrojos o LEDs para efectuar el seguimiento de puntos. Los segundos facilitan la etapa de detección de marcadores en cada cámara, mientras que los primeros no tienen una etapa de detección en cada vista ni reconstrucción ya que los mismos ofrecen la información de posición directamente.

La gran desventaja de los sistemas anteriores es su alto costo. A modo de ejemplo, un sistema Vicon de 10 cámaras tiene un valor que ronda los U\$S 70.000 ⁸.

Otra alternativa sobre la que se investigó inicialmente es DVIDEOW [1], que presenta varios conceptos teóricos como primer acercamiento al problema, pero la implementación presentaba perdidas de marcadores que requerían correcciones constantes , y salvo los trabajos que presentaban los fundamentos teóricos, la aplicación misma no está disponible desde el 2009.

Por otro lado, también existen programas de captura de movimiento de código libre, un ejemplo de ello es el programa Kinovea ⁹. Enfocado principalmente en el ámbito deportivo, permite analizar y mejorar la técnica de los atletas a través del procesamiento de secuencias de video. Posee algunas características interesantes como la posibilidad de efectuar medición de distancias, ángulos y tiempos manualmente, así como la utilización de seguimiento semi-automático de puntos en tiempo real para obtener su trayectoria. La gran desventaja que presenta frente a otros sistemas es que efectúa únicamente análisis sobre dos dimensiones.

Es por esto que este proyecto estudia el problema de captura de movimiento y sus distintas componentes, para desarrollar un conjunto de datos y presentar nuestro estudio sobre captura de movimiento.

² <http://www.qualisys.com/>. Accedido 9-12-14

³ Automatic Identification of Markers

⁴ <http://www.naturalpoint.com/optitrack/>. Accedido 9-12-14

⁵ <http://www.massivesoftware.com/>. Accedido 9-12-14

⁶ <http://www.motionanalysis.com/>. Accedido 9-12-14

⁷ <http://www.phasespace.com/>. Accedido 9-12-14

⁸ Este precio depende fuertemente del tipo de cámara que se utilice, los precios de las mismas se encuentran a partir de los U\$S 3.000 por unidad.

⁹ <http://www.kinovea.org/>. Accedido 9-12-14

2. Revisión bibliográfica

Como se menciona en la introducción, la primer etapa realizada en el proyecto fue la revisión bibliográfica de sistemas de captura de movimiento. Esta primera etapa permite obtener una idea de los distintos procesos que conforman un sistema de captura de movimiento. Estos son:

- Calibración.
- Adquisición.
- Detección de marcadores (Segmentación).
- Seguimiento.
- Estimación de pose (Reconstrucción).

Al no encontrar detalles sobre el diseño de sistemas que verifiquen las hipótesis de este proyecto, o que puedan reutilizarse como base, se decide implementar uno de manera integra, realizando una búsqueda bibliográfica detallada y asignando cada artículo a una categoría de acuerdo a los procesos definidos anteriormente. Esta etapa del proyecto, por momentos tomó carácter de investigación científica más que de proyecto ingenieril. En el apéndice I (capítulo 11), se muestra una tabla con toda la bibliografía relevante, ordenada según las categorías antes mencionadas.

En total se clasificaron 18 documentos, dentro de los cuales se encuentran artículos, papers, y publicaciones en general. Los más destacados dentro de cada grupo son:

- Calibración.
 - *Optical Motion Capture System with Pan-Tilt Camera Tracking and Realtime Data Processing*[2].
- Detección de marcadores (Segmentación).
 - *Simple and robust hard cut detection using interframe differences*[3]. En esta investigación se propone un posible algoritmo de segmentación para utilizar en la etapa de detección de marcadores, utilizando un método de detección de bordes. Por motivos que se verán más adelante, estos tipos de algoritmos se descartaron para utilizar en segmentación (*ver sección 5*).
 - *Threshold survey*[4]. Se listan 40 algoritmos de segmentación mediante métodos de umbral. Se evalúan los mismos y se muestran ventajas y desventajas de cada uno. Entre ellos se encuentra el método de umbral de Otsu[5], el cual fue el elegido para implementar en este sistema (*ver sección 5*).
- Seguimiento.
 - *Skeleton-Based Motion Capture for Robust Reconstruction of Human Motion*[6].
 - *Simple and robust hard cut detection using interframe differences*[3].
 - *Modelling and Tracking Articulated Motion from Multiple Camera Views*[7].
 - *Skeletal Parameter Estimation from Optical Motion Capture Data*[8].
 - *Optical Motion Capture System with Pan-Tilt Camera Tracking and Realtime Data Processing*[2].
 - *Resolving Motion Correspondence for Densely Moving Points*[9]. Revisión de varios métodos de seguimiento.
- Estimación de pose (Reconstrucción).
 - *Skeleton-Based Motion Capture for Robust Reconstruction of Human Motion*[6].

- *Modelling and Tracking Articulated Motion from Multiple Camera Views*[7].
 - *Skeletal Parameter Estimation from Optical Motion Capture Data*[8].
 - *Optical Motion Capture System with Pan-Tilt Camera Tracking and Realtime Data Processing*[2].
 - *What can two images tell us about a third one?*[10].
- Sistemas completos

- *Detección, rastreo y reconstrucción tridimensional de marcadores pasivos para análisis de movimiento humano*[11]. Trabajo de captura de movimiento, basado en Herda [6], pero utilizando hardware costoso
- *Marker Detection and trajectory generation algorithms for a multicamera based gait analysis system*[12].
- *Analisis de video para estimacion del movimiento humano*[13].

Se puede ver, que en varios casos un mismo artículo contiene información de valor sobre varias etapas del sistema. Además se encontraron algunos documentos con diseños de sistemas completos.

A partir de esta etapa se definieron ciertos aspectos de vital importancia para el proyecto, en particular, se pudo seleccionar para el bloque de detección de marcadores el método de segmentación por umbral dinámico de Otsu [5]. Este método fue elegido por tener el mejor compromiso entre simplicidad y eficacia.

En los bloques de seguimiento y estimación de pose se decide basar el desarrollo en las ideas del sistema propuesto por Lorna Herda en sus tesis de doctorado [6]. Dicha elección se debe a que el estudio de Herda contiene las ideas principales para implementar un sistema de captura de movimiento de manera compacta y general, posee una gran cantidad de menciones siendo un referente en el tema y la documentación disponible es amplia (dos papers, y tesis completa). Por otro lado, dicho trabajo se encuentra bajo las mismas hipótesis de uso que el estudio preliminar realizado por este equipo de proyecto (uso en fisioterapia, animación, biomecánica, entrenamiento en alto rendimiento), y es un punto de referencia habitualmente mencionado. Sin embargo, si bien en todas sus menciones la metodología de tratamiento de datos es la misma, tanto los bloques de adquisición como de detección van variando en equipamiento y métodos en los distintos proyectos.

3. Base de datos

3.1. Introducción

Con el fin de relevar distintas clases de actividades humanas y en particular la marcha, se pretende trabajar con una base de datos basada en marcadores. La misma debe contener un cierto número de sujetos realizando una variedad de movimientos predefinidos, donde para cada sujeto a estudiar, se tengan múltiples secuencias de videos 2D de movimiento, obtenidas a partir de cámaras situadas en un entorno 3D cerrado previamente acondicionado. Dicha base debe contar con el correspondiente ground truth 2D y 3D de los datos de movimiento relevados, en nuestro caso dado que el sistema está basado en marcadores, la información consiste en brindar las coordenadas espaciales a lo largo del tiempo para cada marcador de interés. Así como la información de calibración de las cámaras utilizadas para efectuar las capturas.

La base de datos permitirá implementar, testear y comparar los distintos tipos de algoritmos desarrollados en el sistema. Por lo tanto es de interés primario relevar las bases de datos existentes o en su defecto realizar una.

En primera instancia se efectúa una búsqueda en la web, con el objetivo de encontrar secuencias de video de personas caminando donde, dada las características de nuestro proyecto, las mismas deben poseer marcadores claramente distinguibles. Las secuencias tienen que ser tomadas con varias cámaras ubicadas alrededor del sujeto y para obtener información 3D como mínimo la cantidad de cámaras deben ser dos. Además es importante contar con el ground truth indicando la posición espacial de dichos marcadores para testear y comparar los distintos algoritmos de seguimiento aplicados sobre dichas secuencias. La información obtenida en el relevamiento de las bases de datos se ordena y describe en la sección 3.2, así como también se enumeran los pedidos de acceso a la información de algunas bases de datos y sus resultados.

El análisis de la información recabada permite reunir un conjunto de conceptos de vital importancia a la hora de armar un laboratorio para la captura óptica basada en marcadores. Es por ello que en la sección 3.3 se enumeran algunas variables de laboratorio y su impacto en el sistema de procesamiento posterior a la captura. Un ambiente controlado con cámaras ajustadas convenientemente provee un escenario ideal para obtener información óptica de los marcadores. El sujeto es condicionado a moverse sobre un espacio de captura determinado con una vestimenta particular; la elección adecuada de estos parámetros junto con las condiciones de iluminación y el tipo de fondo facilitan la recolección de información, el posterior análisis y sobre todo aumentan la performance del sistema completo.

Debido a que luego de la búsqueda no se encuentran bases de datos que cumplan los requerimientos mínimos del sistema a desarrollar, se decide implementar un prototipo de base de datos, que contenga un número reducido, de secuencias útiles. Utilizando para ello la suite de animación 3D Blender, se genera un laboratorio de captura virtual y un modelo con marcadores animado sobre el cual se cargan secuencias de movimiento. Estas últimas se obtienen de sistemas de captura reales de alta performance al relevar las bases de datos. Los detalles de la implementación junto al análisis de esta base se pueden encontrar en la sección 3.4. Se propone una estructura de datos para almacenar la información relevante del ground truth y se cuenta con código de soporte que facilita la generación de nuevas secuencias así como la gestión de la información en la estructura de datos, evaluar resultados y realizar el posterior análisis de performance.

Por último se hace un resumen con las conclusiones generadas en todo el capítulo.

3.2. Revisión de base de datos

En esta sección se muestra resultados del relevamiento de bases de datos útiles para el análisis de la marcha. Inicialmente nuestro objetivo era obtener un sistema funcional para el caso de la marcha humana, aunque luego de la implementación del mismo se generalizaron sus usos, las bases de datos con este tipo de movimiento fueron el eje central de la búsqueda.

Se encontraron principalmente tres páginas web que a manera de compendio agrupan bases de datos útiles en varias de las ramas de la visión por computadora.

CVonline¹⁰

Bastante completa, no solo contiene enlaces a varias bases de datos sino reune bibliografía e implementaciones útiles.

Computer Vision Papers¹¹

Solo reúne enlaces de bases de datos.

Yet Another Computer Vision Index To Datasets (YACVID)¹²

Una característica importante es que la página contiene direcciones a bases de datos relativamente nuevas y resalta aquellas que son usadas con mayor frecuencia.

Dentro de estas páginas se encuentra una gran variedad de bases de datos que tratan el caso particular de la marcha, en la tabla 1 se muestran algunas de las bases relevadas y sus características representativas, que permiten hacer una idea del panorama global encontrado a la hora de recopilar información en la web.

A continuación algunos comentarios que vale la pena resaltar sobre las bases anteriores.

Motion Capture Lab.¹³ Como describe el nombre, este laboratorio se centra en obtener capturas de movimiento tridimensionales a través del sistema Vicon. Cuentan con un sistema Vicon 8i de 14 cámaras, dos videocámaras digitales Sony DSR-PD150 que llegan a 30 fps¹⁴, junto a un sistema de sincronización que permite integrar todas estas cámaras en el laboratorio. El video se utiliza únicamente como ayuda en los datos de captura para corregir y ver los marcadores, por lo que no cuenta con secuencias de video adecuadas. Cabe destacar que maneja múltiples formatos MoCap, inclusive el bvh.

Carnegie Mellon University Motion Capture Database.¹⁵ Este laboratorio también se centra en obtener capturas de movimiento a través de un sistema Vicon, y no está implementado para evaluaciones ópticas de las capturas. Solo maneja videos monoculares de baja resolución, por lo que no cuenta con secuencias de video adecuadas para nuestro proyecto. Sin embargo maneja múltiples formatos MoCap y posee herramientas para conversión a otros formatos, incluido el bvh. Posee descripción detallada de la ubicación de los marcadores, así como de la configuración del laboratorio. El sujeto a relevar se encuentra vestido con ropas finas y ajustadas, sobre la cual se colocan los marcadores, por lo tanto se puede despreciar las fluctuaciones de posición de marcadores debidas a la ropa, que si exhiben otros ambientes menos controlados. Esta base de datos es bastante utilizada en el ámbito de la animación por computadora y es por lejos la que dispone de mayor cantidad de capturas de movimiento de acceso público de las bases relevadas en esta sección.

Georgia Tech.¹⁶ Se encuentra desarrollando maneras de identificar a los seres humanos a distancia a través del reconocimiento de la marcha. También llevan a cabo trabajos relacionados en la localización y seguimiento de rostros, la detección de occlusiones y actividades específicas de sustracción de fondo. Lamentablemente las cámaras están todas sobre un costado del caminante, la resolución es baja y no todos los videos poseen marcadores. No se cuidan las condiciones de laboratorio para trabajar de manera óptica según nuestras necesidades.

¹⁰ <http://homepages.inf.ed.ac.uk/rbf/CVonline>. Accedido 30-11-14.

¹¹ <http://www.cvpapers.com/datasets.html>. Accedido 30-11-14.

¹² <http://riemenschneider.hayko.at/vision/dataset/>. Accedido 30-11-14.

¹³ http://accad.osu.edu/research/mocap/mocap_home.htm. Accedido 30-11-14

¹⁴ http://www.bhphotovideo.com/c/product/197878-REG/Sony_DSRPD150_DSR_PD150_Professional_1_3_DVCAM.html ,Accedido 29-11-14

¹⁵ <http://mocap.cs.cmu.edu/>. Accedido 30-11-14

¹⁶ <http://www.cc.gatech.edu/cpl/projects/hid/index.html>. Accedido 30-11-14

Tabla 1: Comparación de algunas bases de datos disponibles y empleadas por la comunidad.

Base de datos	Cantidad de sujetos	Nro. de secuencias	Entorno	Número de cámaras	Calibración disponible
M.C.L. ^a	3	299	Interior	1	No
C.M.U ^b	>100	2605	Interior	1	No
G.T ^c	20	~100	Interior y exterior	3	Si
U.S. ^d	>100	~ ^e	Interior	12	~
Human ID	122	1870	Exterior	2	~
HumanEva	4+2	56	Interior	4/7	Si
INRIA ^f	>11	>40	Interior	≥1	Si
CMU Mobo ^g	25	100	Caminadora	6	~
CASIA	385	~	Interior y exterior	>4	~
MHAD ^h	12	660	interior	12	Si
Base de datos	Movimientos disponibles	Apariencia	Ground Truth	Tipo de acceso	
M.C.L.	Varios	Traje MoCap	3D-Vicon ⁱ	Libre	
C.M.U	Varios	Traje MoCap	3D-Vicon ^j		
G.T	Marcha fuera de régimen	Traje MoCap y Natural	3D en formato Maya	Libre	
U.S.	Marcha	Natural	~ Libre		
Human ID	Marcha	Natural	~	Bajo solicitud	
HumanEva	Varios	Natural	3D - Vicon	Bajo solicitud	
INRIA	Varios	Traje MoCap y Natural	2D - MoCap etiquetado manual	Libre	
CMU Mobo	5 tipos de marcha	~	Etiquetado Manual ^k	Bajo solicitud	
CASIA	Varias velocidades de marcha	Natural	No	Bajo solicitud	
MHAD	Varios	Traje MoCap	3D - Impulse ^l	Libre	

^aMotion Capture Lab

^bCarnege Mellon University Motion Capture Database

^cGeorgia Tech

^dUniversity of Southampton Database

^eEl símbolo ~ indica que no se cuenta con información al respecto.

^fINRIA Perception, Multicam Dataset.

^gCMU Motion of Body.

^hBerkeley Multimodal Human Action Database.

ⁱ Esta notación indica que la captura considerada ground truth, se hizo con un sistema de captura de movimiento (MoCap) de Vicon-Peak, <http://www.vicon.com/>

^jSecuencias bvh de CMU, <http://sites.google.com/a/cgspeed.com/cgspeed/motion-capture>.

^kDisponible en <http://www.cs.cmu.edu/~zhangjy/#Data>.

^l Esta notación indica que la captura considerada ground truth, se hizo con un sistema de captura de movimiento (MoCap) Impulse (PhaseSpace Inc., San Leandro, CA), <http://www.phasespace.com/>

University of Southampton Database.¹⁷ Interesados en el reconocimiento de personas a través del seguimiento de la marcha, relevantes sobre todo por ser pioneros en el estudio biomecánico de la marcha. Poseen dos bases de datos, HiD gait database (100 sujetos) y Biometric tunnel. El servidor donde se alojaba la base de datos está fuera de línea desde el 2004, el encargado de la página es Mark Nixon (msn@ecs.soton.ac.uk). Aparentemente se continúa actualmente el proyecto en <http://www.cspc.ecs.soton.ac.uk/gait>¹⁸. Si bien estas bases de datos no están basadas en marcadores, cabe resaltar que el fondo del espacio de captura del túnel biométrico contiene patrones asimétricos con colores saturados que facilitan no solo la extracción de fondo sino también la automatización del proceso de calibración.

Human ID Gait Challenge Dataset.¹⁹ Contiene 1.2 Tera bytes de información. Utilizada para el reconocimiento de la marcha, no posee marcadores. Al igual que en la base de Southampton contiene en la secuencia imágenes de dameros convenientemente dispuestos, útiles para calibrar las cámaras. Las sucesivas secuencias tomadas para un mismo sujeto modifican distintos tipos de factores, como la calidad del terreno a recorrer, si el sujeto lleva o no un maletín y el tipo de calzado utilizado. Tienen disponible junto a todas las secuencias de la base de datos las siluetas de los sujetos, obtenidas con un algoritmo base también propuesto y disponible. Lamentablemente el enlace que indica el protocolo seguido para obtener secuencias, junto con la especificación del equipamiento, está fuera de línea.

HumanEva.²⁰ [14] Con 1.6 Gigabytes de información, el trabajo de este laboratorio es muy completo, incluye métricas de evaluación y un análisis importante de las necesidades actuales a la hora de generar una base de datos para relevar actividades humanas. El único inconveniente para cumplir los requisitos de nuestro proyecto es que no está pensado para el seguimiento óptico de marcadores, por lo que los marcadores sobre los sujetos de estudio utilizados para recabar datos Mocap son escasos y demasiado pequeños, las condiciones de luminosidad y color de fondo no son las adecuadas para nuestro propósito, incluso utilizan máscaras sobre las imágenes ópticas para cubrir los marcadores, estos últimos son utilizados solo para recopilar el ground truth a través de un sistema Vicon. Dado que su motivación es obtener una imagen “natural” del sujeto que contenga la complejidad generada por el movimiento de la ropa, el ground truth que presentan no es tan preciso como los obtenidos por métodos más tradicionales. Contiene código para efectuar sustracción de fondo y la implementación de un algoritmo base, con un filtrado de partículas utilizado para el seguimiento de la pose del sujeto. Para acceder a los datos se debe gestionar un permiso en la página de HumanEva.

INRIA Perception, Multicam Dataset.²¹ Efectúan las capturas con múltiples cámaras y también ofrecen la secuencia de malla de los sujetos reconstruidos a partir de las imágenes. Ofrecen un software que permite navegar en 4D, es decir, el espacio y el tiempo, sobre los modelos disponibles en su base de datos. Por lo que estos modelos se pueden ver desde cualquier ángulo de visión e inspeccionar congelándolos en cualquier instante de tiempo. Lamentablemente su captura no está basada en marcadores.

CMU MoBo Dataset.²² Estudia la marcha humana, enfocada en la identificación Biométrica de humanos a partir de sus características individuales. Los sujetos bajo estudio efectúan 4 tipos de caminata sobre una caminadora: marcha lenta, marcha rápida, marcha sobre plano inclinado y marcha sosteniendo un balón. Se utilizan 6 cámaras de alta resolución ubicadas alrededor de la caminadora que adquieren imágenes a 30 frames/s. Para acceder a la base de datos debe pedirse acceso comunicándose con rgross@cs.cmu.edu

¹⁷ <http://www.gait.ecs.soton.ac.uk/database>. Accedido 30-11-14

¹⁸ Accedido 30-11-14

¹⁹ <http://marathon.csee.usf.edu/GaitBaseline/>. Accedido 30-11-14

²⁰ <http://vision.cs.brown.edu/humaneva/index.html>. Accedido 30-11-14

²¹ INRIA Perception, Multicam Dataset, <http://4repository.inrialpes.fr/pages/home>. Accedido 30-11-14

²² CMU Motion of Body, http://www.ri.cmu.edu/publication_view.html?pub_id=3904. Accedido 30-11-14

CASIA Gait Database.²³ Contiene 4 bases de datos sobre la marcha, la primera se efectúa en exteriores y posee una sola cámara; la segunda es en interiores y posee 11 cámaras sobre un lado del sujeto; la tercera utiliza cámaras infrarrojas y cada sujeto efectúa tres tipo de marcha, lenta, rápida y con mochila; por último la cuarta combina la información de cámaras de captura con una plataforma que registra la presión de la planta del pie a medida que el sujeto desarrolla el movimiento. Además de los archivos de vídeo, ofrecen las siluetas humanas a partir de sus secuencias de vídeo. Las capturas visuales no están basadas en marcadores.

Berkeley Multimodal Human Action Database (MHAD).²⁴ El objetivo de esta base de datos es reconocer el movimiento del cuerpo al realizar este distintas actividades. Tiene la información necesaria para efectuar sustracción de fondo, devuelven información desde múltiples fuentes:

- sistema con 12 cámaras ópticas agrupadas en 4 conjuntos de cámaras estéreo
- dos sensores Kinect
- 6 acelerómetros sobre el sujeto
- 4 micrófonos a cada lado del espacio de captura

Todas estas fuentes se encuentran sincronizadas. Esta base de datos es bastante completa en cuanto a los tipos de captura que realiza, pero los marcadores utilizados son leds y únicamente se utilizan para recabar información para el ground truth, con lo cual no se cuida de obtener una buena información óptica de los mismos.

3.2.1. Contactos realizados y resultados

En el ámbito local hemos estado en contacto con la magister Patricia Polero, quien nos ha brindado su experiencia previa en el tema de capturas ópticas de movimiento basadas en marcadores así como ayudado a definir los requerimientos mínimos del sistema a implementar en las etapas iniciales. También se han generado reuniones con Darío Santos, Fisioterapeuta en el Hospital de Clínicas, quien actualmente dirige un laboratorio que posee un sistema de captura de movimiento de Vicon-Peak, el cual han adquirido recientemente. Si bien dicho sistema pudo haber sido primordial para generar una base de datos con secuencias reales, no se pudo coordinar debidamente su uso. De todas maneras en estas reuniones, se obtiene un reducido número de secuencias relativamente útiles. Cabe destacar que las mismas no poseen la calidad deseada, por pertenecer a versiones previas del laboratorio cuando aún no disponían del sistema actual, así como tampoco cumplen la totalidad de supuestos sobre las condiciones de captura planteados al inicio del proyecto.

Los pedidos se realizan a partir del 17 de diciembre de 2013 aproximadamente. En los mismos se intenta gestionar el acceso a las bases de datos de acceso restringido, que entendemos poseen características útiles en el desarrollo de nuestro sistema. En la tabla 2 se muestran los contactos realizados y los resultados obtenidos.

Base de datos	Resultados
HumanEva	concedida 27 julio 2014
CASIA	concedida 3 de mayo 2014
CMU MoBo	sin respuesta
Escasas secuencias de video	Resultados
Darío Santos, Dept. Fisiología Y Rehabilitación. Hospital de Clínicas.	concedida 29 julio 2014

Tabla 2: Solicitudes de acceso gestionadas.

²³ <http://www.cbsr.ia.ac.cn/english/Gait%20Databases.asp>. Accedido 30-11-14

²⁴ http://tele-immersion.citris-uc.org/berkeley_mhad#dl. Accedido 30-11-14

3.3. Características de Laboratorio para un sistema de captura óptica basado en marcadores

A continuación se enumeran algunas variables que es necesario tener en cuenta a la hora de diseñar un Laboratorio, adecuado para un sistema de captura óptica basado en marcadores. También se discute brevemente el posible impacto de estas variables en el tratamiento posterior de las secuencias.

3.3.1. Cámaras

Para la elección del tipo de cámaras es importante tener en cuenta los requerimientos de las secuencias a relevar. A continuación vamos a tratar dos variables básicas y generales que deben contemplarse, por un lado la cantidad de fotogramas, y por otro la resolución de la cámara.

La cantidad de fotogramas por segundo de las secuencias de video condiciona la resolución temporal de los datos procesados a partir de dichas secuencias, así como también limita la velocidad de movimiento a realizar por el sujeto si se busca una captura aceptable. Basados en el relevamiento de las distintas bases de datos se puede afirmar que 30fps es un valor normal para trabajar el caso de la marcha, pudiendo obtener en este caso información de la posición de los marcadores solo cada 1/30 segundos.

Hay que tener presente que si se efectúan movimientos de velocidades superiores a la marcha, manteniendo la cantidad de fotogramas anterior, aumenta la dificultad a la hora de vincular temporalmente los datos obtenidos, pudiendo bajar la performance del seguimiento de los marcadores.

Respecto a los tiempos de obturación, estos deben ser bastante cortos para no producir efectos de desplazamiento nocivos a la hora de reconocer los marcadores. Una regla habitualmente utilizada que sirve de orientación es que el tiempo mínimo de disparo que asegura que no salga movida una imagen, es la inversa de la distancia focal. También se encuentran referencias que indican los tiempos de obturación recomendados según la actividad a relevar.²⁵

- 1/4000 s: se utiliza para tomar fotografías nítidas de sujetos en rápido movimiento, como los atletas o vehículos, en condiciones de buena iluminación.
- 1/2000 s y 1/1000 s: útil para fotografías nítidas de sujetos en movimiento moderadamente rápido, bajo condiciones normales de iluminación.
- 1/500 s y 1/250 s : para tomar fotografías nítidas de personas en movimiento en situaciones cotidianas.

La resolución del sensor también juega un rol fundamental a la hora de cumplir requerimientos de resolución espacial en los datos de salida. En la figura 5 se hace un bosquejo que permite estimar la resolución espacial a medida que el sujeto se aleja de la cámara.

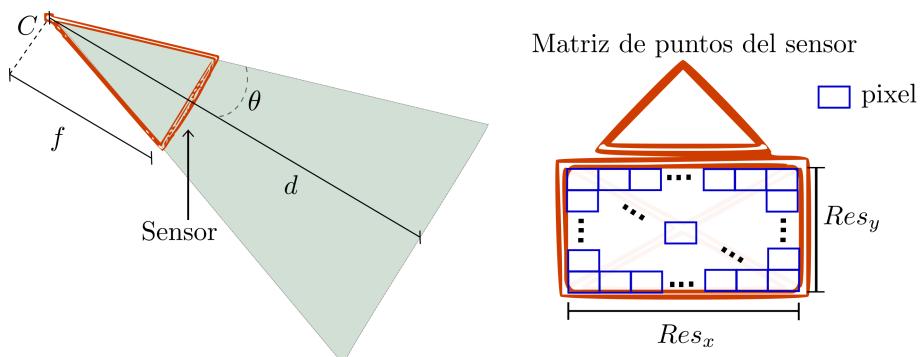


Figura 5: Estimación de la resolución espacial.

Llámemos x_s e y_s a magnitudes sobre el sensor de la cámara, horizontal y vertical respectivamente, y sea X e Y las magnitudes a una distancia d del centro C de la cámara que producen respectivamente las

²⁵ http://es.wikipedia.org/wiki/Velocidad_de_obturaci%F3n

proyecciones de magnitud x e y sobre el sensor. Se cumple la siguiente relación,

$$X = \frac{d}{f}x_s, \quad Y = \frac{d}{f}y_s$$

Si el sensor²⁶ tiene un largo S_x y ancho S_y y resolución de $R_x \times R_y$ píxeles, resulta que el largo de un pixel es $l_x = S_x/R_x$ y el ancho $l_y = S_y/R_y$.

A modo de ejemplo consideremos una cámara con las siguientes características $S_x = 0,032\text{ m}$ y $S_y = 0,010\text{ m}$, resolución de 1600×600 píxeles y una distancia focal de 32 mm . Por lo tanto el error de un píxel se mapea sobre el sensor como $x = 0,032/1600\text{ m} = 0,020\text{ mm}$ a lo largo, e $y = 0,010/600\text{ m} = 0,016\text{ mm}$ a lo ancho. La tabla 3 muestra como errores de 1, 2 y 3 píxeles en el sensor se propagan sobre el espacio a una distancia d del centro de la cámara.

número de píxeles	d (metros)				
	0,5	1,0	3,0	5,0	10,0
1	0,03	0,06	0,19	0,31	0,63
2	0,06	0,12	0,38	0,62	1,26
3	0,09	0,18	0,57	0,93	1.89

Tabla 3: Resolución espacial en centímetros como función de la distancia al centro de la cámara

3.3.2. Marcadores

A la hora de seleccionar el equipamiento se debe prestar especial atención y coordinar el tipo de marcador, la vestimenta del sujeto, el fondo del espacio de captura y el tipo de iluminación. Pues las características de estos elementos en conjunto pueden cambiar sensiblemente la performance del sistema que procesa computacionalmente la captura, sobre todo en sus primeras etapas tales como la detección de marcadores y la calibración. Si se quiere facilitar la tarea de detección automática de marcadores, estos deben ser fácilmente distinguibles del resto del entorno, y visibles la mayor cantidad de tiempo para las cámaras. Para ello se debe tener marcadores que generen un alto contraste con el resto de los elementos dentro de la captura de video. Su tamaño y forma también son importantes, por lo general se trabaja con marcadores esféricos, y un tamaño que dado cierto espacio de trabajo no condicione fuertemente la resolución necesaria de las cámaras. Una medida que se puede considerar aceptable con cámaras convencionales y movimientos a menos de 12 metros del centro de las cámaras, son marcadores de 3 cm de diámetro. Si el fondo del espacio de captura es negro, opaco, al igual que la vestimenta del sujeto a capturar, los marcadores pueden ser blancos, no pulidos de manera que su reflejo sea difuso, para no generar variación de tono sobre los mismos. Su disposición sobre el sujeto responde a los intereses de lo que se quiera observar, pero se debe tener presente que al ser una captura óptica, para que un marcador sea útil, debe estar visibles buena parte del tiempo en la secuencia.

3.3.3. Iluminación

La iluminación debería ser preferiblemente uniforme, para no generar sombras que modifiquen los tonos del espacio de captura. La luz natural es una buena alternativa, en espacios cerrados lo que habitualmente se utilizan son pantallas delante de los focos lumínicos para hacerlos más difusos, reduciendo así el riesgo de generar imágenes especulares en los objetos. La disposición de los focos depende de la forma del espacio de captura, pero por lo general rodean al mismo, cuidando que estos no sean capturados directamente por las cámaras, y generen falsos positivos en la detección de marcadores. Si bien esto último puede ser solucionado parcialmente en la etapa de post-procesamiento efectuando convenientemente sustracción de fondo, es recomendable tratarlo en las primeras etapas, a nivel del sistema de captura.

²⁶También referido como retina de la cámara.

3.3.4. Vestimenta

Es preferible que la vestimenta del sujeto a relevar, consista en ropas finas y ajustadas para despreciar fluctuaciones de la posición de marcadores debido al movimiento de la ropa. Como se menciona anteriormente al igual que el fondo, la elección del color y material debe contrastar con los marcadores.

3.3.5. Espacio de captura

Ya se ha mencionado algunas características cualitativas relacionadas con el espacio de captura, como ser que el fondo debe contrastar con los marcadores. Un caso interesante a tener en cuenta es el del túnel biométrico de la Universidad de Southampton 3.2, donde para lograr esto último utilizan patrones asimétricos con colores saturados para el fondo del espacio de captura, esto les permite agrupar dos etapas, logrando luego de un tratamiento sobre la secuencia, extraer el fondo del resto de la información y efectuar la calibración de las cámaras. De todas maneras si bien se mantienen relacionadas, las etapas mencionadas se manejan comúnmente por separado. Por lo que si se utilizan marcadores blancos, un fondo oscuro idealmente negro, y opaco es suficiente.

En cuanto a las dimensiones del espacio de captura, el mismo depende principalmente del tipo de movimiento a relevar y las características de las cámaras utilizadas. A continuación se analiza posibles configuraciones para dos casos, la marcha rectilínea y marcha libre, en el último caso se permite al sujeto movilizarse sobre un área circular.

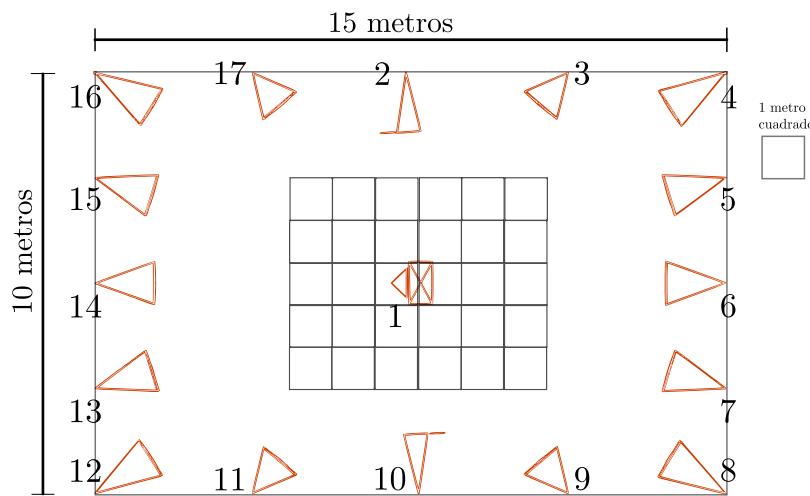


Figura 6: Toma superior del Laboratorio.
Todas las cámaras se encuentran a 1 m del suelo.

En el caso de la marcha rectilínea puede verse que en principio con tan solo 4 cámaras dispuestas como en la figura 7a se genera un espacio de captura útil de aproximadamente $3 m \times 5 m$ en forma de pasarela. Si el sujeto restringe su movimiento sobre esta zona, dado que la misma se ubica dentro de la intersección de los campos visuales, será visto en su totalidad por todas las cámaras de manera simultánea. En el caso de marcha libre se disponen 8 cámaras intentando que el espacio de captura no tenga direcciones privilegiadas, con lo cual se genera una circunferencia, que en nuestro caso es de aproximadamente 5 m de diámetro.

Siguiendo el proceso discutido anteriormente 3.3.1, se puede estimar la resolución esperada en los datos obtenidos a partir de las secuencias de video, si se cuenta en principio con información de la resolución de las cámaras y su distancia focal. Consideremos nuevamente cámaras con resolución de 1600×600 píxeles y distancia focal de $f = 32 mm$, la mayor distancia sobre la cual una cámara debe tener cobertura en la pasarela de la figura 7a es de 8 m, mientras que en la figura 7b, caso de la marcha libre, es de 9 m, con lo cual un error de un pixel en una cámara produce una incertidumbre de aproximadamente poco más de medio centímetro en ambos casos, a la hora de efectuar la reconstrucción con las secuencias de video obtenidas. Debe tenerse presente que estos son casos particulares, pero que permiten hacer una idea de las consideraciones

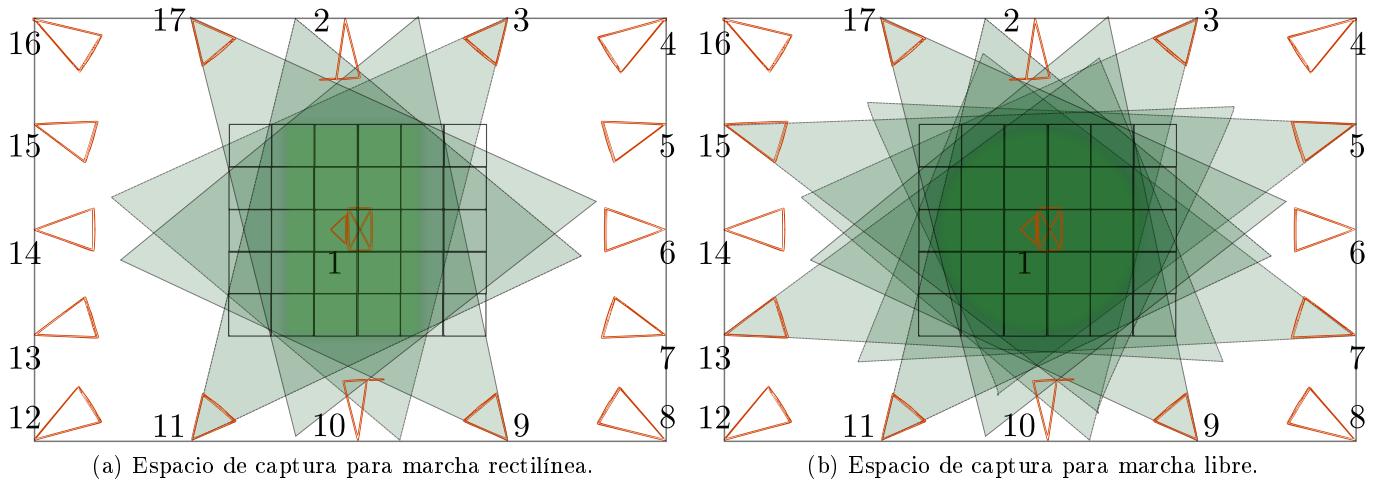


Figura 7: Posibles espacios de captura.

a tener en cuenta para cumplir algunos de los requerimientos del sistema. Aumentar el número de cámaras permite una mayor cobertura de volumen, lo que significa una mayor visibilidad del conjunto de marcadores. A su vez una mejor visibilidad del conjunto de marcadores está correlacionado con disminuir la posibilidad de que información importante se pierda en las etapas de análisis de datos posteriores.

3.3.6. Sincronización

Esto resulta esencial en las emisiones con conexiones en directo con varias cámaras, para garantizar que las imágenes de vídeo se mantienen estables incluso cuando se cambia de una cámara a otra. Se debe contar con un fuente central que envíe una señal de sincronización a todas las videocámaras que participan en una grabación, de esta manera se indica a cada una de ellas cuando deberán comenzar a grabar. Esta señal de sincronización puede consistir en eventos sonoros o visuales que permitan sincronizar en etapas de post-procesamiento, pero lo más recomendable si se dispone de equipamiento adecuado es directamente enviar una señal a las cámaras vía hardware. Si no se contara con una entrada de sincronización sería prácticamente imposible realizar una grabación con varias cámaras simultáneamente.

3.4. Base de datos sintética

3.4.1. Motivación

No se encontraron base de datos acorde a las necesidades de este proyecto, como se menciona en la sección ?? varios son los motivos, pero básicamente se debe a que ninguna se diseño para el análisis óptico con marcadores y no ofrecen secuencias de video utilizables para nuestros fines. Por lo tanto se plantea la necesidad de construir una base de datos adecuada que permita desarrollar nuestro sistema.

Una característica importante en muchas de las bases relevadas es la manera con la que habitualmente se obtiene el ground truth a partir de sistemas de captura de movimiento (MoCap), tales como Vicon²⁷ o Impulse²⁸, estos sistemas devuelven información muy precisa sobre la ubicación 3D de marcadores ubicados sobre el sujeto a estudiar. Este tipo de base de datos con capturas de movimiento, se utilizan ampliamente en el ámbito de la animación por computadora, pues se carga la información de la captura al modelo 3D de interés y este efectúa la acción esperada con un alto nivel de realismo.

Dada la complejidad material y logística de implementar una base de datos, los tiempos necesarios para desarrollar las herramientas de análisis del proyecto y su necesidad de secuencias útiles, junto con el potencial

²⁷Sistema de captura de movimiento (MoCap) de Vicon-Peak, <http://www.vicon.com/>

²⁸Sistema de captura de movimiento (MoCap) Impulse (PhaseSpace Inc., San Leandro, CA), <http://www.phasespace.com/>

de la información obtenida en el relevamiento de base de datos y sus usos en otros ámbitos, se decide generar una base de datos sintética utilizando el material MoCap utilizado como ground truth.

Continuando en esta dirección al día de hoy, se cuenta con herramientas de código libre para generar una base de datos sintética que sea robusta, completa y extensible. Particularmente se trabaja con la suite de animación 3D Blender²⁹, generando un laboratorio en dicho entorno virtual. Para obtener las secuencias de video, se asocia a un modelo virtual 3D la información de movimiento de interés obtenida a partir de sistemas MoCap, para luego generar secuencias animadas, las cuales por último se renderizan sobre un cierto número de cámaras para generar secuencias de video contenido múltiples vistas del modelo original. Estas secuencias son las que se utilizaron para el desarrollo de nuestro sistema y permitieron generar una base de datos sintética.

3.4.2. Formatos Mocap

La captura de movimiento (Mocap), es una técnica de grabación del movimiento bastante popular en el cual se generan animaciones humanas o animales en ámbitos virtuales a partir de modelos reales. Este tipo de técnicas han sido utilizadas desde hace más de una década en el ámbito del entretenimiento, tales como el cine o los videojuegos e incluso en el ámbito deportivo y médico.

Importante en la mayoría de las bases de datos relevadas, incluso aquellas de análisis óptico, ya que los sistemas comerciales que efectúan este tipo de capturas devuelven datos con un alto nivel de precisión, por lo que se utilizan como ground truth y se comparan con datos obtenidos a partir de otros sistemas. La primer desventaja de todas estas prestaciones es su alto costo, bastante privativo en muchos ámbitos.

En la actualidad el éxito de las capturas de movimiento ha dado lugar a una serie de casas de producción que pueden registrar y proporcionar datos de movimiento, sin embargo muchas de las empresas han desarrollado su propio formato de archivo. Esto significa que los formatos de archivo de los datos de captura de movimiento están lejos de unificarse en un estándar, sin embargo la naturaleza ASCII de muchos de los formatos, hace que sea razonablemente fácil decodificar y entender la información por simple inspección de los datos.

Tabla 4: Formatos de archivo Mocap.

Formatos Mocap	Compañía
ASF & AMC	Acclaim ^a
BVA & BVH	BioVision ^b
BRD	LambSoft Magnetic Format ^c
C3D	Biomechanics, Animation and Gait Analysis ^d
CSM	3D Studio Max, Character Studio ^e
GTR, HTR & TRC	Motion Analysis ^f

^a<http://www.darwin3d.com/gamedev/acclaim.zip>. Accedido 30-11-14

^b<http://www.biovision.com/bvh.html>. Accedido 30-11-14

^c<http://www.dcs.shef.ac.uk/~mikem/fileformats/brd.html>. Accedido 30-11-14

^dhttp://www.c3d.org/c3d_format.htm. Accedido 30-11-14

^e<http://www.dcs.shef.ac.uk/~mikem/fileformats/csm.html>. Accedido 30-11-14

^f<http://research.cs.wisc.edu/graphics/Courses/cs-838-1999/Jeff/MoCapTOC.html>. Accedido 30-11-14

La aplicación que se realice condiciona cual de los formatos de la tabla 4 es más conveniente. La mayoría de los formatos mostrados son soportados por Blender, sin embargo dado que nuestro interés es la manipulación y fácil interpretación de la información, el formato elegido para manipular las capturas de movimientos es el BVH, por ser posiblemente el más compacto, conciso y ampliamente utilizado. De todas maneras se cuenta con funciones en Matlab para llevar la información de movimiento contenida en estos archivos a varios de

²⁹Blender Foundation <http://www.blender.org/>

los formatos descriptos en la tabla 4, así como también directamente a una matriz con las coordenadas 3D de cada marcador a lo largo del tiempo.

BVH (BioVision Hierarchical data) El formato BVH proviene del formato BVA de BioVision con la notable adición de una estructura de datos jerárquica que representa los huesos³⁰ del esqueleto³¹. Se compone de dos partes, la primera sección detalla la jerarquía y la pose inicial del esqueleto y la segunda sección el movimiento del mismo, describiendo la información temporal del esqueleto cuadro a cuadro.

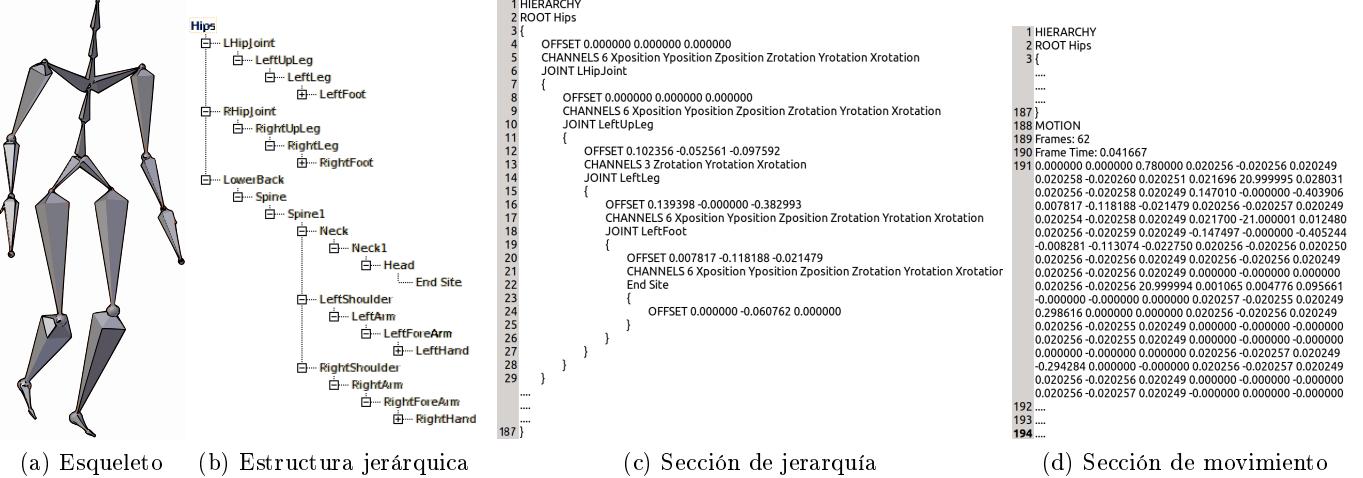


Figura 8: Información contenida en archivos BVH.

La sección jerárquica del archivo empieza con las dos primeras líneas conteniendo las palabras HIERARCHY y ROOT respectivamente, seguidas del nombre del hueso que es la raíz de la estructura jerárquica y a continuación la estructura restante del esqueleto definida de manera recursiva conteniendo la información del origen de cada hueso y el orden en que las variables del hueso se modifican en la segunda sección. La sección de movimiento empieza con la palabra clave MOTION, contiene la cantidad de cuadros en la secuencia, el tiempo entre cuadros y la información completa de la posición de cada hueso del esqueleto en cada cuadro de la secuencia. Por más detalles del formato consultar el artículo de M. Meredith y S.Maddock [15].

Si bien en principio cualquier fuente de archivos BVH con capturas de movimiento es válida, se decide trabajar en este proyecto con las fuentes BVH de la base de datos *MotionBuilder-friendly version* ofrecidas por cgspeed³², que provienen de las capturas de Carnegie Mellon University Motion Capture Database³³. Como se menciona anteriormente en la sección 3.2, CMU dispone de un gran número de capturas de movimiento de acceso público, varias utilidades de software que permiten llevar a otros formatos y es utilizado ampliamente en el ámbito de la animación por computadora.

3.4.3. Blender

En esta sección se describe de que manera se utiliza Blender y Python para generar las secuencias de video de la base de datos.

Blender es una suite de animación 3D gratuita y de código abierto, la misma cuenta con las herramientas necesarias para trabajar en todas las etapas de desarrollo de un proyecto de animación 3D. Por otro lado posee una interfaz de programación de aplicaciones muy flexible y potente que permite extender su funcionalidad a través de programas en lenguaje Python. Estas cualidades son muy útiles para generar nuestra base de datos por lo que se decidió desarrollar la misma utilizando la herramienta de esta aplicación.

³⁰Entidad básica en la representación del esqueleto. Cada hueso representa el segmento más pequeña dentro del movimiento sujeto a cambios de traslación y rotación.

³¹Entidad global que representa el movimiento. Un esqueleto está formado por huesos.

³²<https://sites.google.com/a/cgspeed.com/cgspeed/motion-capture>. Accedido 4-12-14

³³<http://mocap.cs.cmu.edu/>. Accedido 30-11-14

Se ha generado un espacio de trabajo controlado, conteniendo entre otras cosas un cierto número de cámaras, iluminación, color de fondo determinado y un modelo con marcadores sobre el cual cargar la captura de movimiento de interés. También se han implementado programas en Python para facilitar múltiples tareas:

- ayudar en el ajuste de las capturas provenientes de archivos BVH al esqueleto del modelo virtual,
- generar las secuencias de video a partir de archivos .blend con el modelo virtual desarrollando el movimiento de interés,
- exportar la información de calibración de las cámaras en un archivo .m para usar la misma desde Matlab.

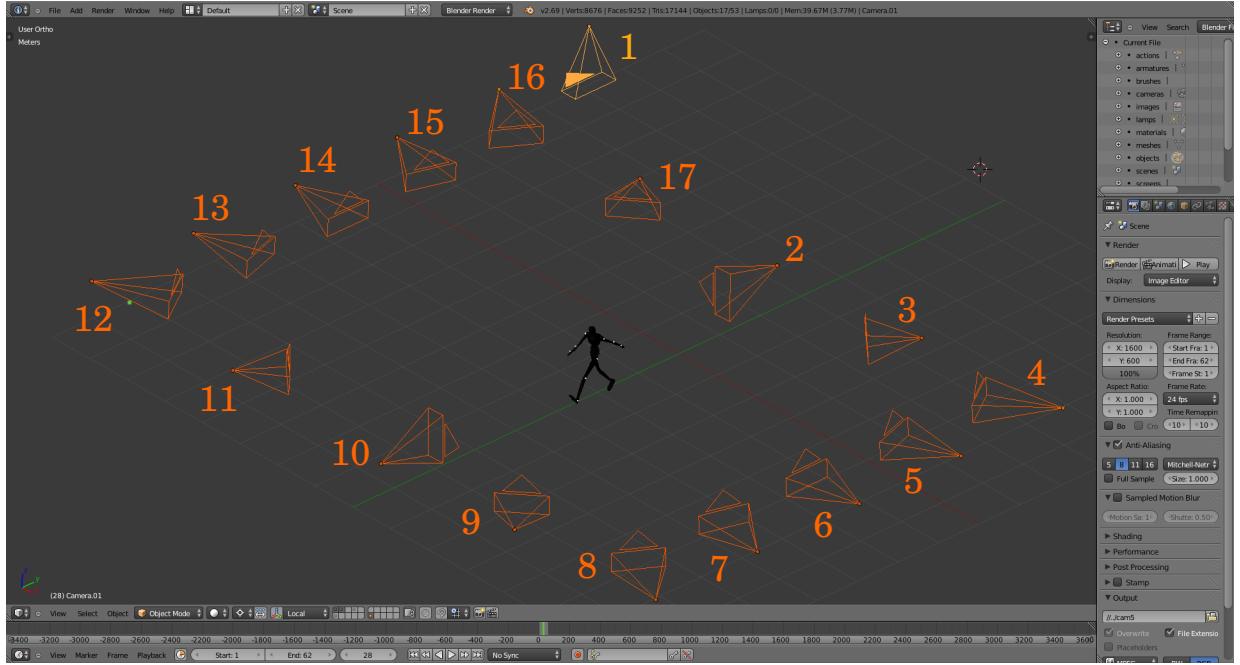


Figura 9: Entorno de trabajo en Blender.

Disposición del laboratorio El laboratorio generado posee 17 cámaras dispuestas en un ambiente rectangular de $10 \times 15\text{ m}$ como se muestran en las figuras 6 y 9. La configuración de las mismas permite probar diferentes combinaciones de captura a la hora de generar secuencias. Se diseñaron las cámaras para que sus parámetros fuesen similares a cámaras convencionales encontradas en el mercado y utilizadas en las bases de datos relevadas. Para iluminar el laboratorio se dispusieron 8 focos puntuales de luz omnidireccional sobre los límites del mismo, rodeando la escena y a un nivel de 3 metros de altura. De esta manera se garantiza que ninguno de los focos sea tomado directamente por las cámaras y los marcadores se iluminan correctamente.

Modelo virtual El modelo virtual utilizado se basa en un maniquí de madera convencional, la elección del mismo responde a la facilidad con la que se puede ajustar el mismo a una posición particular, siendo cada miembro fácilmente correlacionado con un hueso específico, sin perder las particularidades propia de un sujeto real. Cabe destacar que la relevancia del modelo en las capturas es simular las occlusiones de marcadores debida a los miembros del sujeto en una captura real.

Para la elección del material aplicado al modelo virtual, se toman en cuenta las consideraciones planteadas en la sección 3.3, dado que los marcadores que se van a utilizar son de color difuso blanco, se decide aplicar sobre el modelo un material difuso negro con especularidad baja, de manera que no se generen brillos indeseados debido a la iluminación en el momento de la captura. De esta manera la configuración recomendada es utilizar un fondo también oscuro.

Esqueleto En cuanto a el esqueleto con la información de movimiento, el mismo se obtuvo de la base de datos *MotionBuilder-friendly version* (de aquí en más MotionBuilder) ofrecidas por cgspeed³⁴, donde se cuenta con las fuentes BVH que provienen de las capturas de movimiento de CMU (sección 3.2). Si bien cgspeed ofrece otras bases más nuevas, donde la jerarquía del esqueleto en los archivos BVH a sido reducida con el fin de facilitar el ajuste a modelos virtuales, se ha trabajado con la base original antes mencionada. Aparentemente el procesamiento aplicado para producir las nuevas bases, introdujo ruido sobre algunos cuadros en las secuencias originales, esto se a constatado al importar en Blender dichas secuencias.

Con el fin de normalizar las secuencias BVH provenientes de MotionBuilder se a utilizado la herramienta de edición de archivos BVH bvhacker³⁵. La misma permite centrar las secuencias sobre un mismo punto en el primer frame removiendo los offset globales. Una vez gestionado lo anterior se importa en Blender la secuencia BVH y se procede a generar los marcadores en las articulaciones del esqueleto, dado que se tiene la posición exacta del origen de cada hueso en el esqueleto y la articulación es la unión entre dos huesos consecutivos, se puede obtener la posición exacta de los marcadores a partir de la secuencia BVH. La generación de los marcadores y el enlazado del esqueleto al modelo se realiza a través de un código python, `acoplar_modelo.py`, realizado para tal fin. El mismo genera marcadores esféricos de material difuso blanco levemente poroso, con 2,8 cm de diámetro y baja especularidad, centrados en las articulaciones definidas previamente en una lista, como se muestra en la figura 10a y luego enlaza cada miembro del modelo a su correspondiente hueso. De esta manera para finalizar la creación del modelo con marcadores solo resta que el usuario realice ajustes mínimos de tamaño y posición sobre el modelo. Es importante resaltar que los marcadores se ubican sobre puntos del esqueleto de los cuales se conoce la posición 3D en cada cuadro. y que el modelo es necesario debido a que el esqueleto no se puede renderizar.

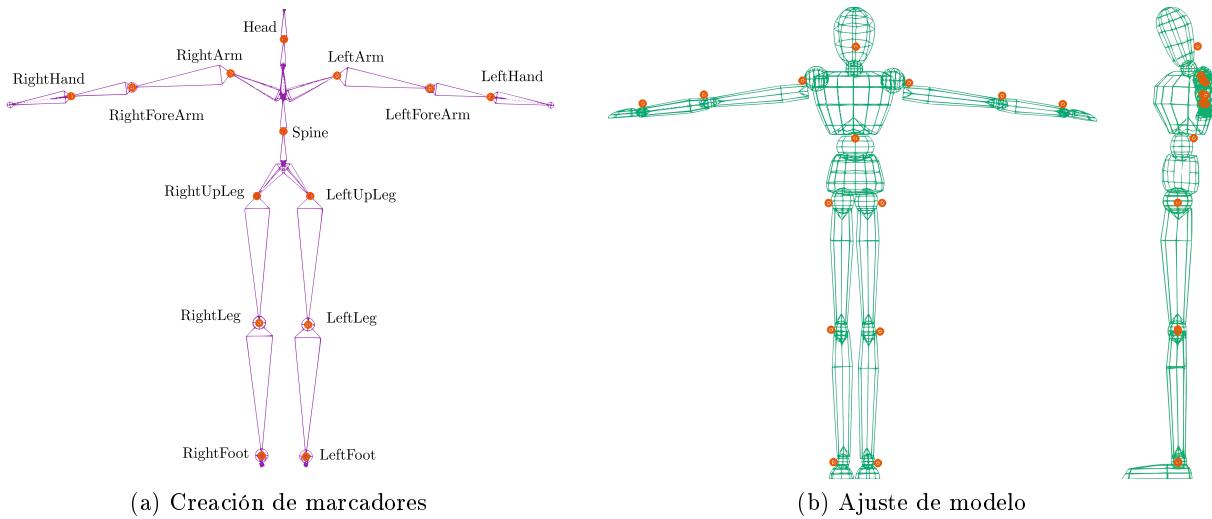


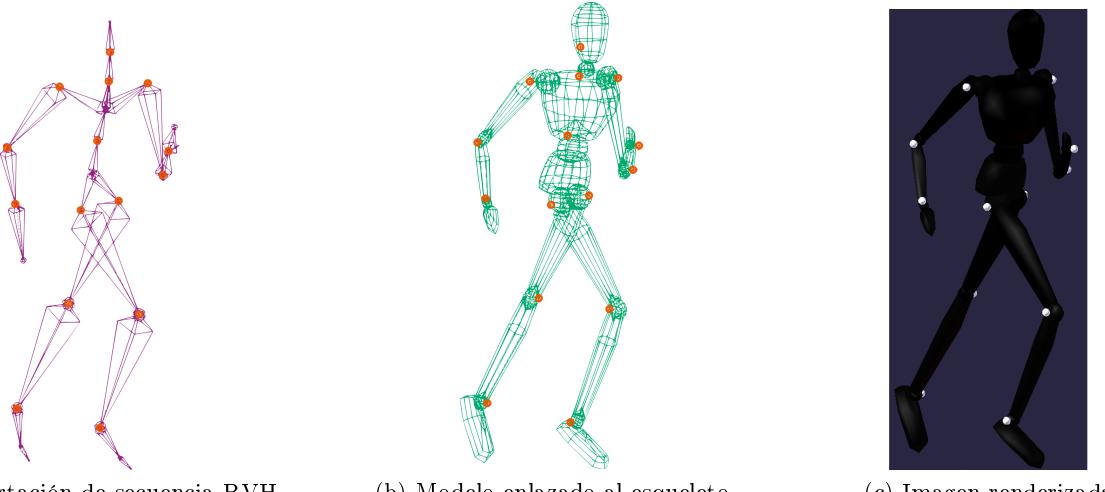
Figura 10: Generación de marcadores sobre el modelo virtual.

Una vez finalizado el proceso, figura 10b, el modelo puede realizar el movimiento contenido en la secuencia BVH y solo resta renderizar.

Renderizado Ya se dispone de la secuencia de movimiento en el entorno virtual de Blender, lo que resta es renderizar dicha secuencia sobre las cámaras del laboratorio. Para ello se implementó un código en python, `render.py`, que automatiza todo el proceso, dispone los videos obtenidos en cada render con nombres y ubicaciones predefinidas en la base de datos y genera un código Matlab con la información ground truth de cada cámara.

³⁴ <https://sites.google.com/a/cgspeed.com/cgspeed/motion-capture>. Accedido 4-12-14

³⁵ bvhacker: The free bvh file editing tool. <http://davedub.co.uk/bvhacker/>. Accedido 5-12-14



(a) Importación de secuencia BVH
y generación de marcadores

(b) Modelo enlazado al esqueleto

(c) Imagen renderizada

Figura 11: Creación de secuencias en Blender.

Ground truth Para contar con el ground truth final de la secuencia animada se debe exportar desde Blender la información del esqueleto en un BVH, cuidando que se mantenga la misma escala de tiempos que en el momento del renderizado. De esta manera se tienen sincronizados los videos y el ground truth 3D.

Mocap Tools Existe una herramienta en Blender que permite manipular y copiar la información de movimiento entre dos esqueletos, denominada *Mocap Tools*. La misma no viene activada por defecto y se debe habilitar desde el menú de preferencias. Para la creación de secuencias utilizando esta herramienta, se debe tener un esqueleto ya enlazado al modelo virtual con marcadores, luego se importa la secuencia BVH de interés que a su vez genera otro esqueleto. Utilizando las opciones de *Mocap Tools* se copia el movimiento del esqueleto BVH al esqueleto ya definido inicialmente, de esta manera se evitan los ajustes posteriores del modelo virtual y se tiene una secuencia lista para renderizar. El problema surge al momento de obtener el ground truth, pues la exportación del esqueleto que se utiliza para mover al modelo no es precisa en este caso, se detectaron fallas en este sentido por parte de Blender, solo se exportan los movimientos relativos de los huesos y no la traslación del centro de masa del esqueleto. El motivo fundamental es el mecanismo utilizado por *Mocap Tools* para enlazar los dos esqueletos, el BVH y el del modelo virtual. Dado que la información de traslación no se incluye en el esqueleto de destino sino que se condiciona a que este último se traslade según un hueso particular externo (*stride bone*) cuya información de movimiento no puede ser exportada en un BVH por Blender. Con lo cual, si bien al trabajar con esta herramienta se generan secuencias visualmente aceptables para un proceso de animación, en nuestro caso impide obtener el ground truth necesario para las etapas de performance y desarrollo, por lo que no se utiliza.

3.4.4. Estructura de la base de datos

El prototipo de base de datos, actualmente contiene 5 secuencias sintéticas descriptas en la tabla 5, las mismas fueron generadas a partir de las secuencias BVH provenientes la base de datos *MotionBuilder-friendly version* ofrecidas por cgspeed[16], cuyo origen son las capturas de movimiento de CMU (sección 3.2).

La estructura utilizada para los directorios de la base de datos es la siguiente:

<Sujeto>/<Nro_Secuencia>/Datos_Imagen/

Contiene los datos de videos de las secuencias de movimiento.

cam<nro_cámara>.dvd - nombre de los videos con compresión mpeg.

<Sujeto>/<Nro_Secuencia>/Ground_Truth/

Contiene tres carpetas con el ground truth de cada sección del sistema de procesamiento.

Tabla 5: Secuencias generadas para la base de datos sintética.

Acción	Nro. de secuencia CMU	Longitud de secuencia (segundos)	Cuadros por segundo	Espacio de captura (metros)
Marcha rectilínea	08_03	2.5	30	1,5×5,5
Marcha rectilínea, zancada exagerada	08_07	2.6	24 y 48	1,5×5,5
Marcha rectilínea lenta, zancada ancha	08_11	3.8	30	1,5×5
Corriendo	09_07	1.2	24 y 48	1,5×5
Marcha libre	09_12	12.5	24	3×5

Detección/

cam.xml - archivo con la información de posición 2D de los marcadores sobre cada retina obtenida a partir de los ground truth de posición 3D y calibración. La información se dispone como se indica en la estructura de datos de la sección 3.4.5.

cam.mat - posee la misma información que **cam.xml** pero contenida en una variable matlab.

Reconstrucción/

skeleton.xml - archivo que contiene la posición 3D de los marcadores. La información se dispone como se indica en la estructura de datos de la sección 3.4.5.

skeleton.mat - posee la misma información que **skeleton.xml** pero contenida en una variable matlab.

Seguimiento/

skeleton.xml - archivo que contiene las trayectorias 3D de los marcadores. La información se dispone como se indica en la estructura de datos de la sección 3.4.5.

skeleton.mat - posee la misma información que **skeleton.xml** pero contenida en una variable matlab.

<Sujeto>/<Nro_Secuencia>/Datos_Procesados/

Contiene tres carpetas con la información de cada sección del sistema de procesamiento.

Detección/

cam.xml - archivo con la información de posición 2D de los marcadores sobre cada retina obtenida a partir del bloque de detección de marcadores. La información se dispone como se indica en la estructura de datos de la sección 3.4.5. La calibración es del ground truth.

cam.mat - posee la misma información que **cam.xml** pero contenida en una variable matlab.

Reconstrucción/

skeleton.xml - archivo que contiene la posición 3D de los marcadores obtenida a la salida del bloque de reconstrucción. La información se dispone como se indica en la estructura de datos de la sección 3.4.5.

skeleton.mat - posee la misma información que **skeleton.xml** pero contenida en una variable matlab.

Seguimiento/

skeleton.xml - archivo que contiene las trayectorias 3D de los marcadores obtenida a partir del bloque de seguimiento. La información se dispone como se indica en la estructura de datos de la sección 3.4.5.

skeleton.mat - posee la misma información que **skeleton.xml** pero contenida en una variable matlab.

Calibracion/Datos_Imagen/

Contiene dos carpetas con imágenes disponibles para efectuar pruebas de calibración.

Tablero/

cam<Nro _primer _cámara>_<Nro _segunda _cámara>/cam<Nro _cámara>/<Nro _imagen>.tiff - archivo que posee la imagen de un tablero de ajedrez de $2m \times 2m$, con cierta posición particular en el espacio 3D numerada como **<Nro _imagen>**. El **<Nro _cámara>** del nombre de la carpeta puede ser **<Nro _primer _cámara>** o **<Nro _segunda _cámara>**. Y la numeración de la posición del tablero **<Nro _imagen>**, se comparte únicamente para la primer y segunda cámaras indicadas en el nombre de la carpeta.

tablero.blend - archivo fuente con el modelo 3D del tablero y las cámaras utilizadas.

Punto _ Luminico/

<Nro _cámara>/

cam<Nro _cámara>_<Nro _cuadro>.tiff - archivo que posee la imagen de un punto luminoso. La posición del punto luminoso en el espacio 3D en el frame **<Nro _cuadro>** es la misma para todas las cámaras.

punto _ luminoso.blend - archivo fuente con el modelo 3D del punto luminoso y las cámaras utilizadas.

Calibracion/Ground _ Truth

Contiene un archivo xml **calibracion.xml** con el ground truth de las cámaras utilizadas en la carpeta

Calibracion/Datos _ Imagen/

Calibracion/Datos _ Procesados

Contiene dos carpetas con datos de calibración relevados a partir de las imágenes de la carpeta **Calibracion/Datos _ Imagen/**

Tablero/

calibracion.xml - archivo con los resultados de la calibración a partir del método descripto en **Metodo.txt**

Metodo.txt - archivo de texto que indica el método utilizado

Punto _ Luminico/

calibracion.xml - archivo con los resultados de la calibración a partir del método descripto en **Metodo.txt**

Metodo.txt - archivo de texto que indica el método utilizado

Dentro de cada **<...>** designar el nombre de la variable que se indica.

3.4.5. Estructura de datos.

Para poder trabajar a lo largo de todo el sistema de procesamiento se debe contar con una estructura de datos que mantenga y soporte toda la información de interés a lo largo proceso. También es deseable que los procesos utilicen dicha estructura sin quedar condicionados a futuras modificaciones de la misma, esta independencia requiere la existencia de funciones de acceso de entrada y salida a la estructura.

Con este fin se ha diseñado e implementado las estructuras de datos de las figuras 12 y 13. Las mismas permiten almacenar tanto la información de ground truth como la generada a la hora de trabajar en las etapas de análisis de video. Se han implementado funciones de acceso de entrada y salida en Matlab, así como varias herramientas de gestión. Que permiten entre otras cosas inicializar las estructuras, obtener o modificar cualquier parámetro, efectuar exportación e importación a xml y visualizar la información de manera interactiva, generando para ello gráficas 2D o 3D.

Básicamente se tienen dos estructuras principales, una para almacenar información del esqueleto asociado al modelo y otra para almacenar la información de las cámaras con las que se efectúa la captura de video.

Cabe destacar que este tipo de estructura es útil tanto para una base de datos sintética como una base de datos real.

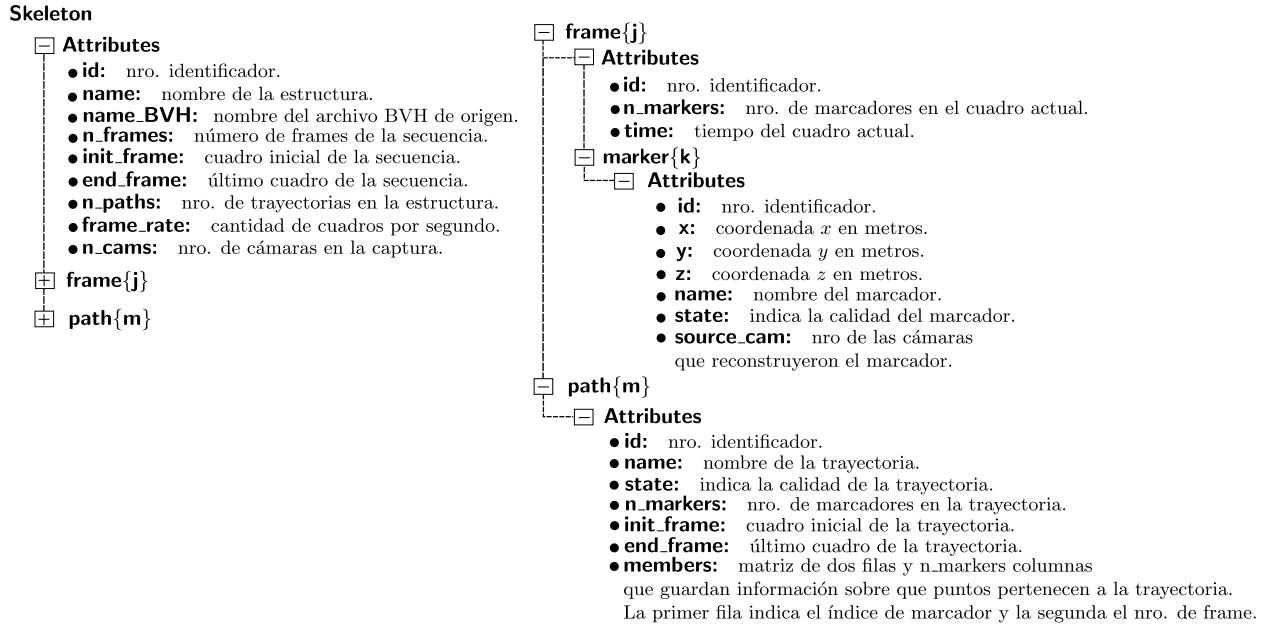


Figura 12: Estructura de datos para esqueletos.

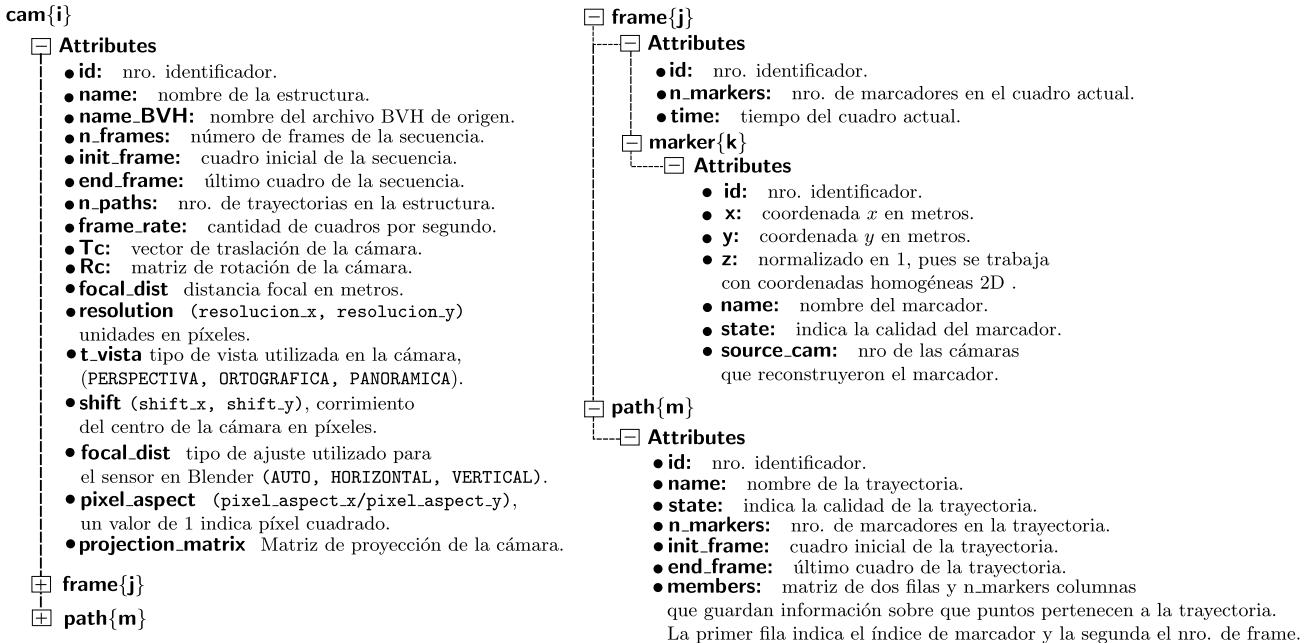


Figura 13: Estructura de datos para cámaras.

3.5. Conclusiones

Si bien se encontraron numerosas bases de datos para la marcha, todas ellas terminan siendo descartadas por no ajustarse completamente a las hipótesis bajo las cuales se trabaja en este proyecto. Deficiencias tales como la inadecuada cantidad o posición de las cámaras, condiciones del laboratorio que dificultan y en algunos casos imposibilitan una correcta segmentación a partir de la información optica. Y por \'ultimo la ausencia o tamaño inadecuado de los marcadores. Son los factores más importantes.

Salvando diferencias, el problema principal está en que no se tienen imágenes opticas para trabajar con marcadores, en general se tiende a trabajar sobre el cuerpo completo, y se contrasta el procesamiento con datos Mocap relevados con sistemas infrarrojos. Por otro lado esto \'ultimo genera una rica fuente de material de trayectorias de puntos 3D en distinto tipo de movimientos, sobre todo en formatos Mocap.

Estas consideraciones impulsaron la idea de recorrer el camino inverso, crear una base de datos sintética a partir del material Mocap disponible, para luego generar los videos en los cuales trabajar.

De todas maneras cabe destacar que se genera un relevamiento de bases de datos para el movimiento humano, se profundiza en las características usuales que presentan dichas bases de datos y se logra reunir un conjunto de conceptos y herramientas necesarios para introducirnos en el tema.

A la hora de configurar un laboratorio no solo hay que integrar las distintas variables, sino también cuidar que esta integración se gestione de manera compatible, de lo contrario se estaría desaprovechando el potencial de las secuencias generadas por el sistema de captura en cuanto al procesamiento posterior se trata. Dificultando la tarea de obtención de datos a partir de las secuencias de video. En esta sección se logra tratar algunos parámetros claves y se discute las relaciones que estos deben tener para generar capturas de movimiento con información óptica basada en marcadores de buena calidad.

A continuación se enumeran consideraciones de parámetros importantes para generar capturas en el caso de la marcha.

Es deseable para una buena resolución temporal poseer cámaras que permitan capturar 30 cuadros por segundo, con tiempos de obturación de al menos $1/2000\text{ s}$, esto último permite evitar efectos de distorsión debidos a falta de nitidez. La resolución espacial de los datos en el procesamiento condiciona la resolución de la cámara. Se concluye que trabajando a 10 metros con resolución 1600×600 se obtienen incertidumbres de pixel de casi 1 cm .

El color de los marcadores debe contrastar claramente con la vestimenta y el fondo del espacio de captura, se recomienda una forma esférica. En capturas con cámaras ubicadas a menos de 12 metros del movimiento a relevar, un tamaño aceptable para el marcadores es de 3 cm de diámetro.

La vestimenta debe ser ajustada, para despreciar fluctuaciones en la posición de los marcadores. Y preferiblemente de igual color que el fondo.

En cuanto a la iluminación, la misma debe ser uniforme, por ello si se utiliza iluminación artificial con focos puntuales es habitual colocar pantallas delante de los focos.

El espacio de captura debe contrastar con los marcadores, y sus dimensiones varían según el tipo de marcha a relevar. En caso de marcha rectilínea sobre una plataforma de $3\text{ m} \times 5\text{ m}$ se encuentra que 4 son el mínimo número de cámaras que permiten relevar el movimiento de manera satisfactoria. Mientras que en el caso de la marcha libre sobre una plataforma circular de 5 m de diámetro, se recomienda la utilización de 8 cámaras. Una posible disposición de las mismas se muestra en la figura 7.

Al investigar los diferentes formatos de captura de movimiento (MoCap) disponibles en las distintas bases de datos relevadas, surge naturalmente el formato BVH como el propicio para importar la información de la captura de movimiento al entorno virtual y a Matlab, su relativa sencillas y extendido uso facilitan sobremanera dicho pasaje.

Se decide trabajar en este proyecto con las fuentes BVH de la base de datos *MotionBuilder-friendly version* ofrecidas por cgspeed³⁶, que provienen de las capturas de Carnegie Mellon University Motion Capture Database³⁷. Alguno de los factores que justifican esta elección son que C.M.U. dispone de un gran número de capturas de movimiento de acceso público, varias utilidades de software que permiten llevar a otros formatos y es utilizado ampliamente en el ámbito de la animación por computadora.

Utilizando una suite de animación 3D gratuita y de código abierto como lo es Blender, se genera un laboratorio de captura de movimiento virtual, donde logra obtenerse 5 secuencias sintéticas dentro de los cuales cuatro son movimientos de marcha y una de corrida, con sus respectivos videos. Si bien las secuencias de video obtenidas son lo único necesario para el análisis posterior, al generar dichas secuencias a través de un entorno virtual controlado como lo es Blender, se puede obtener la información exacta del ambiente de captura. Información de las cámaras, iluminación, colores, ruido, posición de los marcadores en cada cuadro, etc. Permitiendo contar con un ground truth tanto del movimiento como de la calibración de las cámaras, sobre el cual validar los algoritmos en cada etapa del sistema de procesamiento.

³⁶ <https://sites.google.com/a/cgspeed.com/cgspeed/motion-capture>. Accedido 4-12-14

³⁷ <http://mocap.cs.cmu.edu/>. Accedido 30-11-14

Blender cuenta con una interfaz de programación de aplicaciones flexible, que permite extender su funcionalidad a través de programas en Python. Con el objetivo de automatizar varias etapas en el desarrollo de nuevas secuencias, así como gestionar la exportación de información desde Blender a otros lenguajes, se han creado múltiples scripts. En particular se posee un programa Python que automatiza la extracción de parámetros de interés hacia un archivo xml con cierta estructura particular ya definida en la base de datos.

La estructura de datos implementada cuenta con lo necesario para mantener y dar soporte a la información de interés a lo largo del proyecto. Cabe destacar que también soporta información de secuencias reales.

Se logra implementar un prototipo de base de datos lo suficientemente general y útil para trabajar con sistemas de captura de movimiento basada en marcadores. Las características de las herramientas utilizadas permiten generar secuencias de movimiento sintéticas, con relativa facilidad. El potencial actual y la posible expansión de la base de datos permiten afirmar que la misma es una herramienta a tener en cuenta en futuros proyectos de captura de movimiento.

4. Implementación de bloques del sistema

En base a lo estudiado en la etapa de investigación, se pudo concluir que un sistema de captura de movimiento de las características necesarias para cumplir el objetivo del proyecto debe estar formado por 4 bloques generales: *calibración*, *detección de marcadores*, *reconstrucción* y *seguimiento*. En la figura 14 se muestra un esquema del sistema a implementar.

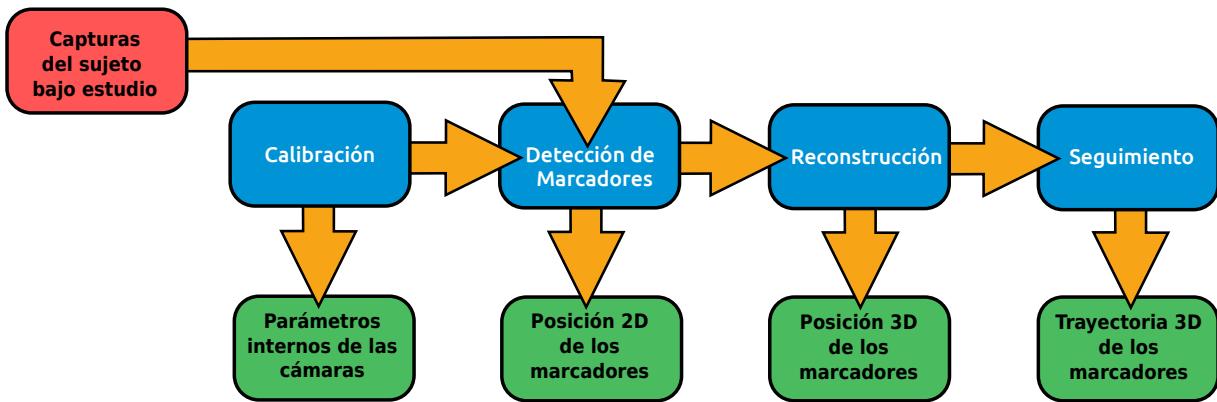


Figura 14: Diagrama de bloques del sistema completo.

A grandes rasgos, el sistema funciona de la siguiente manera:

1. Se *calibran* las cámaras. Esto es, determinar los parámetros de las mismas de forma tal de tener un mapeo del espacio 3D a las coordenadas 2D de las imágenes capturadas.
2. Se realiza la captura del paciente en movimiento desde todas las cámaras calibradas.
3. A partir de las secuencias, se realiza la *detección de marcadores* para cada cámara. Esto equivale a determinar la posición 2D de dichos marcadores en cada cámara donde están visibles, a lo largo de toda la secuencia.
4. Luego, con la posición 2D de determinado marcador en al menos 2 cámaras se realiza la *reconstrucción* del mismo, es decir, obtener las coordenadas 3D de dicho marcador. Se realiza para todos los marcadores, y para todos los cuadros de la secuencia.
5. Finalmente, se realiza el *seguimiento* (o *tracking*) de cada marcador en el espacio. Con esto se obtienen las trayectorias 3D de todos los marcadores en el cuerpo del paciente.

Debido a los tiempos disponibles para realizar el proyecto en toda su magnitud, y a la planificación realizada al comienzo del mismo, la idea principal que se manejó en todo momento fue conseguir una implementación de un sistema con características similares, previamente elaborada, y adaptarlo para cumplir los objetivos establecidos.

Sin embargo en la investigación bibliográfica se encontró otra realidad, ya que no hay muchos sistemas a disposición. Por un lado, la mayor parte de los sistemas encontrados están bajo costo de licenciamiento (por ejemplo Vicon³⁸, OptiTrack³⁹, PhaseSpace⁴⁰, Qualisys⁴¹ o MotionAnalysis⁴²) y por otro lado, los sistemas Open Source que se encontraron no se adaptaban a las necesidades presentes o el trabajo a realizar era

³⁸ <http://www.vicon.com/>, Noviembre 2014

³⁹ <http://www.naturalpoint.com/optitrack/>, Noviembre 2014

⁴⁰ <http://www.phasespace.com/index.html>, Noviembre 2014

⁴¹ <http://www.qualisys.com/>, Noviembre 2014

⁴² <http://www.motionanalysis.com/index.html>, Noviembre 2014

más costoso que hacer una implementación propia. Este último caso es el caso de Kinovea⁴³, que realizaba únicamente el seguimiento en coordenadas 2D.

Debido a los inconvenientes planteados, se decidió realizar una implementación propia de los bloques del sistema. Nuevamente, de acuerdo a la filosofía explicada en los párrafos anteriores, se priorizó la búsqueda de algún sistema ya diseñado para implementar antes de recurrir a la creación de uno.

Además, se tuvo presente para esta búsqueda el hecho de poder separar el sistema en bloques independientes. Esto asegura que la construcción de un bloque no quede a la espera del correcto funcionamiento de otro. Además, da la posibilidad de que en etapas futuras, se pueda realizar el estudio de uno de los bloques de la figura 14 en particular y así poder modificarlo u optimizarlo a gusto. Esta forma de trabajo funciona adecuadamente siempre y cuando la salida de un bloque sea exactamente la entrada del siguiente, para los casos en que no se logró esto, se realizaron algoritmos capaces de importar la salida de un bloque y convertirla al formato de entrada de otro (por ejemplo, *Xml2Struct* que convierte el xml que devuelve el bloque de detección de marcadores en estructuras de matlab para realizar la reconstrucción).

En la búsqueda realizada, se dió con la tesis de doctorado de Lorna Herda[6], donde plantea un sistema de captura de movimiento de las características buscadas para este proyecto. Al estudiar dicho sistema se encontró que se encuentra bajo las mismas hipótesis de uso que el estudio preliminar realizado (utilización en fisioterapia, biomecánica, animación, deporte, etc.). Además, se encontraron muchas menciones de este trabajo en otros artículos de la misma rama científica y se encontró una documentación muy amplia respecto a la metodología y a su forma de implementarla. Por otro lado, si bien en todas sus menciones la metodología de procesamiento de datos es la misma, los bloques de calibración y detección de marcadores fueron variando.

Debido a las ventajas que presenta esta metodología respecto a las otras encontradas, se decidió por implementar este sistema e implementar los bloques de calibración y detección de marcadores por otro lado.

Luego de estudiado el diseño de este sistema, se construyó un diagrama de bloques completo, más detallado que el mostrado anteriormente, que se puede observar en la figura 15. Es importante destacar que, si bien la mayor parte de los bloques de reconstrucción y tracking se realizaron con la metodología del sistema de Lorna Herda[6], en la documentación se presentan ciertas ambigüedades en la descripción de algunos métodos y en la forma de actuar respecto a determinadas situaciones, que tuvieron que ser definidas por el equipo del proyecto en base a los conocimientos adquiridos.

A continuación se muestra el diagrama de bloques y se explica su funcionamiento.

⁴³ <http://www.kinovea.org/>, Noviembre 2014

4.1. Diagrama de bloques

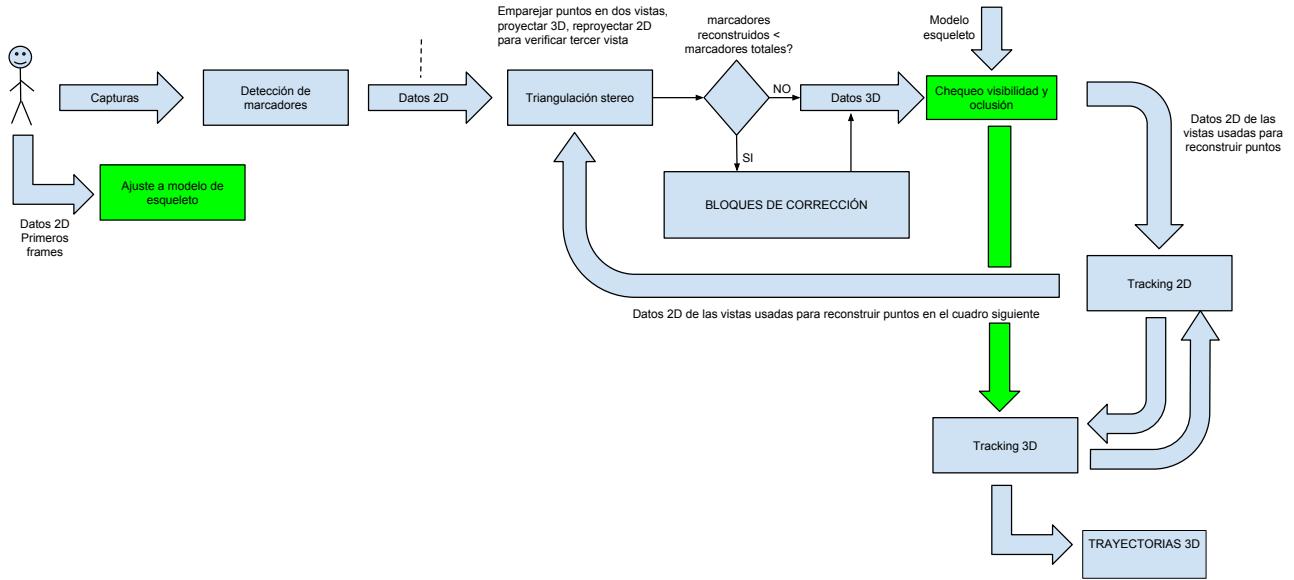


Figura 15: Diagrama de bloques detallado del sistema.

En la figura 15 se observa el diagrama completo del sistema a realizar, el mismo funciona de la siguiente manera:

1. Se realiza la captura de movimiento del paciente desde múltiples vistas, en un entorno controlado. Estas capturas son la entrada principal al sistema.
2. A partir de las capturas, por un lado se ajusta el **modelo teórico de esqueleto** a utilizar de acuerdo a las características del cuerpo del paciente, y por otro lado se realiza la **detección de marcadores** de cada cuadro para cada cámara. Este bloque es el mismo que el del diagrama de la figura 14 y se explicará en detalle en la sección 5.
3. Luego que se tiene la posición 2D de los marcadores en cada cuadro y en cada cámara, se realiza la **triangulación estéreo** para obtener la posición 3D de los mismos. A grandes rasgos, la *triangulación 3D* empareja dos puntos de dos vistas distintas y con ellos calcula la proyección 3D de ese punto en el espacio, luego se reproyecta ese punto en las otras vistas para verificar. Si verifica en al menos una vista más, entonces la posición 3D se considera válida.
4. Si el número de marcadores reconstruidos en 3D es menor al número total de marcadores en el modelo de captura, se ingresa en el **bloque de corrección**, donde se utilizan varios métodos para recuperar la posición 3D de los marcadores restantes (ver figura 16).
5. Cuando se tiene la posición 3D de todos los marcadores, se ingresa en el bloque de **chequeo de visibilidad y ocultión** donde se verifica que la posición reconstruida de cada marcador sea correcta y no se haya reconstruido alguno con datos erróneos.
6. Finalmente, se realiza el **tracking 3D y 2D** en simultáneo para reconstruir las trayectorias de cada marcador.

La explicación detallada de cada bloque y cómo fueron implementados se explican en las secciones siguientes.

A continuación, se explica como funciona el bloque de corrección:

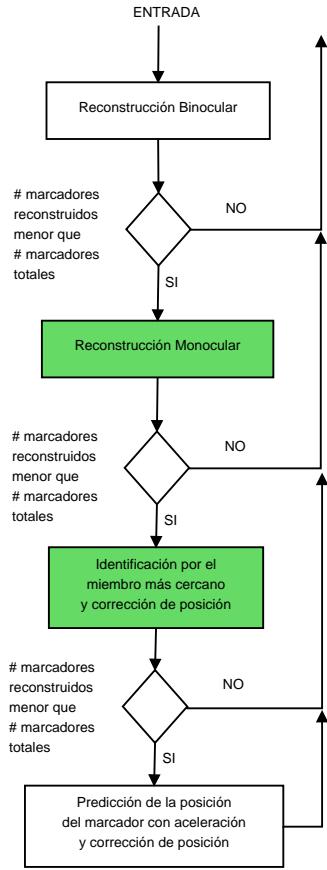


Figura 16: Detalle del bloque de corrección.

Una vez realizada la triangulación estéreo, se verifica que el número de marcadores reconstruidos sea igual a la cantidad de marcadores que efectivamente se estén usando en la adquisición de datos. Si esta condición no se verifica, se ejecuta un “bloque de corrección” para solucionarlo. El “bloque de corrección” a su vez, contiene varios sub-bloques, los cuales pueden verse en la figura 16.

En primer lugar, se efectúa la reconstrucción de marcadores utilizando *reconstrucción binocular y monocular*. Estos métodos son de menor precisión y exigencia que la triangulación estéreo ya que usan dos o una cámara respectivamente en lugar de tres (reconstrucción trinocular).

Si en la salida de cada uno de los bloques anteriores la condición de todos los marcadores reconstruidos aún no se cumple, se pasa al siguiente bloque, donde se asocian los marcadores 3D reconstruidos que aún no fueron identificados con aquellas articulaciones del modelo de esqueleto ajustado en la inicialización que no tienen ningún marcador asociado. Para esto, se evalúan las distancias de los marcadores no identificados con la posición de las articulaciones del modelo en frames anteriores y se asocian aquellos marcadores que se encuentren a menor distancia a cada una de dichas articulaciones. Al tiempo que se realiza esto, se verifica que la distancia entre marcadores asociados a un mismo hueso del esqueleto se mantenga aproximadamente constante.

Por último si aún faltan marcadores sin reconstruirse, se utiliza como último recurso la estimación de la posición del marcador evaluando la aceleración del mismo en frames anteriores y verificando que dicha estimación sea coherente con el modelo de esqueleto.

Hasta acá se tiene la explicación del sistema diseñado.

No hay que pasar por alto que, si bien se intentó reproducir el sistema propuesto por Herda[6] tal cual se especificaba en su documentación, se presentaron diversos obstáculos que impidieron poder implementar los bloques de reconstrucción y tracking como se detalló anteriormente. El principal obstáculo fue el calendario,

ya que la cantidad de módulos a implementar fue demasiado grande en comparación con el tiempo que se dispuso. Otro factor que influyó, como se mencionó anteriormente, fueron las ambigüedades presentadas en las especificaciones de los bloques en la documentación de Herda[6], ya que retrasaron la etapa de estudio del sistema dado que en algunos bloques se tuvo que investigar e implementar métodos para poder superar estos vacíos que se presentaban en la teoría.

A raíz de esto, se decidió darle prioridad a los bloques principales del diagrama de forma tal de tener implementado un sistema de punta a punta, capaz de capturar la posición 3D de un sujeto realizando el movimiento de marcha a lo largo del tiempo. Estos bloques son:

- Detección de marcadores
- Triangulación estéreo (Reconstrucción)
- Tracking 3D
- Calibración

En los capítulos que siguen, se explicará el funcionamiento de estos bloques de forma detallada, así como su implementación y el análisis de resultados.

5. Detección de marcadores

5.1. Introducción

Como se vio anteriormente, una vez realizada la captura del paciente, el primer paso en el procesamiento de las secuencias de video en un sistema de captura de movimiento es reconocer los marcadores en el cuerpo del sujeto, para luego tener la posición de cada uno de ellos en el espacio y a lo largo del tiempo.

La gran diferencia entre el sistema a implementar y los softwares modernos es que, por temas presupuestales, no se utilizarán sensores infrarrojos u otro tipo de tecnología que facilite (o evite) la etapa de segmentación. En lugar de esto se realizará la segmentación por métodos ópticos, es decir, por métodos basados en el estudio de los píxeles de la imagen.

Debido a las condiciones del laboratorio donde se realizarán las capturas (esto es, marcadores blancos sobre un paciente con ropa oscura, fondo oscuro, e iluminación controlada.), el problema de la detección de marcadores puede explicarse en líneas generales, como la detección de círculos blancos de un cierto tamaño sobre fondo oscuro.

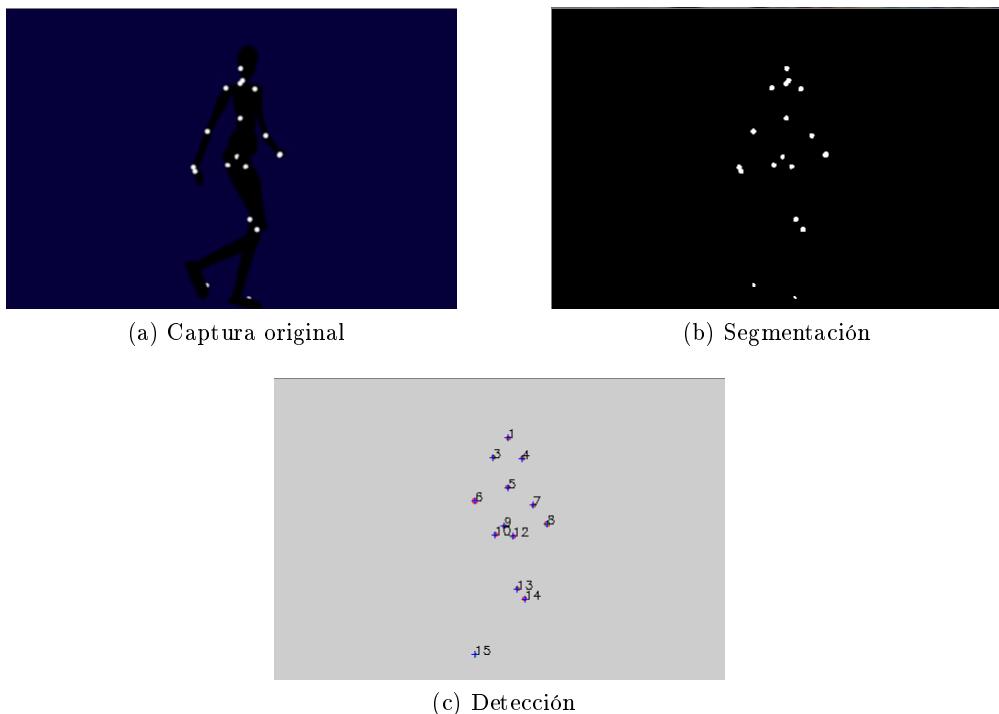


Figura 17: Ejemplo de funcionamiento del bloque.

El bloque de detección de marcadores, se puede dividir en dos partes bien definidas: la **segmentación** y el **filtrado de objetos hasta obtener los marcadores**. En la figura 17 se muestra el resultado del procesamiento de cada parte.

El término segmentar hace referencia, en rasgos generales, a la división de una imagen en múltiples secciones u objetos para su posterior análisis. En otras palabras, la segmentación se encarga de identificar los objetos de importancia dentro de la imagen.

Algunas de las aplicaciones prácticas de la segmentación son:

- Pruebas médicas: localización de tumores, medida de volúmenes de tejido, cirugía guiada por computadora, diagnóstico, planificación de tratamiento, estudio de la estructura anatómica
- Localización de objetos en imágenes satelitales
- Sensor de huella dactilar

- Reconocimiento facial
- Reconocimiento de iris
- Sistemas de control de tráfico
- Visión por computadora

El nivel de detalle de este proceso depende del problema a atacar. En este caso la segmentación juega un papel muy importante dentro del sistema ya que, en base a los datos obtenidos en ella se detectarán los marcadores en el cuerpo del paciente, que luego serán utilizados tanto en el tracking como en la reconstrucción 3D. Por otro lado, un error en la detección de la posición de los marcadores será imposible de detectar en etapas posteriores y generará un seguimiento 3D erróneo del mismo. Debido a esto, es recomendable tener la mayor exactitud posible, en especial si se tiene en cuenta que el sistema será utilizado al servicio de la medicina, por lo que deberá tener una presición mayor que otros sistemas donde el nivel de detalle no juega un papel tan importante (como el Kinect de Microsoft⁴⁴ por ejemplo).

A pesar de lo dicho, no hay que perder el foco que este proyecto busca **tener una primera versión del sistema de principio a fin con todos los bloques implementados**, aunque esto signifique tener que realizar cada bloque con menor complejidad.

Existen varios métodos a aplicar para realizar la segmentación. Siguiendo lo aclarado en el párrafo anterior se comenzaron probando los más simples y se fue aumentando el nivel de complejidad hasta encontrar un método que se ajuste a los requerimientos. A continuación se describirán dos de los más destacados, entre ellos la umbralización con el método de Otsu[5], que fue el elegido para este sistema. Además se explicará por qué se seleccionó este método en lugar de los otros y cómo funciona el algoritmo implementado. Por último, se mostrarán algunos resultados obtenidos al procesar imágenes sintéticas y reales con este bloque.

5.2. Estado del arte

Dado que la segmentación es la parte más compleja de este bloque, se detallará su estado del arte. Como se mencionó anteriormente, existen varios métodos para realizar la segmentación, en particular los algoritmos para tratar imágenes monocromáticas generalmente se clasifican en dos grupos basados en la intensidad de los pixeles: discontinuidad y similaridad.

En los algoritmos basados en discontinuidad, se parte de la suposición que los límites de las regiones son suficientemente distintos unos de otros y a su vez del fondo, para permitir detectarlos en base a las discontinuidades de intensidad. Los algoritmos principales en esta categoría son los basados en **detección de bordes**.

Por otro lado, en los algoritmos basados en similaridad, se busca dividir la imagen en diferentes zonas donde los pixeles de cada una son similares entre sí y comparten ciertas características predefinidas. Los algoritmos más conocidos son los basados en identificación de regiones, como por ejemplo la **aplicación de umbral**.

A continuación se explican los algoritmos mencionados.

5.2.1. Detección de bordes

De los dos métodos nombrados anteriormente, este es el más complejo y pesado operacionalmente. Básicamente se trata de la detección de líneas o transiciones en una imagen mediante el procesamiento de los pixeles que la componen. En lo que sigue se explica el detalle de este método, tal como se menciona en el libro *Digital Image Processing* de Rafael Gonzalez y Richard Woods[17].

Así como el difuminado en una imagen (que equivale a hacer un promedio de los pixeles en una zona) puede realizarse mediante la integración, los cambios de intensidad abruptos entre pixeles continuos pueden detectarse utilizando derivadas. Las derivadas de primer y segundo orden son en particular las más indicadas para este propósito.

⁴⁴ <http://www.xbox.com/es-ES/Kinect> , Noviembre 2014

Las derivadas de una función digital son siempre definidas en términos de diferencia. Hay varias formas de aproximar estas diferencias, pero para lograr detectar bordes de forma correcta es necesario que la aproximación usada para la derivada de primer orden cumpla los siguientes requisitos:

1. valga cero en áreas de intensidad constante
2. no valga cero al inicio de un escalón o rampa de intensidad
3. no valga cero en los puntos pertenecientes a una rampa de intensidad

De la misma forma, se requiere que la aproximación utilizada para la derivada de segundo orden verifique que:

1. valga cero en áreas de intensidad constante
2. no valga cero al inicio y al final de un escalón o rampa de intensidad
3. no valga cero en los puntos pertenecientes a una rampa de intensidad

Considerando las propiedades de estas derivadas, se puede concluir que la de primer orden es la más adecuada para detectar bordes más “gruesos” y la segunda para detectar los más finos. Así mismo, para detectar puntos aislados la más adecuada es la derivada segunda, lo que no es de sorprender ya que la misma es más sensible que la primera frente a cambios bruscos de intensidad. A raíz de esto, también se concluye que la derivada segunda es la más adecuada para detectar detalles finos (incluido el ruido). También es de destacar que mediante el signo de la derivada segunda se puede detectar si la transición en un borde (ya sea rampa o escalón) es de luz a oscuridad o viceversa.

Por otro lado, para realizar el procesamiento de las imágenes, se analizan las mismas como matrices numéricas. Una imagen en color, se traduce como tres matrices bidimensionales, una por cada componente cromática (por ejemplo rojo, verde, azul) siendo las filas y columnas de las matrices, el ancho y largo de la imagen. A efectos de simplificar el análisis, se estudian imágenes en escala de grises, lo cual implica trabajar con una sola matriz en vez de tres. En el formato de archivo de imagen TIFF, la escala de grises en 8 bits va de 0 (negro), a 255 (blanco), para cada pixel de la imagen (ver figura 18).

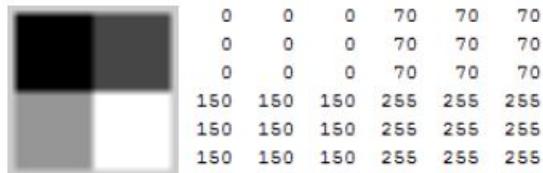


Figura 18: Imagen en escala de grises y su representación matricial.

La herramienta elegida para encontrar tanto la magnitud como la dirección de un borde en la posición (x, y) de la imagen f , es el gradiente denotado como ∇f y definido como:

$$\nabla f = \text{grad}(f) = \begin{bmatrix} g_x \\ g_y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{\partial f}{\partial x} \\ \frac{\partial f}{\partial y} \end{bmatrix} \quad (1)$$

Para detectar un borde en una imagen resta calcular el gradiente y luego su magnitud para cada pixel. Si la superficie es uniforme, esta magnitud será nula (o muy pequeña) y si la superficie varía (por ejemplo, cuando hay un borde de por medio) el valor de la magnitud será alta.

Por otro lado, el gradiente puede ser implementado para todos los valores de x e y pertinentes mediante el filtrado de la imagen $f(x, y)$ con las máscaras de la figura 19.

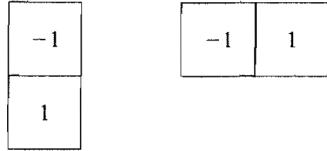


Figura 19: Máscaras de 1 dimensión.

Realizando esto se detectarán los bordes verticales y horizontales de la imagen. Para aumentar el detalle de la detección (por ejemplo para detectar bordes diagonales) es necesario aumentar las dimensiones de las máscaras, por ejemplo, a 2x2 o mejor aún a 3x3.

Existen variedades de máscaras aplicables, entre ellas la de Sobel (ver figura 20), que presentan beneficios adicionales como la supresión de ruido, manteniendo la característica de detectar los bordes.

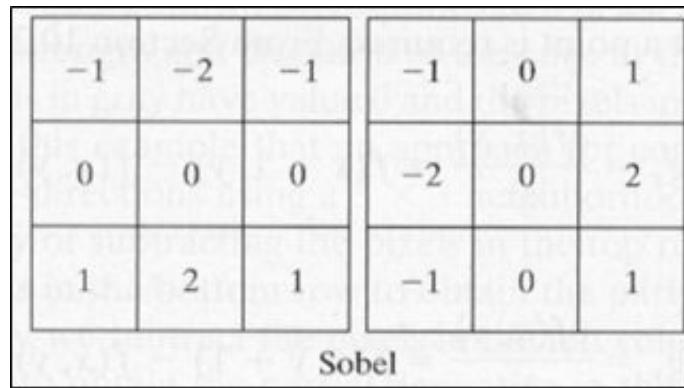


Figura 20: Máscara de Sobel.

En la figura 18 se observaba una imagen de 6x6 pixeles y su representación matricial. Al aplicar la máscara de Sobel a la matriz de esta imagen, se detecta la transición entre los 4 niveles de gris mientras que se igualan los niveles constantes. En la figura 21 se pueden observar estos resultados.

0	0	255	255	0	0
0	0	255	255	0	0
255	255	255	255	255	255
255	255	255	255	255	255
0	0	255	255	0	0
0	0	255	255	0	0

Figura 21: Resultado de aplicar máscaras de Sobel sobre imagen original 6x6.

Este método se puede combinar con otros para mejorar los resultados. Una posibilidad es someter la imagen a un proceso de *smooth*[18] -o suavizado- previo a la detección, de esta forma se descartan los bordes pequeños que en general son considerados como ruido. Otra posible combinación para realizar una detección más selectiva es la aplicación de un umbral luego del cálculo del gradiente. Cuando el interés recae tanto en destacar los bordes principales de una imagen como en obtener la mayor conectividad posible, es común que se aplique smoothing y umbral a la vez.

5.2.2. Métodos de umbral

Los métodos del valor umbral son un grupo de algoritmos cuya finalidad es segmentar los objetos de una imagen en función de un rango de valores. La pertenencia de un píxel a cierto segmento se decide mediante

la comparación de alguna propiedad unidimensional del mismo (por ejemplo su nivel de gris o nivel de luminosidad) con cierto valor umbral. Dado que esta comparación de valores se realiza individualmente para cada píxel, al método del valor umbral se le considera un método de segmentación orientado a píxeles.

Por lo tanto, mientras en los métodos de detección de bordes las regiones eran identificadas encontrando primero segmentos de borde y luego tratando de unir los mismos para formar bandas, en los métodos de umbral se trata de particionar la imagen directamente en regiones basándose en la intensidad de estos píxeles y/o en otras propiedades, reduciendo el problema a encontrar el umbral correcto.

En la figura 22 se observa el resultado de aplicar el método de umbral a la figura 18 con un umbral de 200.



Figura 22: Resultado de aplicar un umbral de valor 200.

En este ejemplo se aplica el proceso más simple de umbralización, sin embargo, en la mayoría de los casos ajustar el histograma de una imagen a esta forma no da tan buenos resultados. Para estas situaciones se recurre a la *umbralización múltiple*, donde un punto (x, y) se puede clasificar en varias clases dependiendo de la complejidad de la imagen.

Cuando la distribución de las intensidades entre objeto y fondo se encuentran lo suficientemente distinguidas, es posible utilizar un solo umbral global aplicable en toda la imagen. Por otro lado, para aplicaciones donde el valor del umbral debe ir cambiando para una secuencia de imágenes, es recomendable utilizar algún método para calcular el valor del mismo automáticamente. En base a los factores que afectan la imagen y a las restantes características de la misma, se han implementado distintas formas de obtener el valor de umbral. El siguiente algoritmo iterativo muestra un ejemplo sencillo de como calcular el umbral:

1. Seleccionar un umbral inicial T estimado.
2. Segmentar la imagen utilizando T . Esto producirá dos conjuntos de píxeles, los que estén por encima del umbral (C_1), y los que estén por debajo (C_2).
3. Calcular el promedio de las intensidades (m_1 y m_2) de los píxeles en C_1 y C_2 respectivamente.
4. Calcular un nuevo umbral $T = \frac{1}{2}(m_1 + m_2)$.
5. Repetir los pasos 2 a 4 hasta que la diferencia entre los umbrales T de sucesivas iteraciones sea menor a un ΔT definido anteriormente.

Los principales métodos existentes para obtener el valor del umbral están listados en el survey de Mehmet Sezgin[4], en el cual se clasifica estos métodos en las siguientes categorías:

- Basados en la forma del histograma.
- Basados en agrupamiento.
- Basados en la entropía de las regiones.
- Basados en los atributos de los objetos.
- Espaciales.
- Locales.

Entre los cuarenta métodos exhibidos en este paper, se encuentra el método de Otsu[5]. El mismo se encuentra dentro de los métodos basados en agrupamiento y es uno de los más utilizados en segmentación por umbral debido a su eficacia y simplicidad. Utiliza técnicas estadísticas para resolver el problema. En particular se utiliza la varianza que, como es sabido, es una medida de la dispersión de valores (en este caso se trata de la dispersión de los niveles de gris).

5.3. Justificación del algoritmo elegido

En un principio, se manejaba la idea de tomar como base una implementación ya hecha y adaptarla para el propósito de este proyecto. Sin embargo, en la etapa de investigación se encontró que no hay muchos sistemas de código abierto disponibles, y los que se encontraron necesitaban muchos ajustes para adaptarlo a este sistema. Por esta razón se decidió implementar un algoritmo propio, que en el fondo, consiste en llevar el setup experimental a la teoría explicada en la sección 5.2.

Como se mencionaba en la sección anterior, los métodos de detección de bordes son más complejos de implementar computacionalmente que los de umbral, además presentan problemas (por ejemplo que los bordes usualmente quedan desconectados e integrarlos es bastante costoso) que la umbralización no presenta. Por esto, y debido a sus propiedades intuitivas, simplicidad en la implementación y a su rapidez computacional, se eligió utilizar un método de umbral para implementar el bloque de *Segmentación*. En particular se eligió el método de Otsu[5] de tres clases ya que ofrece un buen compromiso entre simplicidad y eficacia, como se verá más adelante.

Para realizar esta elección se tuvo en cuenta que las capturas a procesar serán realizadas en un ambiente controlado y, siguiendo con la filosofía de priorizar la completitud del sistema frente a la eficacia del mismo, no se tuvo como prioridad para esta primera etapa implementar un método de mayor complejidad que sea más robusto frente a ciertos tipos de ruidos o características que se pueden dar en otro tipo de capturas (iluminación, fondo, ropa del paciente, etc.).

Con el método de Otsu[5] se pretende, a partir del histograma de la imagen, separar los píxeles de la misma en 3 niveles encontrando dos umbrales que los separen. Trabajar con tres clases permite obtener mejores resultados que al trabajar con dos ya que separa los píxeles en un nivel más y por lo tanto el umbral de intensidades calculado tendrá mayor exactitud. Esto permite ser un poco más flexible con los contrastes entre los marcadores y el resto de la imagen por lo que no sería estrictamente necesario, por ejemplo, que el traje del paciente y el fondo sean del mismo color.

El bloque de segmentación de este sistema fue implementado en el lenguaje C++, debido a que es uno de los lenguajes de programación que cuenta con mayor cantidad de recursos para procesamiento de imágenes. En particular, se utilizaron las librerías OpenCV[19] y CVBlob[20] ya que funcionan para las plataformas principales de PC y dispositivos móviles, y están diseñadas para tener una gran eficiencia computacional en las implementaciones. Además, estas librerías son de las más populares dentro de las open source de estas características, lo que implica tener una comunidad activa de usuarios muy grande.

Por otro lado, C++ es un lenguaje relativamente antiguo por lo que implementar el algoritmo con el mismo implicó más esfuerzo (por ejemplo, en el manejo de la memoria) que de haber utilizado un lenguaje más nuevo. Esto contribuyó a impedir la implementación de un algoritmo más complejo.

Finalmente, la justificación de la realización del algoritmo para el bloque de segmentación puede entenderse desde dos puntos de vista:

- Por un lado, se elaboró un algoritmo de una complejidad relativamente baja como se estableció en los requerimientos, pero que cubre todas las características necesarias para esta clase de sistema. En la sección 5.5 se verá que los resultados obtenidos son buenos y el error cometido no es significativo si se tienen en cuenta los errores cometidos en el resto de los bloques.
- Por otro lado, en Uruguay no hay mucha experiencia industrial en procesamiento de imágenes, por lo que implementar una primera versión del sistema con este algoritmo de segmentación no está muy alejado de los que se usan actualmente. Nuevamente, es importante aclarar que este bloque (como el resto de los bloques) está implementado de forma tal que en un futuro se pueda optimizar tanto como se quiera, sin afectar el resto de los bloques del sistema. Esto da la posibilidad de poder modificar el

sistema no solo para mejorar la segmentación sino también para robustecerla permitiendo, entre otras cosas, realizar capturas fuera de las condiciones del laboratorio como puede ser en la práctica de algún deporte.

5.4. Algoritmo

5.4.1. Fundamento teórico

A continuación, se presentan algunos conceptos básicos necesarios para entender la implementación de un algoritmo con segmentación por umbral:

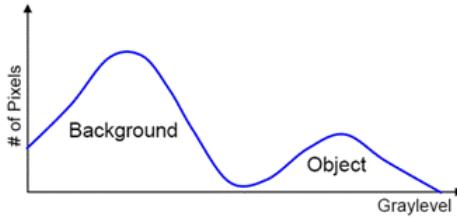


Figura 23: Histograma de intensidad de una imagen ⁴⁵.

Considerando la figura 23 como el histograma de intensidad de una imagen, $f(x, y)$, se puede apreciar que la misma está compuesta por un objeto u objetos iluminados de aproximadamente la misma intensidad y un fondo oscuro. De esta manera, se definen en este histograma dos campanas bien determinadas. La manera más obvia de extraer los objetos del fondo es seleccionando un umbral T que separe estas dos campanas y por lo tanto cualquier punto (x, y) de la imagen que cumpla $f(x, y) > T$ será un punto perteneciente al objeto mientras que el resto son puntos pertenecientes al fondo. De acuerdo a lo anterior, la imagen segmentada puede definirse de la siguiente manera.

$$g(x, y) = \begin{cases} 1 & \text{si } f(x, y) > T \\ 0 & \text{si } f(x, y) \leq T \end{cases} \quad (2)$$

Si T toma un valor constante en toda la imagen, al proceso se le llama *umbralización global*. Por otro lado, si T cambia en una imagen el proceso es llamado *umbralización variable*. A veces se utiliza el término *umbralización local o regional* en la umbralización variable cuando el valor de T en un punto (x, y) depende de las propiedades de los puntos alrededor de (x, y) .

En la figura 24 se puede ver el histograma de una imagen con 3 clases dominantes correspondientes, por ejemplo, a un objeto brillante, otro un poco menos brillante y un fondo oscuro. En este caso la umbralización de 3 clases clasificará el punto (x, y) como perteneciente al fondo si $f(x, y) \leq T_1$, perteneciente a un objeto si $T_1 < f(x, y) \leq T_2$ y perteneciente al objeto más brillante si $f(x, y) > T_2$. Por lo tanto, la imagen segmentada será de la forma:

$$g(x, y) = \begin{cases} a & \text{si } f(x, y) > T_2 \\ b & \text{si } T_1 < f(x, y) \leq T_2 \\ c & \text{si } f(x, y) \leq T_1 \end{cases} \quad (3)$$

donde a, b y c son tres valores distintos de intensidad.

Observando los histogramas anteriores, puede verse que la efectividad de la umbralización está directamente relacionada con el ancho y la profundidad de los valles que separan las distintas clases. Siguiendo esto, los factores claves que afectan directamente al tamaño de estos valles son:

- Separación entre picos: cuanto más separados, mejor posibilidad de segmentar correctamente.
- Ruido de la imagen.

⁴⁵ <http://deploy.virtual-labs.ac.in/labs/cse19/theory.php?exp=segment>

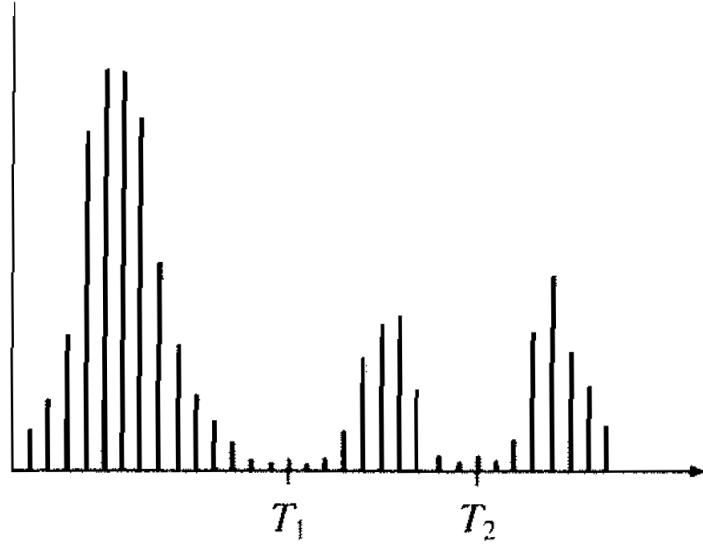


Figura 24: Histograma de intensidad de tres clases[21].

- La relación entre los tamaños de los objetos y el fondo.
- La uniformidad de la iluminación.
- La uniformidad de las propiedades de reflexión de la imagen.

Es de destacar que, si bien no resulta tan evidente como pasa con el ruido de la imagen, la iluminación y las propiedades de reflexión juegan un papel clave para obtener una segmentación efectiva y por lo tanto controlar estos parámetros debe ser prioridad si se quiere obtener una buena segmentación. Cuando no es posible controlarlos, existen tres aproximaciones básicas que se pueden realizar para mejorar los resultados: corregir el patrón de sombras directamente, corregirlo mediante algun proceso ya establecido (por ejemplo utilizando la transformada top-hat[22]) o aplicar un umbral variable tal como fue mencionado anteriormente.

Umbral de Otsu

El método de Otsu[5] calcula el valor umbral de forma tal que la dispersión dentro de cada segmento sea lo más pequeña posible, pero al mismo tiempo sea lo más alta posible entre segmentos diferentes. Para ello se calcula el cociente entre ambas varianzas (para el caso de dos clases) y se busca un valor umbral para que este cociente sea máximo.

Dicho de otra modo, se puede ver al proceso de umbralización como un problema estadístico cuyo objetivo es minimizar el error promedio que se produce al asignar los pixeles de la imagen a dos o más clases. La solución a este problema es conocida como *regla de decisión de Bayes*[23]. Sin embargo aplicar esta regla no es tan sencillo, ya que estimar la densidad de probabilidad de cada clase no es simple. El método de Otsu[5] es considerado una de las mejores aproximaciones a esta solución, ya que maximiza la “varianza intermedia entre clases” (*between class variance*⁴⁶) que es una medida muy utilizada en problemas de discriminación estática, lo que permite obtener un umbral óptimo. A esto se le suma la ventaja de que todos los cálculos realizados en el método se realizan sobre el histograma de intensidades que es muy fácil de obtener.

La “varianza intermedia entre clases” puede escribirse como

$$\sigma_B^2 = P_1(m_1 - m_G)^2 + P_2(m_2 - m_G)^2 = P_1P_2(m_1 - m_2)^2 = \frac{(m_G P_1 - m)^2}{P_1(1 - P_1)} \quad (4)$$

⁴⁶diferencia entre la varianza total y la suma de las varianzas de cada clase[24]

donde P_1 y P_2 son las probabilidades de que un pixel sea asignado a la clase 1 y 2 respectivamente, m_1 y m_2 son las medias de las intensidades de cada una de estas clases. Además, $m(k)$ es la media (intensidad promedio) acumulada hasta el nivel k y m_G es la intensidad media (intensidad global promedio) de la imagen en su totalidad:

$$m(k) = \sum_{i=0}^k ip_i \quad (5)$$

$$m_G(k) = \sum_{i=0}^{L-1} ip_i \quad (6)$$

y considerando que k es el umbral que separa la clase 1 de la clase 2, P_1 puede escribirse como

$$P_1(k) = \sum_{i=0}^k p_i \quad (7)$$

donde p_i es la cantidad normalizada de pixeles de la imagen que tienen intensidad i .

Por lo que la ecuación 4 tambien queda dependiendo del umbral k :

$$\sigma_B^2(k) = \frac{(m_G P_1(k) - m(k))^2}{P_1(k)(1 - P_1(k))} \quad (8)$$

Para el caso de umbralización con múltiples clases (K clases), la varianza intermedia vale:

$$\sigma_B^2(k) = \sum_{k=1}^K P_k (m_k - m_G)^2 \quad (9)$$

donde

$$P_k = \sum_{i \in C_k} P_i$$

$$m_k = \frac{1}{P_k} \sum_{i \in C_k} ip_i$$

y m_G es la ganancia global como se definió anteriormente. Esta umbralización implica tener $K - 1$ umbrales.

A modo de ejemplo, para 3 clases (3 niveles de intensidades separadas por 2 umbrales) la “varianza intermedia entre clases” queda:

$$\sigma_B^2(k) = P_1(m_1 - m_G)^2 + P_2(m_2 - m_G)^2 + P_3(m_3 - m_G)^2 \quad (10)$$

donde

$$P_1 = \sum_{i=0}^{k_1} p_i$$

$$P_2 = \sum_{i=k_1+1}^{k_2} p_i$$

$$P_3 = \sum_{i=k_2+1}^{L-1} p_i$$

y

$$m_1 = \frac{1}{P_1} \sum_{i=0}^{k_1} ip_i$$

$$m_2 = \frac{1}{P_2} \sum_{i=k_1+1}^{k_2} ip_i$$

$$m_3 = \frac{1}{P_3} \sum_{i=k_2+1}^{L-1} ip_i$$

Además, como en el caso de 2 clases, se dan la siguientes relaciones:

$$P_1 m_1 + P_2 m_2 + P_3 m_3 = m_G \quad (11)$$

y

$$P_1 + P_2 + P_3 = 1 \quad (12)$$

Luego, aplicando lo visto acerca del umbral de Otsu, se tiene que el umbral óptimo k^* es el valor de k que maximiza 8 (para el caso de múltiples clases, serían los valores de k_k^* que maximizan 9). Para encontrar k^* basta con evaluar la ecuación 8 para todos los valores de k válidos⁴⁷ y seleccionar el valor de k que maximiza dicha ecuación. Si el máximo $\sigma_B^2(k)$ se da para varios k , k^* se calcula como el promedio de los k que dan dicho valor.

Para el ejemplo del algoritmo de 3 clases, se deberían encontrar los valores de k_1 y k_2 que maximicen la varianza entre clases. Para ello, se evalúa la ecuación 9 para todos los pares (k_1, k_2) posibles, es decir: $(k_1, k_2) \text{ tq } 0 < k_1 < k_2 < L - 1$.

Algo importante a destacar es que este método es poco costoso en términos computacionales ya que el máximo numero de k 's para los que hay que evaluar la ecuación 8 es L , que corresponde a la cantidad de niveles de intensidad de la imagen.

En resumen, el *algoritmo de Otsu* se puede implementar de la siguiente manera:

1. Realizar el histograma de la imagen, donde cada componente corresponde a un nivel de intensidad (con un total de L niveles)
2. Calcular la probabilidad $P_1(k)$ con la ecuación 7 para $k = 0, 1, 2, \dots, L - 1$.
3. Calcular la media $m(k)$ con la ecuación 5 para $k = 0, 1, 2, \dots, L - 1$.
4. Calcular la media global m_G con la ecuación 6.
5. Calcular la “varianza intermedia entre clases” (*between-class variance*), $\sigma_B^2(k)$, como se muestra en la ecuación 8 (o 9) para $k = 0, 1, 2, \dots, L - 1$.
6. A partir del punto anterior, obtener el umbral de Otsu k^* como el valor de k (o los valores de k_k^* para el caso de múltiples clases) que maximiza $\sigma_B^2(k)$.

Momentos y excentricidad[25]

Los momentos geométricos son propiedades numéricas que se pueden obtener de una determinada imagen, los cuales proporcionan una alternativa interesante para la representación de la forma de un objeto. Tienen en cuenta todos los pixeles de la imagen, no sólo los bordes y se pueden clasificar en:

- Momentos simples
- Momentos centrales
- Momentos centrales normalizados

Los *momentos simples* se emplean para obtener otros momentos, pero tambien dan información por sí mismos. El momento de orden $(p + q)$ se calcula como

$$m_{pq} = \int \int x^p y^q f(x, y) dx dy$$

⁴⁷todos los k enteros tal que $0 \leq k \leq L - 1$ (con $L - 1$ nivel de intensidad máximo de la imagen) que verifiquen $0 < P_1(k) < 1$

donde $f(x, y)$ es una función continua. En el espacio discreto se calculan:

$$M(p, q) = \sum_x \sum_y x^p y^q f(x, y)$$

A partir de esta definición se puede ver, por ejemplo, que el momento simple de orden 0 representa el área de la figura en imágenes binarias, ya que es la suma de los valores de todos los píxeles:

$$M(0, 0) = \sum_x \sum_y f(x, y)$$

Por otro lado, los *momentos centrales* son utilizados para reconocer figuras dentro de una imagen, independientemente de su posición. Se calculan como

$$\mu_{pq} = \int \int (x - X)^p (y - Y)^q f(x, y)$$

o para el espacio discreto como

$$MC_{pq} = \sum \sum (x - X)^p (y - Y)^q f(x, y)$$

donde (X, Y) corresponden al centro de masa de la figura (centroide) y se calcula con los momentos simples de orden 0 y 1:

$$X = \frac{M(1, 0)}{M(0, 0)} \quad Y = \frac{M(0, 1)}{M(0, 0)}$$

Finalmente, los *momentos centrales normalizados*, permiten reconocer figuras dentro de una imagen, independientemente de su posición y de su tamaño. Para ello, se normalizan los momentos centrales con el momento de orden 0, obteniendo así figuras independientes de la escala:

$$MCN(p, q) = \frac{MC(p, q)}{MC^\beta(0, 0)}$$

donde $\beta = \frac{p+q}{2} + 1$.

El reconocimiento de la forma de un objeto, se analiza a partir de los momentos de orden 2 (es decir, $p+q=2$). En ellos, la densidad de la figura se multiplica por distancias al cuadrado desde el centro de masas o centroide. Así por ejemplo, con los 3 momentos centrales de segundo orden ($MC(0, 2)$, $MC(2, 0)$, $MC(1, 1)$) se forman las componentes del tensor de inercia o matriz de rotación. A partir de estas componentes, también se puede calcular el ángulo de rotación de la figura alrededor de su centro de masas y la excentricidad. Esta última, se calcula a partir de la ecuación 13, donde n_{20} , n_{02} y n_{11} son los momentos centrales normalizados de orden 2.

$$e = \sqrt{1 - \frac{\frac{n_{20}+n_{02}}{2} - \sqrt{4n_{11}^2 + \frac{(n_{20}-n_{02})^2}{2}}}{\frac{n_{20}+n_{02}}{2} + \sqrt{4n_{11}^2 + \frac{(n_{20}-n_{02})^2}{2}}}} \quad (13)$$

5.4.2. Implementación

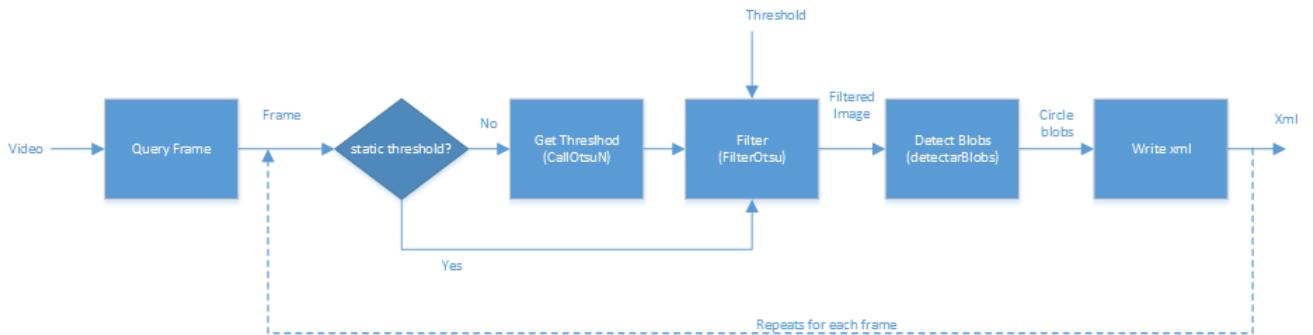


Figura 25: Diagrama de flujo del algoritmo de segmentación.

En la figura 25 se presenta un diagrama dónde se observa el flujo del algoritmo de segmentación realizado. Los nombres que aparecen entre paréntesis dentro de algunos bloques son los nombres de las funciones dentro del código que implementan cada bloque.

El algoritmo realiza la segmentación siguiendo el siguiente proceso:

1. Se recibe como entrada un video y este es separado en cada uno de sus cuadros a través del bloque *Query Frame*.
2. Se toma un cuadro, y se calcula el umbral de Otsu con el bloque *Get Threshold*. Si al comenzar la segmentación es ingresado un umbral fijo, este paso se saltea.
3. Con el umbral calculado (o ingresado), se filtra el cuadro en el bloque *Filter*.
4. A partir de la imagen filtrada, se identifican los marcadores con el bloque *Detect blobs*.
5. Se escribe la posición de los marcadores detectados para este cuadro en un archivo con formato xml.
6. Se toma el siguiente cuadro y se repite el proceso a partir del paso 2.

El bloque *Query Frame* es implementado mediante las funciones *cvCaptureFromAVI* y *cvQueryFrame*, las cuales pertenecen a la librería OpenCV[19].

Por otro lado, el bloque *Get Threshold* contiene una implementación del algoritmo de Otsu[5] de *N* clases[26], cedida por Matias Tailanian y Juan Cardelino, que es utilizada con $N = 3$. Se utilizó esta implementación ya que la implementación que hay en la librería OpenCV[19] es de dos clases y tampoco se encontraron otras implementaciones del algoritmo para 3 clases en internet.

Como se vió en la sección 5.2.2, este método devuelve 2 umbrales de los cuales se tomará el mayor de ellos, dado que las hipótesis del problema establecen que la adquisición de video debe realizarse sobre fondo oscuro y con el paciente utilizando ropa oscura, de forma tal que los marcadores (que son de color blanco) sean los elementos más claros en la imagen.

En la figura 26, se observa un diagrama que describe el funcionamiento del bloque *Filter*. Este bloque es el encargado de filtrar la imagen segun la intensidad de los pixeles y está implementado por la función *FilterOtsu*, que recibe como parámetros de entrada una imagen (uno de los cuadros de la secuencia) y el umbral a utilizar para el filtrado. Primero se le aplica a la imagen un difuminado (*smoothing*) con un filtro de mediana, con el objetivo de reducir el ruido. Luego se cambia el espacio de colores de la imagen de RGB a HSV ya que este último es más adecuado para realizar segmentación basada en la intensidad de los pixeles[27]. Por último, se filtra la imagen con el umbral ingresado, utlizando la función *cvThreshold* de la librería OpenCV[19]. Esta función compara la intensidad de cada pixel de la imagen con el valor del umbral estableciendo un nuevo valor de intensidad: 0⁴⁸ para los pixeles que originalmente tenían intensidad menor al umbral y 255⁴⁹ para los que originalmente presentaban intensidad mayor.

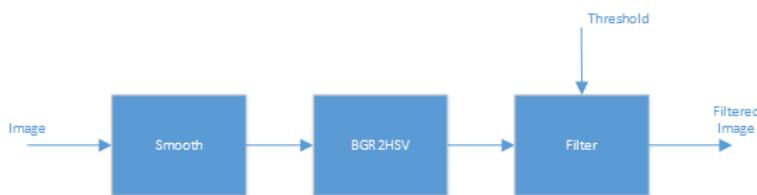


Figura 26: Diagrama de flujo del bloque de umbralización.

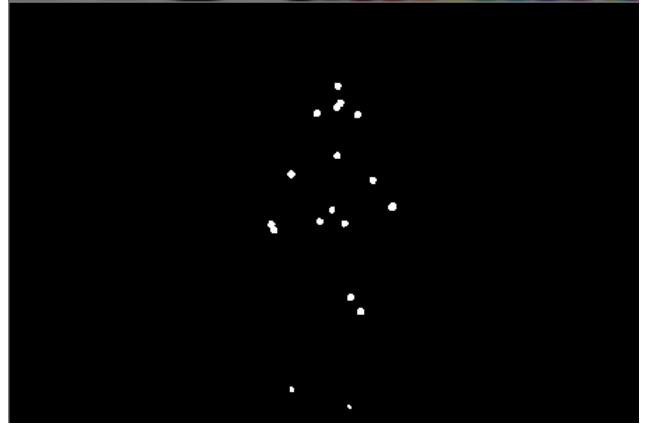
En la figura 27, se puede ver un ejemplo de los resultados de procesar una imagen sintética de la base de datos, con el bloque *Filter*. Se puede ver que la intensidad de los pixeles azules y negros queda por debajo del umbral, mientras que los pixeles blancos quedan por encima.

⁴⁸ negro en el espacio HSV.

⁴⁹ blanco en el espacio HSV.



(a) Captura original de una secuencia sintética.



(b) Imagen filtrada con el umbral de Otsu.

Figura 27: Entrada y salida del bloque de umbralización.

Como se ve en la figura 27b, para el caso ideal todos los píxeles resultantes del filtrado corresponden a los marcadores en el paciente. En la práctica, no siempre sucede esto, por lo que luego de obtenidos los mismos debe hacerse una diferenciación entre los marcadores y el resto de los píxeles detectados.

El funcionamiento del bloque *Detect blobs* es descrito por el diagrama de la figura 28. Este bloque recibe como entrada la imagen previamente filtrada por el bloque *Filter* y da como salida una imagen con los marcadores detectados e identificados. En primer lugar, se identifican todos los blobs⁵⁰ de la imagen filtrada con el bloque *Find blobs*, que es implementado por la función *cvLabel* de la librería CVBlob[20]. Cuando se hace referencia a “identificar todos los blobs”, se refiere a identificar cada grupo de píxeles blancos continuos de la imagen filtrada como un objeto (un blob) único. En la figura 30a, se ve el resultado de procesar la imagen 27b con el bloque *Detect blobs*.

Luego, si se ingresó la opción para filtrar por área, los blobs[28] detectados se filtran por área máxima y/o mínima mediante la función *cvFilterByArea* perteneciente a la librería CVBlobs[20].

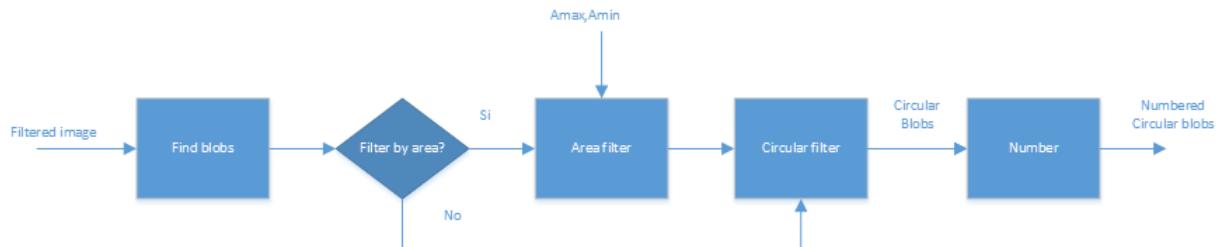


Figura 28: Diagrama de flujo del bloque de detección de blobs.

Siguiendo el flujo, la imagen con blobs ingresa al bloque *Circular filter*, se haya filtrado por área o no, donde se descartan los blobs que no tienen forma circular. Para ello, se realiza un cálculo basado en la excentricidad⁵¹ de los objetos y en los momentos de la imagen. Estas propiedades se explicaron en la sección 5.4.1.

De los blobs detectados en un cuadro, los que tendrán forma aproximadamente circular serán los que tengan el valor de la excentricidad más cercana a 0. Observando la ecuación 13, se puede ver que $e \rightarrow 0$ si

$$\sqrt{4n_{11}^2 + \frac{(n_{20} - n_{02})^2}{2}} \rightarrow 0$$

⁵⁰ Binary Large Objects[28]

⁵¹ Parámetro asociado con cada sección cónica. Es una buena medida de cuánto se diferencia dicha sección de ser circular. Así, un círculo tendrá excentricidad 0, una elipse entre 0 y 1, para una parábola valdrá 1 y para una hipérbola será mayor a 1[29].

por lo que una buena medida de qué tan circular es un blob puede ser evaluar n_{11} y $n_{20} - n_{02}$ y ver qué tan chico son sus valores en comparación con $n_{20} + n_{02}$.

Precisamente, para la implementación del bloque *Circular Filter*, se evalúa para cada blob

$$\frac{n_{11}}{n_{20} + n_{02}} < A$$

y

$$\frac{n_{20} - n_{02}}{n_{20} + n_{02}} < B$$

donde A y B son constantes, que cuanto más cercanas a 0 sean más preciso harán el filtro. En la figura 29 se observa un ejemplo para las constantes $A = 0,1$ y $B = 0,3$.

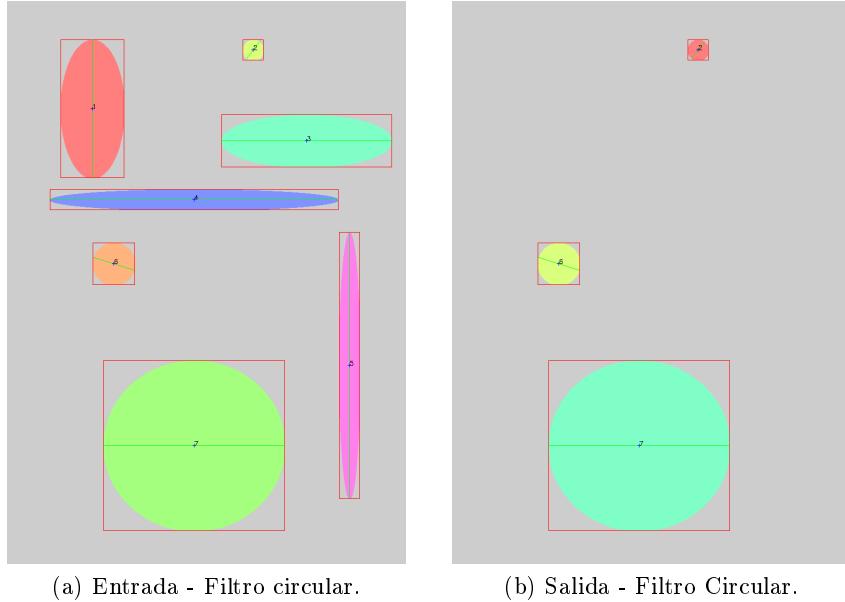


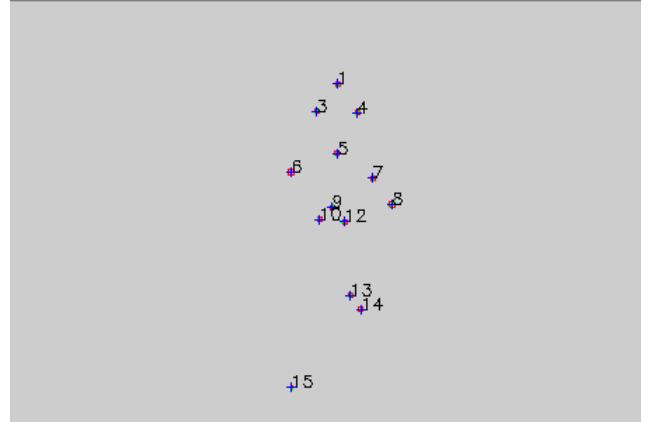
Figura 29: Entrada y salida del bloque *filtro circular* para las constantes $A = 0,1$ y $B = 0,3$.

Es importante destacar que si este filtro se realiza de forma muy selectiva (esto es, darle un valor muy pequeño a las constantes A y B), no será posible detectar algunos marcadores ya que debido a varios factores -entre los que se encuentran: características de la captura, tamaño de los marcadores en la imagen, iluminación, ruido, etc.- en la mayoría de los cuadros los marcadores no son círculos perfectos. Por esta misma razón se tuvo que descartar la utilización de un detector de círculos, como por ejemplo la *transformada de Hough*[30], para la implementación de este bloque.

En la figura 30b se ve el resultado de procesar la imagen 30a con el bloque *Circular Filter*.



(a) Objetos detectados - Salida del bloque *Detect blobs*.



(b) Círculos detectados - Salida del bloque *Circular Filter*.

Figura 30: Resultado de procesar la imagen 27b con los bloques de detección de blobs y el filtro circular.

Luego del filtro circular, se identifican los blobs que resultaron del filtrado mediante el bloque *Number*, que utiliza la función *cvPutText* de la librería OpenCV[19] para numerar cada blob de la imagen con su número de *id*. Esta numeración se hace de izquierda a derecha y de arriba hacia abajo.

Finalmente, volviendo al diagrama de flujo del bloque general (ver figura 25), el bloque *Write xml* escribe la posición (*x*, *y*) de cada blob en el cuadro procesado, en un archivo XML[31]. Este bloque es implementado mediante funciones de C++ para escribir archivos, teniendo en cuenta la estructura de los archivos XML[31].

En la figura 31, se presenta un ejemplo del archivo de salida del bloque *Write xml* que corresponde también a la salida del bloque de segmentación. Cómo se observa, es el resultado de analizar una secuencia de tres cuadros (frames 0,1 y 2) donde se detectan 3 marcadores en cada uno de ellos.

```

<?xml version="1.0" encoding="UTF-8"?>
<Detected_Markers Version="1">
    <Frame id="0" >
        <Marker id="1" >
            <Centroid x="211.588235" y="179.882353" />
        </Marker>
        <Marker id="2" >
            <Centroid x="131.615385" y="185.615385" />
        </Marker>
        <Marker id="3" >
            <Centroid x="155.000000" y="185.500000" />
        </Marker>
    </Frame>
    <Frame id="1" >
        <Marker id="1" >
            <Centroid x="211.588235" y="179.882353" />
        </Marker>
        <Marker id="2" >
            <Centroid x="131.615385" y="185.615385" />
        </Marker>
        <Marker id="3" >
            <Centroid x="155.000000" y="185.500000" />
        </Marker>
    </Frame>
    <Frame id="2" >
        <Marker id="1" >
            <Centroid x="131.615385" y="185.615385" />
        </Marker>
        <Marker id="2" >
            <Centroid x="154.714286" y="185.500000" />
        </Marker>
        <Marker id="3" >
            <Centroid x="177.500000" y="185.500000" />
        </Marker>
    </Frame>
</Detected_Markers>

```

Figura 31: Salida del bloque *Segmentación*.

Se eligió el formato XML[31] para exportar los resultados porque es un formato conocido universalmente y fácil de importar en cualquier lenguaje, en particular *Matlab* contiene librerías para trabajar con el mismo.

Resta comentar que, además de los videos a procesar, el algoritmo tiene como entradas opcionales un conjunto de argumentos que establecen distintos parámetros para el procesamiento. Estos argumentos se presentan a continuación:

- **T** <valor> establece un umbral fijo para la umbralización. Debe ser un valor entre 0 y 255.
- **A** <valor> área máxima para el filtro por área. Debe ser un valor positivo.
- **a** <valor> área mínima para el filtro por área. Debe ser un valor positivo.
- **s** guarda los videos que resultan de la salida de los bloques de umbralización y detección de blobs.

5.5. Resultados y análisis

Los resultados para cada marcador se pueden clasificar en 4 tipos:

- *Verdadero positivo*. Se detecta un marcador dónde hay un marcador realmente.
- *Verdadero negativo*. No se detecta un marcador dónde no hay un marcador en el cuadro original.
- *Falso positivo*. Se detecta un marcador dónde en realidad no hay uno.

- *Falso negativo*. No se detecta marcador dónde hay uno realmente.

A raíz de esto, se puede concluir que es deseable tener tanto verdaderos positivos como verdaderos negativos. El falso negativo y el falso positivo corresponden a errores.

En el desarrollo de sistemas de este tipo, normalmente se priorizan algunos errores frente a otros y se optimiza el sistema para reducir la probabilidad de que ocurran los más prioritarios. Uno de los errores más importantes en segmentación es el *falso negativo*, lo que se traduce en una pérdida de un marcador, ya que si se pierde por muchos cuadros consecutivos es imposible recuperar su trayectoria.

Otro de los errores a priorizar es el cálculo del centroide de un marcador de forma incorrecta. Esto en general sucede porque al segmentar es complicado detectar el total de los píxeles en un marcador, casi siempre por problemas de iluminación calidad de la filmación, etc.

A continuación, se presentan los resultados de distintas pruebas realizadas en los bloques más críticos que integran la segmentación y detección de marcadores.

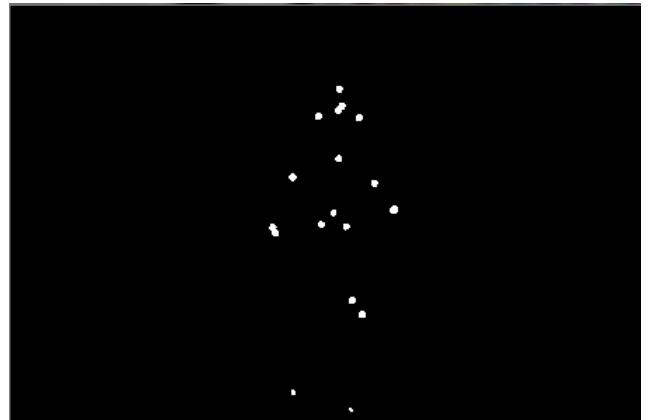
5.5.1. Umbralización

Para el bloque de umbralización de este sistema se observó que el resultado obtenido, como era de esperarse, depende fuertemente de las condiciones de captura y obviamente del umbral calculado.

Para el caso sintético, como el que se muestra en la figura 32, donde se imponen las condiciones de captura como es deseable, los resultados fueron muy buenos. Esto es razonable ya que como se vio anteriormente, el método de Otsu[5] calcula el umbral óptimo, por lo que mientras en la imagen se presenten los marcadores como los objetos más brillantes y se aprecie un alto contraste entre los mismos y el resto de los elementos (fondo, paciente, etc.), la segmentación será muy efectiva.



(a) Captura original de una secuencia sintética.



(b) Imagen filtrada con el umbral de Otsu.

Figura 32: Entrada y salida del bloque de umbralización para una secuencia sintética.

Sin embargo, al probar con capturas reales los resultados cambian. En la figura 33a se muestra un cuadro perteneciente a una captura real, cuyo resultado al pasar por el bloque de umbralización se observa en la figura 33b.



(a) Captura original de una secuencia real.

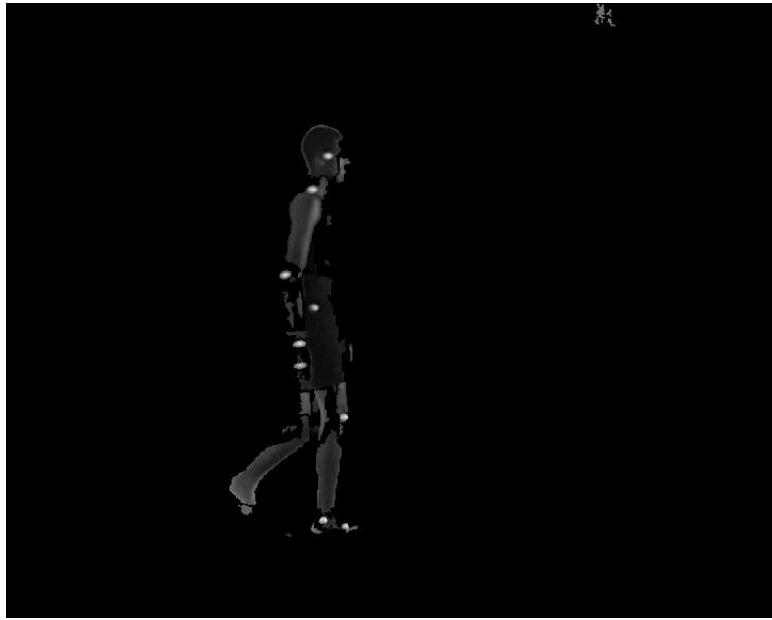


(b) Imagen filtrada con el umbral de Otsu.

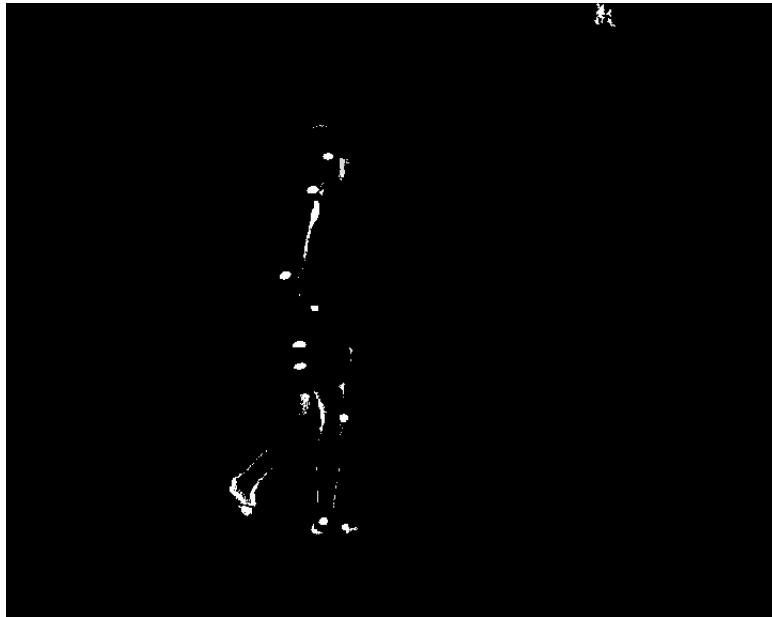
Figura 33: Entrada y salida del bloque umbralización para un caso real.

Se puede observar que los objetos resultantes de la segmentación no solamente son los que corresponden a los marcadores, sino que tambien se presentan otro tipo de objetos de igual o mayor intensidad luminosa. De todos modos, en principio esto no sería un problema, ya que con los filtros que se aplican a continuación de este bloque se podría eliminar el resto de los objetos. Sin embargo ocurre otro problema, que se explicará más adelante.

Otra alternativa para eliminar los objetos detectados que no son marcadores, directamente en esta etapa, es eliminar el fondo mediante un extractor de fondo. En la imagen 34a se muestra el cuadro de la figura 33a luego de extraerle el fondo con un programa de la base de datos *HumanEva*[32] implementado en *Matlab*. En la figura 34b se observan los resultados de aplicarle umbralización a dicha imagen.



(a) Captura con el fondo extraído.



(b) Video Filtrado.

Figura 34: Segmentación para un caso real sin fondo.

Se observa que, si bien se siguen detectando objetos que no corresponden a los marcadores, el ruido en la imagen filtrada es mucho menor y los marcadores están mejor detectados que en la imagen 33b.

5.5.2. Detección de marcadores

Como se mencionó en la explicación del algoritmo, tanto la función para detectar objetos como la función para filtrar los mismos por su tamaño son funciones pertenecientes a la librería OpenCV[19], por lo que no sería necesario probarlas individualmente. En consecuencia, para la detección de marcadores será necesario realizar pruebas más que nada en el filtro circular.

En la figura 29 se mostraba un ejemplo de funcionamiento de este filtro, dónde se puede ver que a grandes rasgos el filtro funciona correctamente.

En la figura 35 se muestra un filtrado más complejo. Se puede observar que para las constantes $A = 0,3$

y $B = 0,1$ se detectan los círculos correctamente y se incluyen objetos - como el número 19, 29 o 31 - que si bien no son círculos, podrían ser marcadores que por distintos factores (como ser iluminación, calidad de la cámara, ruido, etc.) quedaron segmentados con otra forma. Por otro lado, hay objetos en la imagen 35b (por ejemplo el número 28), que tambien podrían ser un marcador mal detectado, pero no es incluído en la figura 35c.

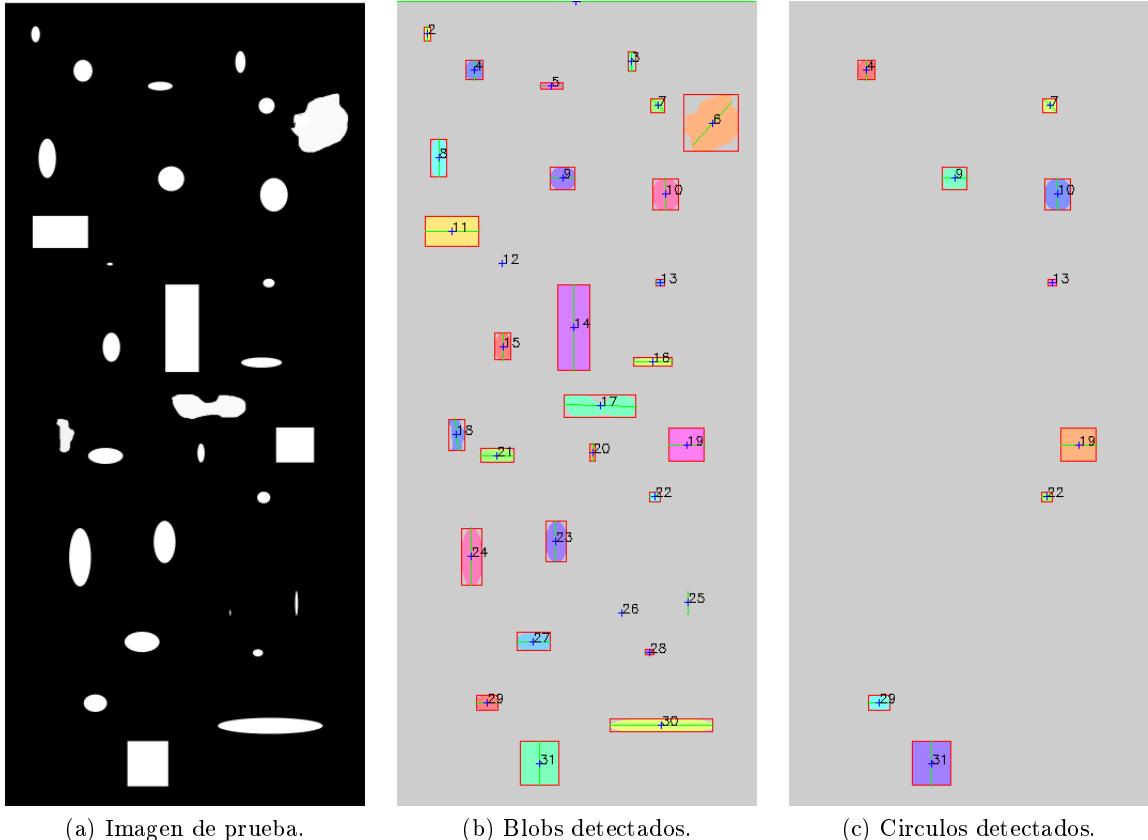
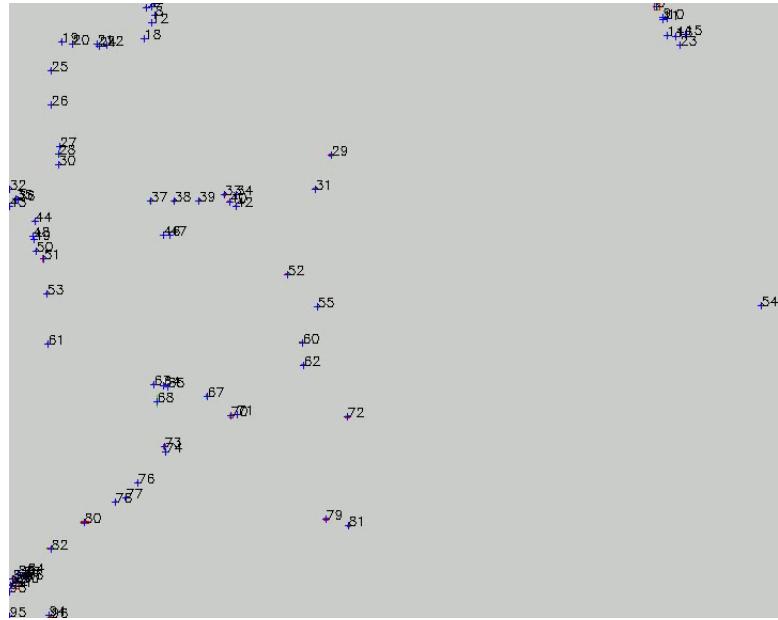


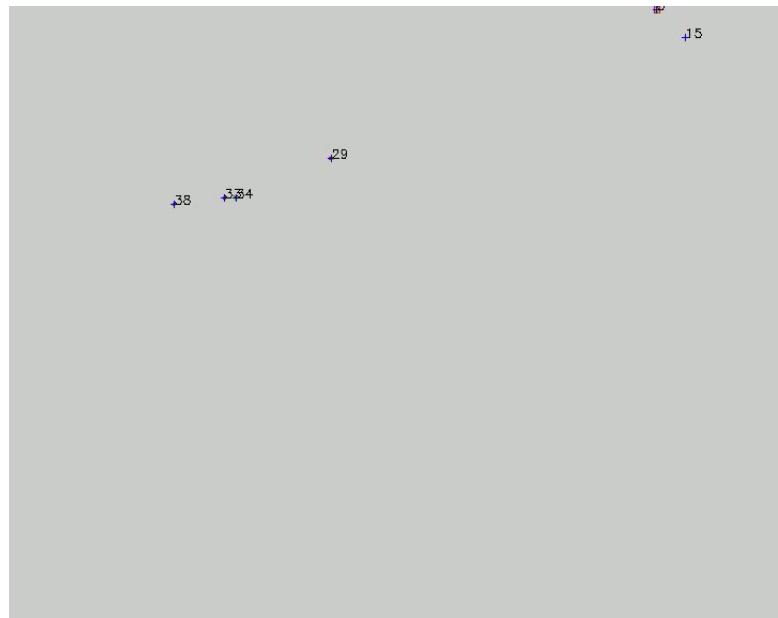
Figura 35: Ejemplo de detección de blobs y filtro circular con $A = 0,3$, $B = 0,1$ para una imagen de prueba.

Algo parecido a lo comentado en el párrafo anterior sucede con la detección de marcadores en la captura mostrada en la figura 33. Cómo se comentaba anteriormente, en la salida de la umbralización se segmentaron otros objetos además de los marcadores, que se presentan como ruido en la imagen. Para eliminar los objetos más grandes que los marcadores se aplicó el filtro de área estableciendo un área máxima de 50 píxeles (ver figura 36a). Por otro lado, no es recomendable aplicar un filtro de área mínima ya que los marcadores segmentados resultaron ser muy pequeños, por lo que de establecer esta cota inferior probablemente se eliminarán algunos. Lo mismo pasa con la aplicación de difuminado (o *smoothing*): si bien este proceso es muy efectivo para eliminar ruido en los bordes, resulta ser contraproducente cuando los marcadores son muy pequeños, ya que tambien los elimina.

Cómo se puede ver en la figura 36b los resultados para esta captura no fueron muy buenos ya que, como los marcadores detectados presentan un área de unos pocos píxeles, el filtro circular no fue capaz de reconocerlos como círculos.



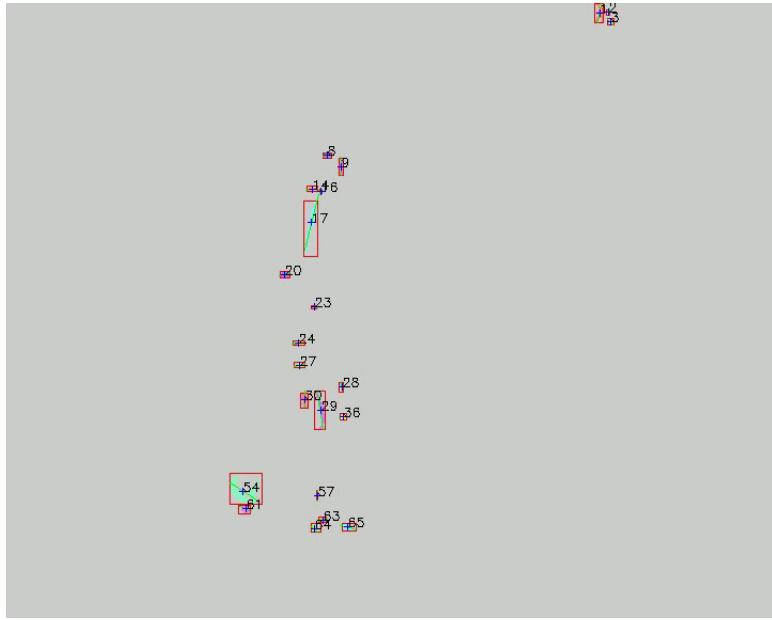
(a) Blobs detectados.



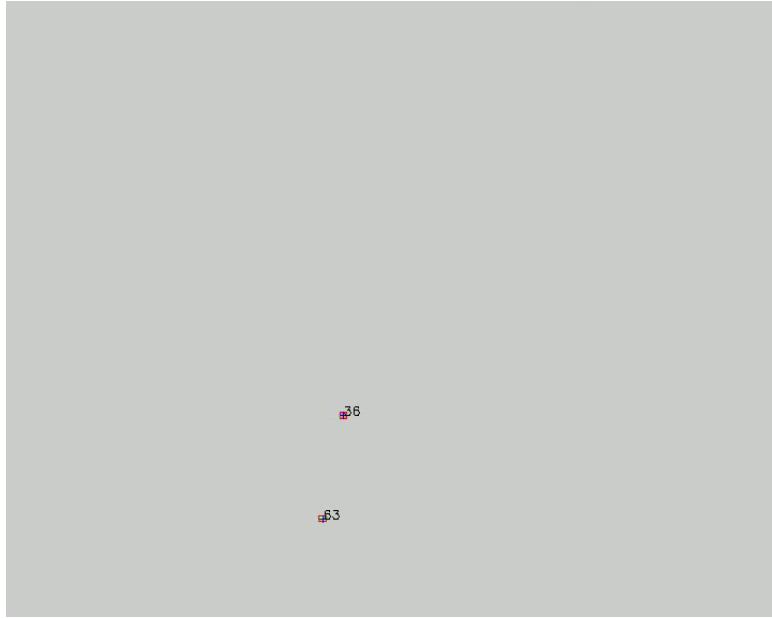
(b) Círculos detectados.

Figura 36: Detección de marcadores para un caso real, con $A = 0,3$, $B = 0,1$ y área máxima de 50 píxeles.

Por otro lado, para el caso real pero sin fondo (figura 34), se puede ver en la figura 37 que no se detecta tanto ruido como en el caso anterior. Sin embargo, los círculos detectados en la figura 37b vuelven a ser muy pocos, dejando marcadores fuera de la detección.



(a) Blobs detectados.

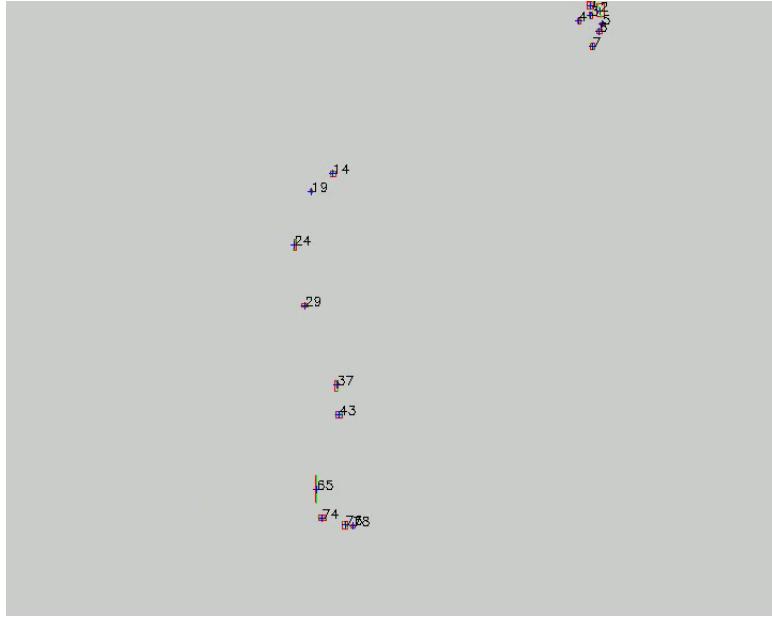


(b) Círculos detectados.

Figura 37: Segmentación y detección de marcadores para un caso real sin fondo, con $A = 0,3$, $B = 0,1$ y área mínima de 10 pixeles.

Si se observa la figura 34b se puede apreciar que los marcadores están segmentados con una superficie mayor a la de la figura 33b. Esto da como indicio que para esta captura (con estas condiciones de iluminación, ambiente, paciente, etc.) el filtro circular con valores en sus constantes de $A = 0,3$ y $B = 0,1$ está siendo muy selectivo.

Aumentando estos valores a por ejemplo $A = 0,5$ y $B = 0,4$, se puede observar que la detección mejora, incluyendo más marcadores -*verdaderos positivos*- en la salida (ver figura 38).



(a) Blobs detectados.



(b) Círculos detectados.

Figura 38: Segmentación y detección de marcadores para el caso de la figura 34 , con $A = 0,5$, $B = 0,4$, área mínima de 10 pixeles y área máxima de 50 pixeles.

Para el caso sintético, hacer el análisis anterior no tiene el mismo provecho, ya que al obtenerse una segmentación muy buena los marcadores se detectaron en su totalidad (ver figura 39a).

Por otro lado, en la figura 39b puede verse que el filtro circular detecta todos los marcadores, a excepción de los que están superpuestos entre si (como el 2 y el 11 de la figura 39a), ya que al superponerse pierden la forma circular.

Queda cómo tarea pendiente para una etapa futura optimizar el bloque de segmentación para estos casos particulares, de forma tal de no perder los datos de los marcadores superpuestos. Una posible solución podría ser utilizar el método de erosión, para separar los marcadores y quedarse con la posición de sus centroides.

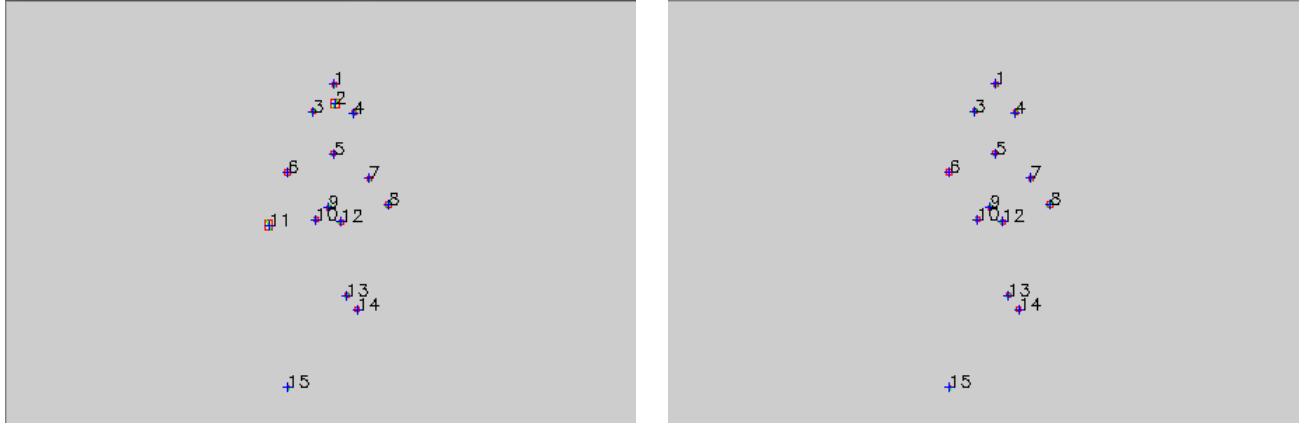


Figura 39: Resultado de procesar la imagen 32b con los bloques de detección de blobs y el filtro circular.

5.5.3. Medida de error

Como se mencionó anteriormente, una de las ventajas de tener una base de datos sintética, es poder tener un *ground truth* contra el cual comparar los resultados obtenidos con el sistema implementado. En la figura 40, se observa la comparación de la segmentación de una secuencia contra su *ground truth* para un sujeto moviéndose de izquierda a derecha.

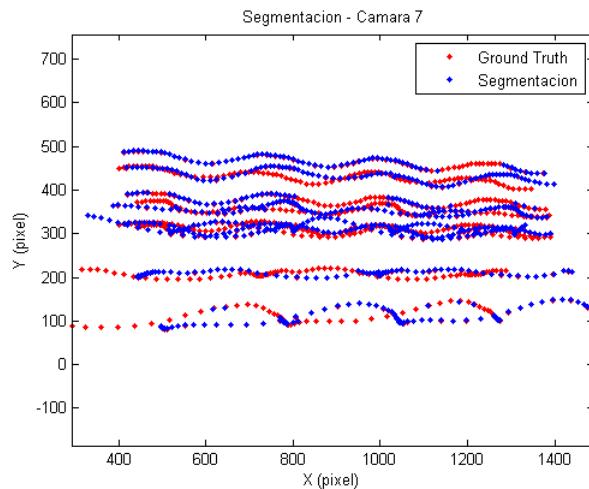


Figura 40: Segmentación de cámara 7 y ground truth.

En el cuadro 6 se puede observar una medida de error para una secuencia sintética estándar de la base. En ella se observa, para cada cámara, el porcentaje de detección de marcadores en toda la captura, el error promedio en píxeles y el percentil 99⁵² también en píxeles. Se realizaron estas medidas para varias secuencias distintas y los valores se mantienen aproximadamente en este mismo rango.

⁵²Valor del error en píxeles por debajo del cual se encuentra el 99 % de los marcadores.

Id de cámara	Porcentaje de detección	Error promedio (píxeles)	Percentil 99 (píxeles)
1	73.31 %	0.9121	2.2751
2	86.22 %	0.9477	3.6592
3	67.36 %	1.0278	3.4376
4	65.79 %	1.0343	3.5561
5	63.97 %	0.9965	2.529
6	63.85 %	0.9822	2.4508
7	59.59 %	1.0388	3.4561
8	57.21 %	1.0713	3.7559
9	59.09 %	1.0206	2.927
10	77.44 %	1.0441	3.3186
11	57.83 %	1.0316	3.8255
12	56.83 %	1.0561	4.3085
13	60.28 %	1.0121	2.6783
14	63.97 %	0.9931	2.536
15	64.91 %	0.9948	2.5073
16	64.6 %	0.9994	3.126
17	64.97 %	1.0094	2.9885

Tabla 6: Medida de error en captura estándar de la base de datos sintética.

En la figura 41 se observa un histograma que contempla datos de todas las cámaras a lo largo de la secuencia completa, dónde se muestra la cantidad de marcadores por rango de error en píxeles. Observando la figura se puede ver que la curva tiene una media en el rango de 1 píxel de error.

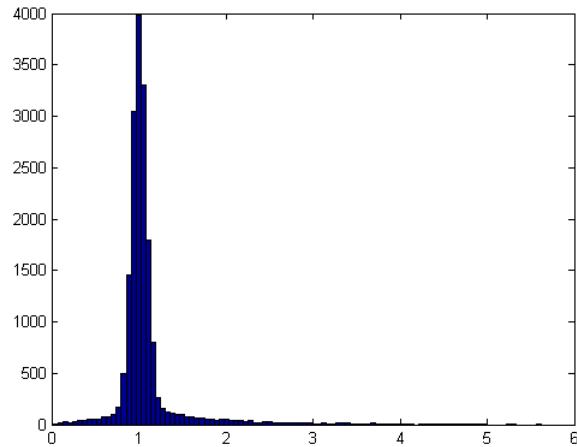


Figura 41: Histograma de cantidad de marcadores por rango de error en píxeles.

Este cálculo es realizado para una secuencia de 110 cuadros, con 17 cámaras y 13 marcadores en el cuerpo del paciente. Sin embargo, el total de marcadores en el histograma no son $17 * 13 * 113 = 24973$ debido a que en cada cámara no se visualizan todos los marcadores. Para ver el total de los marcadores analizados hay que tener en cuenta el porcentaje de detección de cada cámara, esto da un total de 15671 marcadores.

Más adelante, se explicará en detalle el método utilizado para calcular el error de la tabla 6.

Finalmente, a modo de conclusión, se puede decir que el bloque de segmentación y detección de marcadores funciona correctamente para secuencias sintéticas como las de la base de datos, teniendo errores promedio

de 1 píxel y errores máximos de 4 píxeles. Estos errores se mantienen en el rango de los errores de los otros bloques que componen el sistema, por lo que podría decirse que, si bien se utilizaron métodos de segmentación sencillos y no tan robustos como otros métodos, los resultados se mantienen acordes a la performance general de esta primer versión del sistema.

Por otro lado, en las pruebas con secuencias reales no se dieron resultados tan buenos, sin embargo ajustando los parámetros de forma adecuada se puede ver que se logran detectar un número razonable de marcadores por cámara. Además, no hay que pasar por alto que no fue fácil conseguir capturas reales para probar este bloque, y las que se obtuvieron no se adaptan del todo a las hipótesis del problema.

Queda pendiente como posible mejora a futuro robustecer este bloque, de forma tal de poder detectar marcadores en otros contextos no tan amigables como las condiciones del laboratorio establecidas para esta primera etapa de desarrollo.

6. Calibración

6.1. Introducción

Para poder obtener la posición en tres dimensiones de los marcadores a partir de las imágenes capturadas es necesario que las cámaras estén previamente calibradas. El objetivo de la calibración consiste en determinar un conjunto de parámetros tal que pueda establecerse una relación entre el espacio 3D y las coordenadas 2D de las imágenes.

Los puntos en el espacio pueden ubicarse respecto a un sistema de coordenadas 3D. A su vez, los puntos capturados en las imágenes pueden referenciarse respecto a un sistema de coordenadas 2D en píxeles. Si se quiere determinar la posición de un punto en el espacio en función de las correspondientes proyecciones de dicho punto en las imágenes capturadas por las cámaras, es necesario determinar las ecuaciones que vinculan al sistema de coordenadas del espacio con el sistema de coordenadas en píxeles de las cámaras.

De la relación entre estos sistemas de coordenadas se obtienen los parámetros de las cámaras. Dichos parámetros se clasifican en intrínsecos y extrínsecos. Los primeros son aquellos que describen las propiedades geométricas y ópticas de la cámara, es decir, las características internas de la cámara. Por otra parte, los parámetros extrínsecos son los que describen la posición y orientación de la cámara respecto al sistema de coordenadas del espacio.

Para realizar esto es necesario establecer un modelo que describa el sistema óptico de las cámaras. Esto es, el modelo por el cual una cámara es capaz de transformar el espacio 3D en imágenes de dos dimensiones. Un modelo simple y que describe estos sistemas adecuadamente es el modelo *pinhole* de las cámaras. El modelo *pinhole* se basa en la implementación más simple de una cámara real, la cámara estenopeica. En dicha cámara la imagen capturada está conformada por la proyección del espacio 3D a través de un punto situado delante de la pantalla de la cámara como se muestra en la figura 42. El modelo de esta cámara se describe en la figura 43.

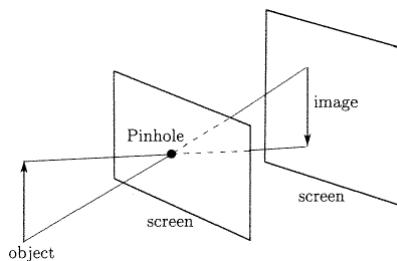


Figura 42: Cámara estenopeica .[33]

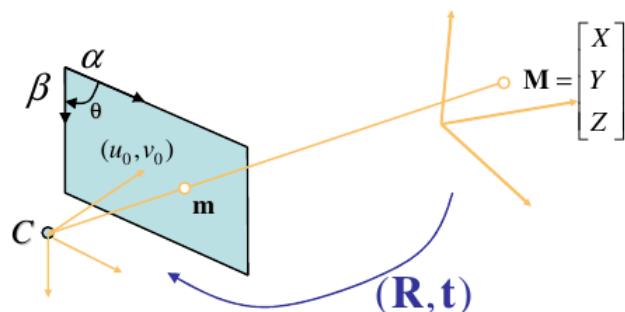


Figura 43: Modelo "pinhole"de una cámara.[34]

En dicho modelo, una cámara se representa por un punto C , foco de la cámara, y un plano, al que se le llama retina de la cámara. La imagen que se proyecta en la retina corresponde a la imagen capturada por la cámara. Dado un punto M en el espacio, su correspondiente proyección en la retina, el punto m , se encuentra en la intersección de la retina y la recta formada por los puntos C y M de manera que C, M y m son colineales.

Si las coordenadas del punto M y las del punto m son las siguientes:

$$m = \begin{bmatrix} u \\ v \end{bmatrix}, \quad M = \begin{bmatrix} X \\ Y \\ Z \end{bmatrix}$$

Notando con \tilde{x} a los vectores en coordenadas homogéneas se tiene:

$$\tilde{m} = \begin{bmatrix} u \\ v \\ 1 \end{bmatrix}, \quad \tilde{M} = \begin{bmatrix} X \\ Y \\ Z \\ 1 \end{bmatrix}$$

Tomando el modelo *pinhole* de la cámara, la relación entre un punto M y su proyección m es:

$$s\tilde{m} = A[R \ t]\tilde{M} \quad (14)$$

$$\text{siendo } A = \begin{bmatrix} \alpha & c & u_0 \\ 0 & \beta & v_0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad (15)$$

Por lo tanto estos puntos se relacionan a través de la matriz $P = A[R \ t]$, a menos de un factor de escala s . A dicha matriz se le denomina Matriz de Proyección de la cámara.

La matriz P se compone a su vez de la matriz A que representa los parámetros intrínsecos de la cámara, y la matriz $[R \ t]$ que representa los parámetros extrínsecos.

La matriz $[R \ t]$ está formada por la rotación y traslación que relaciona el sistema de coordenadas del espacio con el sistema de coordenadas de la cámara. La matriz A está formada por los parámetros intrínsecos de la cámara:

- (u_0, v_0) coordenadas del punto principal.
- α y β factores de escala en los ejes de imagen u y v .
- c grado de oblicuidad de los ejes imagen

El punto principal (u_0, v_0) se define como el punto formado por la intersección de la retina y la recta perpendicular a dicha retina que pasa por el punto C . La distancia entre el punto C y el punto principal se define como la distancia focal de la cámara f . Los factores α y β se relacionan con la relación de aspecto de los píxeles de la cámara. El parámetro c se relaciona con el ángulo θ formado por los ejes u y v .

Por lo tanto la proyección de un punto 3D sobre la retina se compone de los siguientes pasos:

- Se pasa del sistema de coordenadas del espacio 3D (X_w, Y_w, Z_w) al sistema de coordenadas de la cámara (X, Y, Z)

$$[X \ Y \ Z] = [X_w \ Y_w \ Z_w]^T + t \quad (16)$$

- Se proyecta el punto 3D respecto a las coordenadas de la cámara sobre las coordenadas imágenes de la retina (x, y) .

$$x = f \frac{X}{Z} \quad y = \frac{Y}{Z} \quad (17)$$

- En algunos casos puede ser necesario modelar además ciertas distorsiones introducidas por el lente de la cámara.

$$\check{x} = x + \delta_x \quad \check{y} = y + \delta_y \quad (18)$$

Siendo (\check{x}, \check{y}) las coordenadas distorsionadas y (δ_x, δ_y) las distorsiones aplicadas a (x, y) .

- Por último se pasa de las coordenadas imagen (\check{x}, \check{y}) a las coordenadas en píxeles (\check{u}, \check{v}) .

$$\check{u} + d_x^{-1}\check{x} + u_0 \quad \check{v} + d_y^{-1}\check{y} + v_0 \quad (19)$$

Siendo d_x y d_y las distancias entre pixeles adyacentes en las direcciones horizontal y vertical, respectivamente.

6.2. Métodos de calibración

De acuerdo a los objetos utilizados para realizar la calibración, los métodos pueden clasificarse de la siguiente manera [34]:

- Calibración mediante objetos 3D

La calibración mediante este método es realizada capturando la imagen de un objeto de calibración cuyas dimensiones y geometría son conocidas. Los objetos de calibración suelen ser planos colocados ortogonalmente. También pueden utilizarse estructuras con marcadores de dimensiones conocidas. A estos objetos se les aplica traslaciones en el espacio logrando más cantidad de puntos de referencia para calibrar. La ventaja de este método es su precisión aunque se requiere de objetos más costosos y procedimientos más elaborados.

- Calibración mediante objetos 2D

Este caso se utiliza objetos planos con figuras de patrones determinados, por ejemplo dameros. Estos objetos son colocados en varias posiciones delante de la cámara de manera de capturar varias imágenes del objeto. Esta metodología ofrece más flexibilidad para calibrar.

- Autocalibración

Este método consiste en obtener la información necesaria a través de la captura de varias imágenes de un escena estática, prescindiendo de objetos para calibrar. Esta método es más flexible que los anteriores aunque suele ser menos preciso.

Algunas soluciones comerciales, como por ejemplo Vicon ⁵³, utiliza como objeto de calibración una vara con leds, ver figura 44.

⁵³ <http://www.vicon.com>. Accedido 3-12-14.

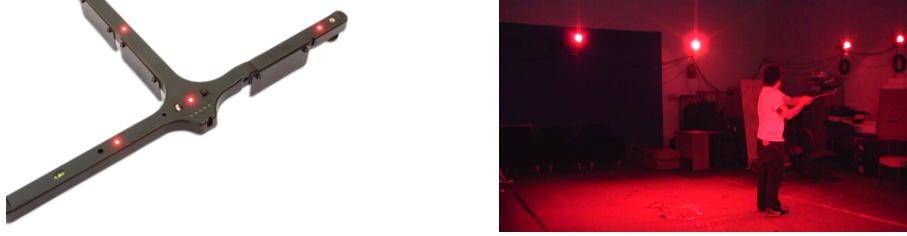


Figura 44: Calibración Vicon

En este caso la calibración se realiza moviendo el objeto de calibración a través del espacio de trabajo. Este método resulta muy flexible para la calibración de un conjunto de varias cámaras simultáneamente.

6.3. Calibración en el entorno Blender

Una vez establecida la configuración de las cámaras en Blender, según lo descrito en la sección ??, es posible conocer las matrices de proyección de cada una de ellas a través de la información proporcionada por el propio programa de ciertos parámetros de las cámaras. Esto permite tener la calibración *real* de las cámaras con lo cual es posible medir el desempeño de algunos bloques del sistema.

Si se conocen las coordenadas de un punto 3D en el espacio de trabajo de Blender y además se saben las matrices de proyección de las cámaras, es posible determinar las coordenadas 2D de dicho punto proyectado en cada una de las cámaras. De esta manera se tiene el *ground truth* de la detección de marcadores, permitiendo comparar el desempeño de dicho bloque respecto a la posición real de los marcadores en las vistas 2D. Análogamente teniendo estos datos se pueden evaluar los bloques siguientes del sistema. Por ejemplo, es posible además evaluar el desempeño del bloque de reconstrucción sabiendo la posición 2D real de los marcadores, por lo cual se puede evaluar los errores que son producto solamente de este bloque del sistema.

A continuación se describe cómo se deducen las matrices de proyección a partir de ciertos parámetros proporcionados por el programa.

La posición de una cámara se establece respecto a un sistema de coordenadas determinado, al que se le puede llamar el sistema de coordenadas del mundo. Por lo cual es posible saber la rotación y traslación que es necesario aplicar al sistema de coordenadas del mundo para obtener el sistema de coordenadas solidario a la cámara. Los parámetros que se pueden obtener de Blender son los ángulos de rotación (θ, ϕ, ψ) respecto a los ejes (x, y, z) del sistema de coordenadas del mundo, así como el orden en que se ejecutan dichas rotaciones. Si el orden establecido es *XYZ Euler*, lo que implica que primero se rota respecto al eje x , luego al y y al z , se obtiene la matriz de rotación:

$$R = R_{(z,\psi)} R_{(y,\phi)} R_{(x,\theta)} = \begin{pmatrix} r_{11} & r_{12} & r_{13} \\ r_{21} & r_{22} & r_{23} \\ r_{31} & r_{32} & r_{33} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} R_1 \\ R_2 \\ R_3 \end{pmatrix}$$

Donde,

$$R_{(x,\theta)} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \theta & -\sin \theta \\ 0 & \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}, \quad R_{(y,\phi)} = \begin{pmatrix} \cos \phi & 0 & \sin \phi \\ 0 & 1 & 0 \\ -\sin \phi & 0 & \cos \phi \end{pmatrix}, \quad R_{(z,\psi)} \begin{pmatrix} \cos \psi & -\sin \psi & 0 \\ \sin \psi & \cos \psi & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

A su vez también es posible obtener el vector de traslación T que es necesario aplicar al sistema de coordenadas del mundo para obtener el sistema solidario a la cámara. De esta manera se obtiene la matriz de parámetros extrínsecos:

$$M_{ext} = \begin{pmatrix} r_{11} & r_{12} & r_{13} & -R_1^t T \\ r_{21} & r_{22} & r_{23} & -R_2^t T \\ r_{31} & r_{32} & r_{33} & -R_3^t T \end{pmatrix}$$

Para hallar la matriz de parámetros intrínsecos se necesitan saber los siguientes parámetros que son proporcionados por Blender:

- f , distancia focal
- (o_x, o_y) , coordenadas del punto principal
- (s_x, s_y) , tamaño efectivo de los píxeles de la retina en píxeles/milímetro.

con estos parámetros se obtiene la matriz de parámetros intrínsecos:

$$M_{int} = \begin{pmatrix} -f/s_x & 0 & o_x \\ 0 & -f/s_y & o_y \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

6.4. Calibración para secuencias reales

Por intermedio del Lic. Darío Santos, hemos podido tener acceso a secuencias de vídeo de análisis del movimiento de la marcha que se han realizado en el Hospital de Clínicas. Dichas secuencias han sido obtenidas por un grupo de médicos e investigadores con el objetivo de analizar el movimiento de pacientes, es decir, con fines terapéuticos o con un objetivo esencialmente de investigación, en particular del estudio de la marcha humana desde el punto de vista de la biomecánica.

La metodología utilizada consiste en el uso de tres cámaras de vídeo convencionales de 25 fps y resolución 720 x 576 píxeles. Dichas cámaras se disponen como se muestra en la figura 45, alrededor de una alfombra o cinta sobre la que se le pide al paciente que camine.

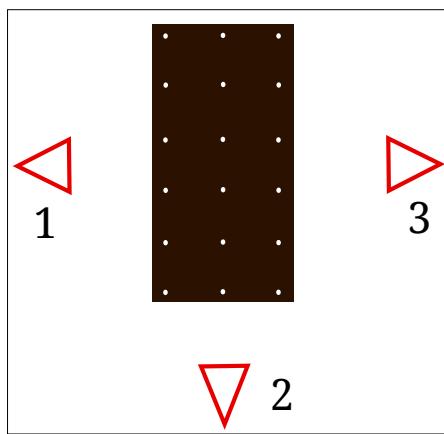
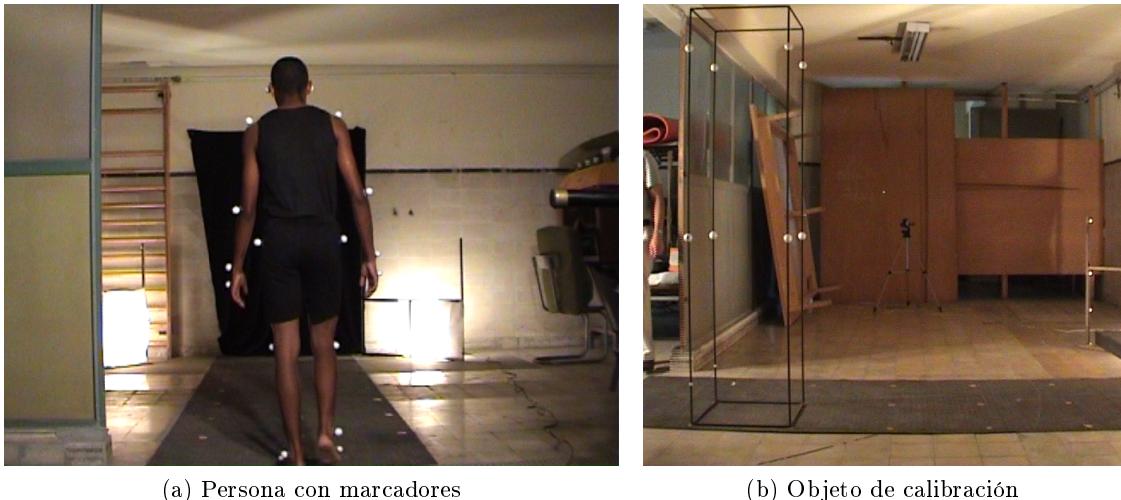


Figura 45: Laboratorio del Hospital de Clínicas

La persona que se desea evaluar debe tener colocados marcadores, fundamentalmente en las articulaciones del cuerpo, y debe desplazarse sobre la alfombra dispuesta para esto. En la figura 46a, se observa a un individuo caminando con los marcadores colocados.



(a) Persona con marcadores

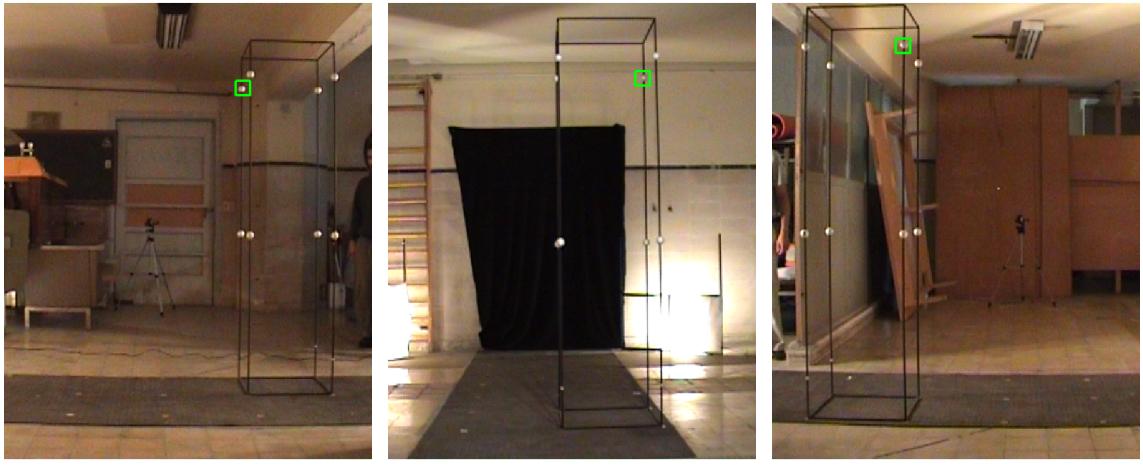
(b) Objeto de calibración

Figura 46: Captura de secuencia real

Antes de la captura del movimiento se emite una señal acústica con la cual se sincronizan las tres vistas una vez obtenidos los vídeos. El software con el cual este grupo de médicos han analizado el movimiento es el *Dvideow*. Dicho software realiza la detección, seguimiento y reconstrucción de los marcadores. No hemos podido tener acceso a este software por lo cual tampoco pudimos evaluar su desempeño y compararlo con el desarrollado por nosotros.

Para calibrar este sistema se utiliza el objeto de calibración, o calibrador, como se muestra en la figura 46b que consiste en marcadores colocados sobre una estructura de dimensiones conocidas. Dicho objeto se coloca sobre distintos puntos marcados sobre la alfombra, por lo que las traslaciones realizadas son de distancias conocidas. De esta manera se calibra con más puntos sobre el volumen de trabajo.

El método implementado requiere que cada marcador del calibrador, en cada una de las vistas, sea seleccionado manualmente en un orden tal que permita establecerse una correspondencia entre las proyecciones de un mismo marcador en las tres vistas. En la figura 47 se muestra a uno de los marcadores seleccionado en cada una de las vistas.



(a) Vista cámara 1

(b) Vista cámara 2

(c) Vista cámara 3

Figura 47: Uno de los marcadores de calibrador seleccionado en cada una de las cámaras

Por otra parte la posición de los marcadores en el espacio 3D es conocida ya que se saben las medidas del calibrador, ver figura 48. Dichas posiciones pueden ser referidas un punto que puede elegirse arbitrariamente, así como los ejes de coordenadas (x, y, z).

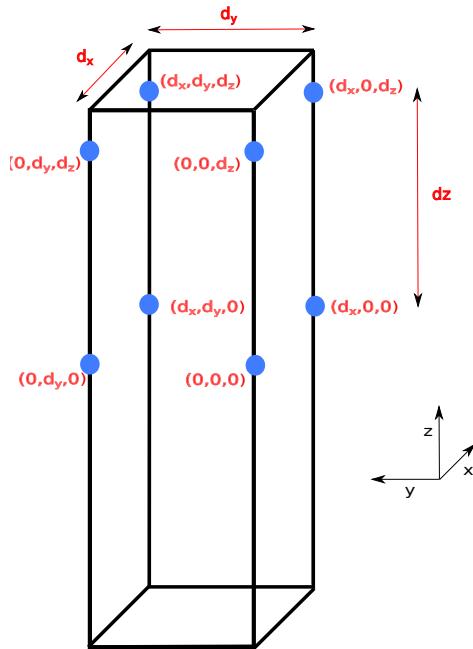


Figura 48: Coordenadas de los marcadores del calibrador

De esta forma se tiene asociados las coordenadas 3D de los marcadores en el espacio con sus correspondientes coordenadas 2D en píxeles en cada una de las cámaras, $X_i \leftrightarrow x_i$. Si se tiene una cantidad suficiente de puntos, entonces las matrices de proyección P pueden ser estimadas tal que $x_i = PX_i$. Para esto se utiliza el algoritmo *DLT*.

Para cada asociación de puntos $X_i \leftrightarrow x_i$ se cumple que [35]:

$$\begin{pmatrix} 0^T & -w_i X_i^T & y_i X_i^T \\ w_i X_i^T & 0^T & -x_i X_i^T \end{pmatrix} \begin{pmatrix} P^1 \\ P^2 \\ P^3 \end{pmatrix} = 0$$

siendo P^{iT} las columnas i -ésimas de P . Dicha matriz se obtiene resolviendo un conjunto de ecuaciones del tipo $Ap = 0$. Dado que por cada punto se tiene 2 ecuaciones y que la matriz P tiene 12 entradas y 11 grados de libertad, ignorando el factor de escala, resulta que son necesarios conocer al menos 6 correspondencias $X_i \leftrightarrow x_i$.

Tanto a los puntos imagen 2D como a los 3D se les aplica una normalización. Para los puntos 2D de cada vista se traslada el origen de coordenadas de dicha vista al centroide de los puntos y se aplica un escalado tal que la distancia promedio de los puntos al origen sea $\sqrt{2}$. Para los puntos 3D el mismo procedimiento excepto que el escalado que se aplica es tal que la distancia promedio al origen es $\sqrt{3}$. De esta manera se tiene dos matrices que realizan esta transformación, la matriz T_{3D} tal que $\tilde{X}_i = T_{3D}X_i$ para los puntos en el espacio, siendo \tilde{X}_i los puntos normalizados. Análogamente para los 2D imagen se tiene la matriz T_{2D} tal que $\tilde{x}_i = T_{2D}x_i$.

Dado que las coordenadas de los puntos 2D están afectadas por el ruido y que se tienen más de 6 correspondencias $X_i \leftrightarrow x_i$ no existe una solución exacta a las ecuaciones $Ap = 0$. Por lo tanto la solución se obtiene minimizando un error, en este se busca p tal que minimice $\|Ap\|$. Para esto se utiliza la descomposición en valores singulares (SVD), donde se obtiene del vector singular asociado al menor valor singular. De esta manera se obtiene la matriz de proyección \tilde{P} . Por último debe descomponerse la normalización, por lo tanto la matriz de proyección $P = T_{2D}^{-1}\tilde{P}T_{3D}$.

6.5. Calibración simulada en Blender

Con el objetivo de establecer una metodología que fuera válida para la configuración de cámaras con las que se diseña la base de datos, se probaron implementaciones existentes que pudieran calibrar dicha base de datos elaborada en Blender. Para esto se evaluó el siguiente toolbox elaborado en Matlab.

6.5.1. Toolbox Multi-Camera Self-Calibration ⁵⁴

Este toolbox está especialmente pensado para la calibración simultánea de un conjunto de varias cámaras. El procedimiento consiste en capturar con todas las cámaras, el movimiento de una fuente puntual de luz que se mueve a lo largo de todo el volumen de trabajo. por tanto para cada frame se tiene un punto 3D en el espacio en una posición distinta y en cada una de las cámaras su correspondiente proyección si dicho punto es visible desde esa cámara. Para esto debe asegurarse que exista un contraste suficiente de la luz respecto al laboratorio. Puede usarse para esto, por ejemplo una lámpara led y que en el laboratorio exista poca o nula luz ambiente.

Si se tienen m cámaras y n puntos 3D $\mathbf{X}_j = [X_j, Y_j, Z_j, 1]^T$ con $j = 1, \dots, n$. La proyección de dichos puntos en los puntos imagen u_j^i :

$$\lambda_j^i \begin{bmatrix} u_j^i \\ v_j^i \\ 1 \end{bmatrix} = \lambda_j^i u_j^i = P^i \mathbf{X}_j$$

siendo P^i la matriz de proyección de la i -ésima cámara y u, v las coordenadas en píxeles de los puntos imagen. Las coordenadas de dichas proyecciones deben ser detectadas para cada frame y para cada cámara. El objetivo de la calibración es hallar los factores de escala λ_j^i y las matrices de proyección P^i . Pueden expresarse todos los puntos y las matrces de proyección en una sola matriz W_s :

⁵⁴ <http://cmp.felk.cvut.cz/~svoboda/SelfCal/>. Accedido 3-12-14.

$$W_s = \begin{bmatrix} \lambda_1^1 \begin{bmatrix} u_1^1 \\ v_1^1 \\ 1 \end{bmatrix} & \dots & \lambda_n^1 \begin{bmatrix} u_n^1 \\ v_n^1 \\ 1 \end{bmatrix} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \lambda_1^m \begin{bmatrix} u_1^m \\ v_1^m \\ 1 \end{bmatrix} & \dots & \lambda_n^m \begin{bmatrix} u_n^m \\ v_n^m \\ 1 \end{bmatrix} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} P^1 \\ \vdots \\ P^m \end{bmatrix}_{3mx4} [\mathbf{X}_1 \dots \mathbf{X}_n]_{4xn}$$

Por lo tanto se puede expresar:

$$W_s = PX$$

donde $P = [P^1 \dots P^m]^T$ y $X = [\mathbf{X}_1 \dots \mathbf{X}_n]$

Si son detectados una cantidad suficiente de puntos no ruidosos (u_j^i, v_j^i) y se conocen los λ_j^i , entonces W_s tiene rango 4 puede factorizarse en P y X .

El número mínimo de cámaras para una correcta calibración depende del número de parámetros conocidos de las cámaras o del número de parámetros que se conocen pero son los mismos para todas las cámaras. 3 cámaras son suficientes si se conocen todos los puntos principales o si los parámetros internos de las cámaras no se conocen pero son los mismo para todas ellas.

La simulación en Blender se logra creando un punto 3D que toma para cada frame distintas posiciones en forma aleatoria dentro del volumen de trabajo. Para cada frame se *renderiza* su posición en las 17 cámaras. En este caso se han tomado 500 posiciones distintas. En la figura 49 se muestra en Blender la distintas posiciones que toma en un punto dentro del volumen de trabajo.

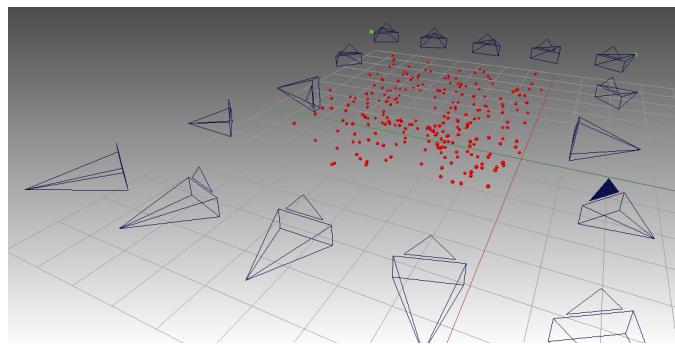
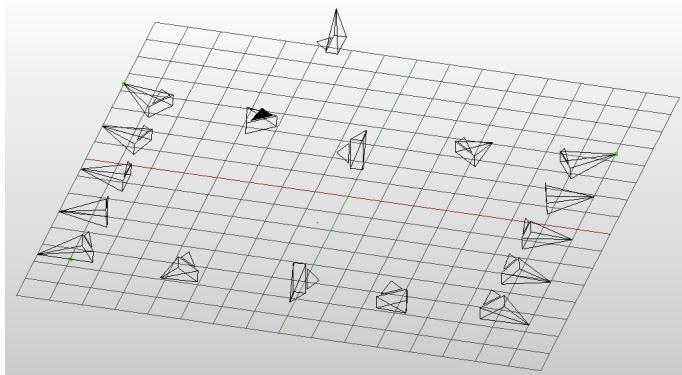
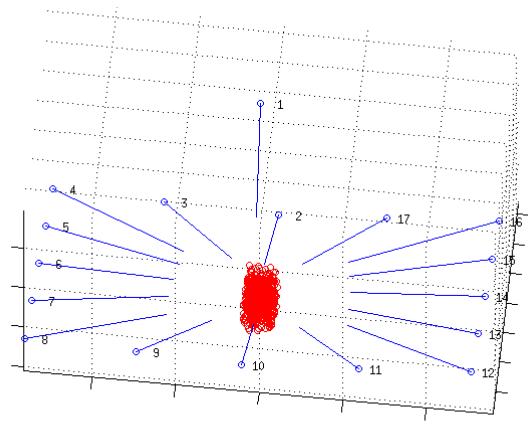


Figura 49: Posiciones de un punto 3D dentro del volumen de trabajo

En la figura 50a se muestra la configuración de las 17 cámaras en el espacio 3D de Blender. En la figura 50b se muestra, con círculos en azul, la posición de las cámaras obtenidas del resultado de la calibración. Se observa además, en rojo, la reconstrucción de las posiciones del punto 3D en el espacio.



(a) Blender



(b) Calibración

Figura 50: Configuración de las cámaras en el espacio 3D de Blender y la misma configuración hallada mediante la calibración

En la figura 51 se muestra el promedio y la desviación del error de reproyección estándar obtenido para cada una de las cámaras.

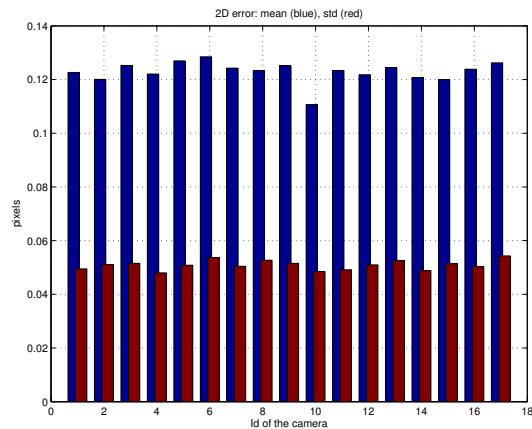


Figura 51: Promedio y desviación del error de reproyección en todas las cámaras

7. Reconstrucción

7.1. Introducción

A la salida del bloque de detección de marcadores se tiene, para cada cámara y para cada cuadro de una secuencia adquirida, un conjunto de coordenadas en dos dimensiones (x, y) que ubican la posición en la imagen de aquellos marcadores que fueron detectados. El proceso de reconstrucción consiste en obtener las coordenadas en tres dimensiones de la posición de los marcadores en el espacio a partir de las coordenadas en dos dimensiones obtenidas en el bloque anterior. En la figura 52 se muestra un ejemplo de reconstrucción de un marcador usando para esto la detección de marcadores en dos cámaras.

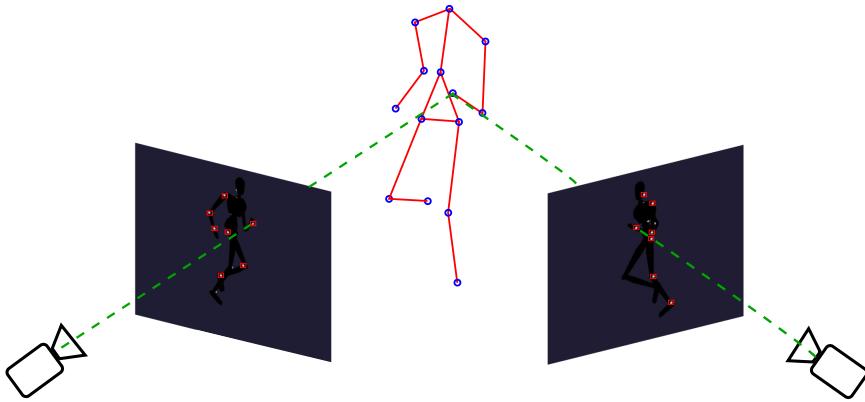


Figura 52: Reconstrucción con dos camaras

El proceso de reconstrucción implementado consiste en tres pasos fundamentales:

1. Determinar aquellos marcadores detectados en las distintas cámaras que corresponden a un mismo marcador en el espacio. De esta manera se establece una correspondencia entre los marcadores detectados en las distintas vistas. Dichas asociaciones se establecen de a pares de cámaras.
2. Una vez establecidas estas correspondencias se selecciona aquella que con algún criterio pueda considerarse con mayores posibilidades de ser una asociación correcta. Luego se determina la posición en el espacio del marcador a partir de la asociación seleccionada.
3. Una vez reconstruido uno de los marcadores debe verificarse si dicho marcador fue detectado en el resto de las cámaras.

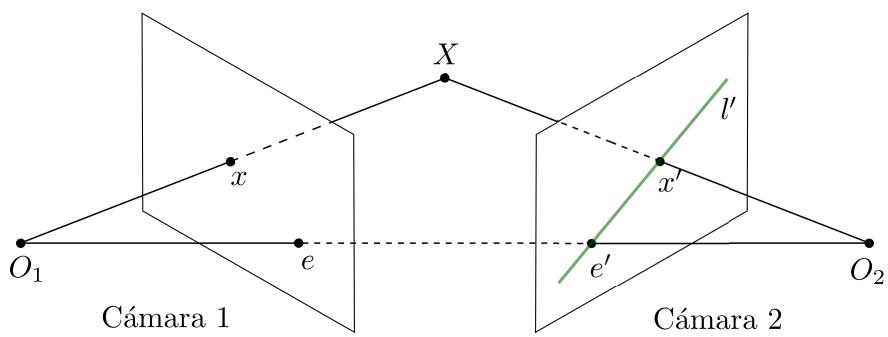


Figura 53: Geometría epipolar

7.2. Geometría epipolar

Para explicar el algoritmo de reconstrucción es necesario describir brevemente algunos conceptos fundamentales de la geometría epipolar. Dicha geometría es la que se presenta cuando dos cámaras en distintas posiciones se encuentran capturando el mismo espacio 3D. El análisis de esta situación permite obtener relaciones entre los puntos 3D con sus correspondientes proyecciones en las cámaras, así como las relaciones entre los propios puntos proyectados en las distintas cámaras[36][35].

Como se muestra en la figura 53, se tiene el caso en que dos cámaras observan un mismo punto 3D en el espacio, el punto X . Para esto se considera el modelo *pinhole* de la cámara descrito en la sección 6. En ese caso los puntos O_1 y O_2 son los centros o focos de las cámaras.

El punto X se proyecta en dichas cámaras en los puntos x y x' . Es decir, x pertenece a la intersección de la retina de la cámara 1, con la recta $\overline{O_1X}$, análogamente el punto x' pertenece a la intersección de la retina de la cámara 2 con la recta $\overline{O_2X}$. A su vez, los focos de ambas cámaras O_1 y O_2 definen una recta que corta a las retinas de las cámaras en los puntos e y e' , llamados epipolos.

Si el punto X varía sobre el espacio 3D, se tienen múltiples rectas que pasan por dicho punto y el foco de la cámara 1, el punto O_1 . Dado que O_1 se proyecta en la cámara 2 como el punto e' en el plano imagen, todas las rectas $\overline{O_1X}$ se proyectan en dicha cámara como rectas que se intersecan en el punto e' , a estas rectas se le denominan rectas epipoles. Análogamente las rectas 3D $\overline{O_2X}$ se proyectan sobre la cámara 1 como rectas epipoles que se intersecan en el punto e . De esta manera se tiene que los puntos X , O_1 y O_2 forman un plano, llamado plano epipolar, que interseca a los planos imagen en las rectas epipoles.

De lo anterior se observa que si se conoce la proyección x de un punto X sobre una de la cámara 1, también se conoce la recta epipolar $\overline{e'x'}$ y el punto X se proyecta en la cámara 2 en un punto x' situado en dicha recta epipolar. Esto implica que por cada punto visto en una retina en la otra se observa como una línea.

Si los puntos x y x' son conocidos, sus proyecciones son también conocidas y si estos puntos corresponden a un mismo punto 3D su líneas de proyección deben interceptarse en X . Por lo tanto las coordenadas del punto X pueden derivarse a partir de las coordenadas de sus puntos imagen.

Para el caso de cámaras reales se tienen distorsiones de ruido, imperfecciones en las lentes de las cámaras, etc. que producen que las proyecciones sean tal que el punto 3D, su proyección en la cámara y el foco de la misma no sean colineales, por lo tanto la proyección real de un punto 3D va a ser aproximadamente el punto ideal de su proyección.

7.2.1. Matriz Fundamental

La matriz fundamental es la representación algebraica de la geometría epipolar. Si se tiene el punto X y sus correspondientes proyecciones x y x' en las cámaras, se tiene que se verifica la siguiente condición :

$$(x')^T F x = 0 \quad (20)$$

si F la matriz fundamental y x , x' están en coordenadas homogéneas.

Si se tienen, de la cámara 1, la matriz de proyección P y x , el punto X se encuentra en la recta de proyección, que puede describirse en forma paramétrica:

$$X(\lambda) = P^+ x + \lambda O_1 \quad (21)$$

donde P^+ es la pseudo-inversa, tal que $PP^+ = I$. En particular se toman dos puntos de esa recta, el punto P^+x ($\lambda = 0$) y el punto O_1 ($\lambda = \infty$). Si se proyectan estos puntos en la cámara 2 se obtienen los puntos

$P'P^+x$ y $P'O_1$ respectivamente, siendo P' la matriz de proyección de la cámara 2. Estos puntos pertenecen a la recta epipolar:

$$l' = (P'O_1) \times (P'P^+x) \quad (22)$$

El punto $P'O_1$ es el epipolo e' de la cámara 2. Por lo tanto $l' = e' \times (P'P^+)x$, entonces se define la matriz fundamental como:

$$F = e' \times P'P^+ \quad (23)$$

Si los puntos imagen se corresponden $x \leftrightarrow x'$, entonces x' se encuentra en la recta epipolar $l' = Fx$ correspondiente al punto x , que implica que se cumpla $0 = (x')^T l'$ y por lo tanto se verifica la condición de la ecuación 20. Como se explicó anteriormente esto se cumple en condiciones ideales pero no para cámaras reales en las que aparecen los efectos del ruido, etc. por lo tanto debe esperarse que si se tiene un punto x y su correspondiente x' , la ecuación 20 no verifique pero en cambio de un valor próximo a cero.

Algunas propiedades básicas de esta matriz son que si F es la matriz fundamental del par de cámaras con matrices de proyección (P, P') , entonces F^T es la matriz fundamental del par de cámaras en sentido opuesto: (P', P) . Por otra parte si se tiene el punto x en la imagen de una cámara, su recta epipolar correspondiente en otra cámara es $l' = Fx$. Análogamente $l = F^Tx'$ representa la línea epipolar a x' en la segunda cámara.

7.3. Algoritmo propuesto por Herda

Como se explicó anteriormente, se inicia la implementación de este bloque a partir del algoritmo propuesto por Herda [6]. Este algoritmo en algunos aspectos no es descripto con el detalle suficiente tal que pueda ser replicado fielmente. Por esta razón su implementación se ha realizado tomando algunas libertades en los casos en que su interpretación pueda ser algo ambigua.

Por otra parte este algoritmo plantea utilizar la información del esqueleto, como por ejemplo la posición de articulaciones, distancias entre marcadores, etc. Dado que este aspecto del algoritmo no fue implementado resultó necesario robustecer el proceso de reconstrucción en las partes del algoritmo donde no se utiliza esta información.

El algoritmo implementado por Herda utiliza la triangulación estéreo para reconstruir un punto 3D a partir de los puntos 2D detectados en las distintas vistas. La correspondencia entre distintas vistas se establece mediante la matriz fundamental, cuyos conceptos fueron explicados anteriormente. Esta matriz fundamental se obtiene mediante el proceso de calibración.

Los pasos que sigue el algoritmo se describen a continuación:

- Se toman dos vistas y se realiza el test de la condición epipolar. Si existe una asociación no ambigua se reconstruyen las coordenadas 3D a partir de las coordenadas 2D.
- Las coordenadas 3D reconstruidas se reproyectan en las cámaras restantes. Los puntos 2D encontrados en esa reprojeción son asociados al punto 3D. De esta forma se tiene por cada punto 3D , sus correspondientes puntos 2D asociados en las distintas vistas.
- Se considera que un marcador 3D está correctamente reconstruido si se reproyecta en al menos una cámara. A este tipo de reconstrucción se le llama *reconstrucción trinocular*.
- Si el número de marcadores reconstruidos es inferior al número de marcadores que están colocados en la persona, entonces se realiza una segunda asociación entre dos vistas. En este caso la reconstrucción se realiza solamente con dos vistas *reconstrucción binocular*.

Posteriormente el algoritmo plantea realizar ciertos chequeos sobre los puntos reconstruidos de manera de validarlos. Dichos chequeos utilizan información del esqueleto. Estos chequeos son de visibilidad y de oclusión.

Lo que se quiere verificar en dichos chequeos, es que para un determinado cuadro los marcadores sean efectivamente visibles por aquellas cámaras que los reconstruyeron y no están ocultos por alguna parte del cuerpo, lo que evidenciaría que la reconstrucción es incorrecta. Si esto se verifica el algoritmo busca otras vistas de las cuales reconstruir el marcador.

7.4. Algoritmo implementado

El algoritmo implementado recibe como entrada los puntos 2D de los marcadores detectados y devuelve como salida los puntos 3D reconstruidos. El primer paso consiste en establecer una asociación entre ciertos puntos 2D de distintas cámaras. Luego pasa a conjunto de bloques que se ejecutan de manera iterativa hasta que no quedan marcadores para reconstruir. En dicho bloque se busca la mejor asociación encontrada, bajo determinado criterio, luego se reconstruye un punto 3D y se realiza un proceso de validación de dicho punto. En la iteración siguiente se actualizan las asociaciones que habían sido establecidas previamente. Cuando no hay más marcadores para reconstruir se detiene el proceso iterativo y se devuelven aquellos marcadores que fueron reconstruidos en cada iteración. En la figura 54 se presenta un diagrama del algoritmo.

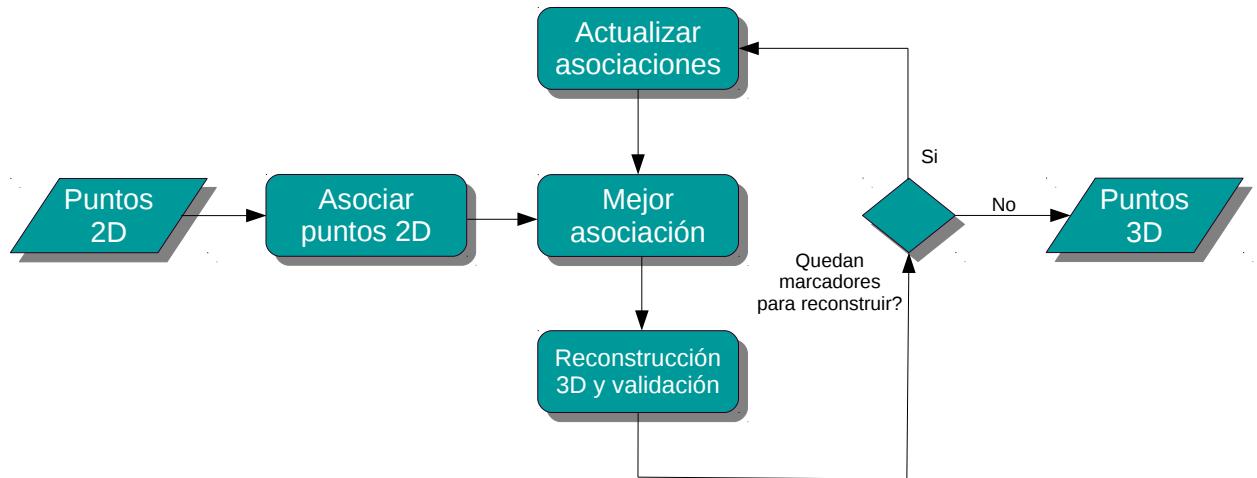


Figura 54: Diagrama del algoritmo implementado

A continuación se describe el funcionamiento de cada uno de los bloques:

7.4.1. Asociar puntos 2D

Este bloque recibe como entrada las coordenadas de los puntos detectados en cada una de las cámaras, parámetros de las mismas tales como sus matrices de proyección y devuelve para cada punto una lista ordenada por relevancia, de las asociaciones existentes con puntos en otras cámaras. Basándose en lo explicado anteriormente el proceso se puede ejemplificar en la figura 55.

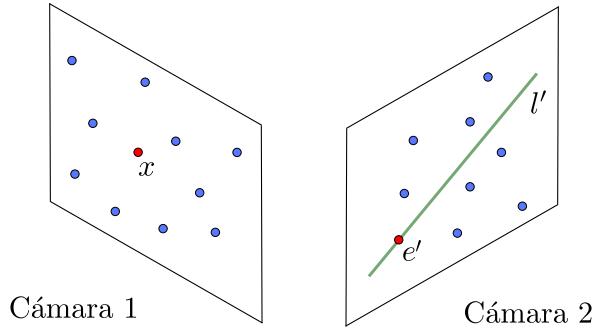


Figura 55: Asociación de puntos 2D en dos cámaras

En primer lugar se seleccionan dos cámaras y se considera un punto en una de ellas, tomemos por ejemplo el punto x de la cámara 1, y evaluemos la ecuación 20 para cada punto en la cámara 2. Esto equivale a proyectar la recta epipolar l' correspondiente al punto x sobre la cámara 2 y tomar las distancias de los puntos detectados en la cámara 2 a la recta l' . Se demuestra que dicha distancia difiere a menos de un factor de escala respecto al valor obtenido al evaluar la ecuación 20. Se asume que los puntos de la cámara 2 que tengan mayor posibilidad de corresponder con el punto x , son aquellos que al ser evaluados por la ecuación obtienen valores próximos a cero. De esta manera se obtiene para cada punto en la cámara 1 un conjunto de puntos en la cámara 2 ordenados según su distancia a la recta epipolar correspondiente. Repitiendo el procedimiento de manera inversa, esto es, de la cámara 2 a la cámara 1, se obtiene igualmente para cada punto de la cámara 2 los puntos de la cámara 1 ordenados según su proximidad a la recta epipolar correspondiente. A continuación se toman otros pares de cámaras y se vuelve a iterar.

Es importante resaltar que para la elección de los pares de cámaras se han considerado dos casos. El primero de ellos evalúa cada cámara respecto a todas las restantes y el segundo considera la disposición de las cámaras en el espacio y empareja las cámaras adyacentes de manera consecutiva. Ver la figura 56.

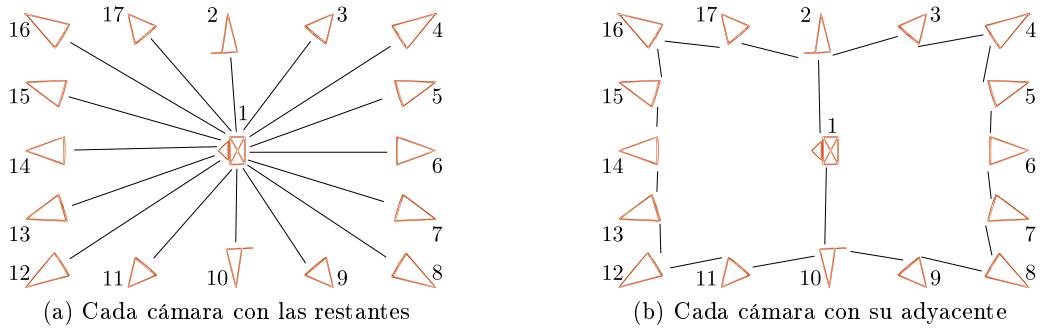


Figura 56: Métodos utilizados para generar pares de cámaras.

7.4.2. Mejor asociación

A partir de la lista con asociaciones entre puntos de dos vistas generada anteriormente, es necesario elegir aquella que posea mayor probabilidad de conformar la pareja de imágenes correspondiente a la proyección de un marcador 3D sobre dichas vistas.

Recordando que todas las asociaciones de puntos entre pares de cámaras se encuentran ordenadas por distancia, se toma aquella asociación que posea la menor distancia y contenga puntos válidos, descartando las restantes. Un punto se considera válido si en iteraciones anteriores no se ha podido asociar a ningún punto 3D reconstruido, ver 7.4.4. De esta forma cada punto de una cámara es asociado, si existen puntos válidos, con un punto en otra de las cámaras.

Supongamos en la figura 53 que los puntos x y x' son la mejor asociación entre la cámara 1 y la cámara

2, y efectivamente son imágenes de un mismo punto 3D, idealmente los rayos de proyección se interceptarían en X , pero debido a incertidumbres en los procesos de calibración y segmentación la distancia entre dichos rayos no es nula, en el mejor de los casos solo es próxima a cero. Considerando esto último el procedimiento utilizado, para evaluar cual entre los pares de puntos asociados disponibles posee mayor posibilidad de corresponder a la proyección de un punto 3D, es proyectar todas las rayos de proyección y tomar aquella pareja de puntos que genere rayos de proyección con la menor distancia entre sí.

7.4.3. Reconstrucción 3D y validación

Luego de encontrar las mejores asociaciones entre dos cámaras se procede a reconstruirlas. Estas reconstrucciones deben ser validadas, para ello en principio se utiliza el criterio propuesto por Herda [6], se considera que una reconstrucción proveniente de dos cámaras es válida, si al proyectar sobre una tercera cámara existe al menos un punto de esta última que diste menos de un cierto valor umbral. Si efectivamente se encuentra al menos un punto, se asocia con los dos puntos que generaron la reconstrucción y se repite el proceso con el resto de las cámaras. Una vez finalizada la iteración, se retira a la pareja que genera la reconstrucción así como también a los puntos que lograron validarla, y se itera nuevamente repitiendo el proceso con la siguiente mejor pareja asociada entre dos cámaras.

El algoritmo desarrollado si bien conceptualmente es similar, se implementa desde una óptica diferente computacionalmente más eficiente. En lugar de llevar en cada iteración la información 3D a cada cámara, se procede a llevar la información de las cámaras una sola vez al espacio 3D y trabajar en cada iteración sobre el mismo. La información que contiene un punto en una retina se mapea en el espacio 3D sobre el rayo de proyección que contiene a dicho punto y al centro de la cámara correspondiente. Supongamos que tenemos los rayos de proyección en el espacio 3D de todos los puntos contenidos en las retinas, sea x_1 un punto en la cámara 1 de centro O_1 y x_2 punto en la cámara 2 de centro O_2 , como se muestra en la figura 57, consideremos que x_1 y x_2 se encuentran asociados y reconstruyen al punto X_{12} . Idealmente X_{12} se genera al interceptar los rayos de proyección de los puntos x_1 y x_2 , pero debido a incertidumbres en la detección de marcadores o la calibración, comúnmente los rayos se van a cruzar. La reconstrucción, se estima como el punto del espacio de menor distancia a ambos rayos, por lo que X_{12} se encuentra en el punto medio del segmento perpendicular a ambos rayos.

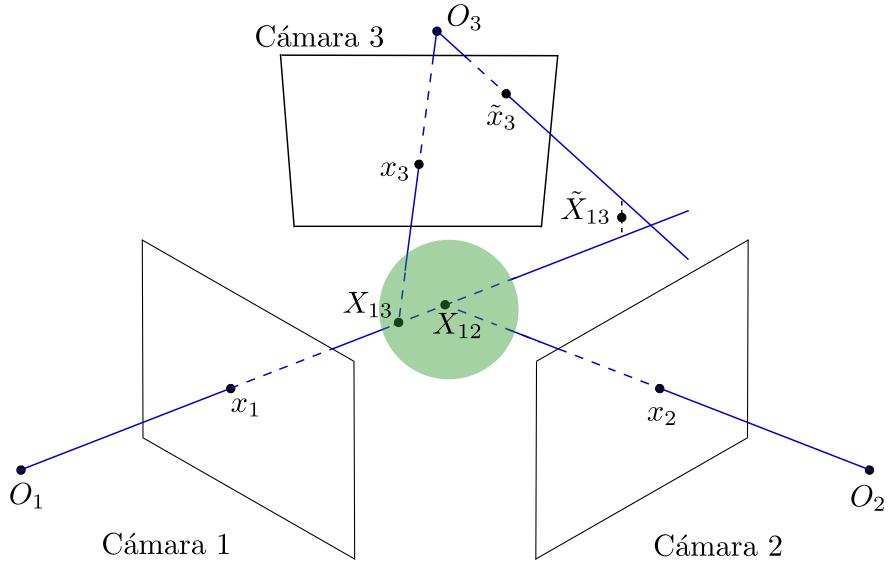


Figura 57: Reconstrucción entre cámaras 1, 2 y validación con cámara 3.
El punto x_3 de la cámara 3 valida la reconstrucción, no así el punto \tilde{x}_3 .

El algoritmo implementado asume que un punto en una cámara valida a X_{12} si junto a x_1 reconstruye un punto 3D que se encuentra dentro de la esfera $B(X_{12}, \delta)$ de centro X_{12} y radio δ , donde δ es un cierto valor umbral. Notar que la elección anterior de x_1 sobre x_2 es indiferente para nuestros propósitos. Si bien

este criterio difiere del postulado original, en cierta manera se considera más robusto, pues en el postulado original basta con que dos puntos en una retina se encuentren lo suficientemente cerca para obtener una validación, pero esto no implica necesariamente que provengan de puntos 3D cercanos, sin embargo bajo el nuevo criterio si dos puntos 3D se encuentran cerca, entonces es válido afirmar que sus proyecciones sobre las distintas retinas también deben estarlo. Otra ventaja es que los umbrales bajo los cuales se considera que dos puntos están “cerca” difieren en cada una de las cámaras debido al distinto mapeo de distancias, sin embargo en el espacio 3D manejar un único umbral resulta suficiente.

7.4.4. Actualizar asociaciones

Del bloque anterior se tiene, un punto X reconstruido y sus correspondientes proyecciones en cada una de las cámaras. Dichas proyecciones no deben ser consideradas en próximas iteraciones, por tanto estos puntos 2D no se consideran puntos válidos.

Finalmente el proceso iterativo se detiene cuando no hay más marcadores para reconstruir, lo que implica que se cumplan cualquiera de las siguientes condiciones:

- el número de marcadores reconstruidos es igual al número de marcadores que tiene colocada la persona, o igual al número máximo de marcadores reconstruidos que se haya indicado.
- No existen puntos 2D válidos tal que pueda establecerse una asociación entre puntos de distintas vistas.

7.5. Resultados de reconstrucción sobre secuencias sintéticas

Se ha probado el algoritmo descrito anteriormente con secuencias capturadas en Blender. Para la configuración de 17 cámaras se han obtenido resultados aceptables, con errores promedio menores a $0,5\text{ cm}$. En la sección 9.2, se define la medida de error y se evalúa el desempeño del algoritmo respecto a dicha medida. En dichas pruebas se observan resultados aceptables aún utilizando 6 cámaras.

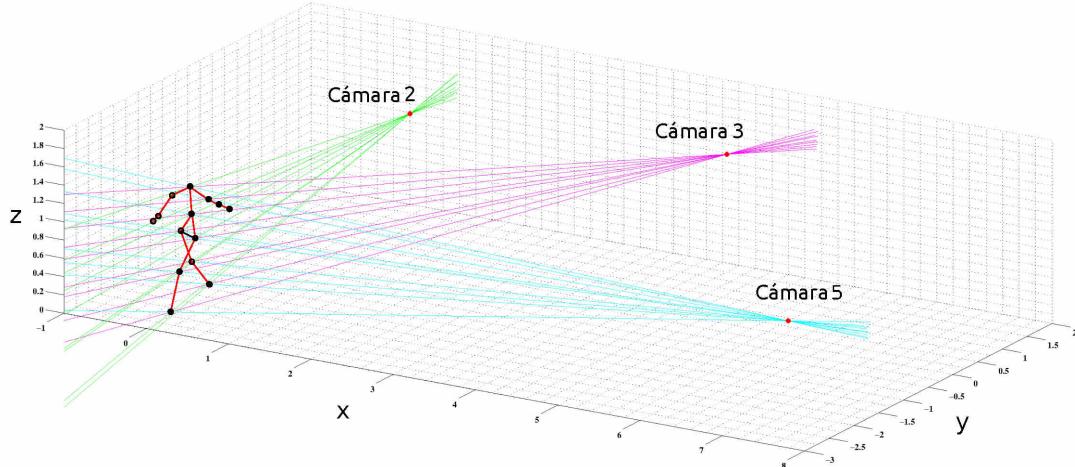


Figura 58: Proceso de reconstrucción, ejemplo. Los marcadores totalmente negros son los que se pudieron reconstruir utilizando información de las cámaras 2, 3 y 5.

Como se mencionó previamente se han realizado dos implementaciones distintas del bloque “Asociar puntos 2D”. La primera de ellas considera las asociaciones de marcadores posibles entre pares de cámaras, evaluando cada una de las cámaras respecto a todas las restantes. La segunda implementación toma en

cuenta la configuración circular de las cámaras en el espacio y se evalúa cada cámara con la que se encuentra inmediatamente más cerca, recorriendo las cámaras en algún sentido.

Marker Ground	Name Ground	Primera implementación		Segunda implementación	
		Error Promedio (cm)	Percentil 99 % (cm)	Error Promedio (cm)	Percentil 99 % (cm)
1	LeftUpLeg	0.4182	3.7197	0.3671	0.5158
2	LeftLeg	0.3586	0.5449	0.3670	0.5411
3	LeftFoot	0.3862	1.0379	0.3720	0.5580
4	RightUpLeg	0.3963	1.7542	0.3714	0.5879
5	RightLeg	0.3830	0.9840	0.3780	0.5860
6	RightFoot	0.4192	1.5364	0.4212	1.8483
7	Spine	0.4075	0.9092	0.4040	0.6043
8	Head	0.4130	1.2853	0.3867	0.9063
9	LeftArm	0.3626	0.6394	0.3666	0.7997
10	LeftForeArm	0.4774	2.8511	0.3873	0.9056
11	LeftHand	0.4217	2.0700	0.4007	1.1722
12	RightArm	0.4756	2.4363	0.4025	1.4771
13	RightForeArm	0.4590	3.1711	0.3844	0.7810
14	RightHand	0.4545	2.4782	0.3816	0.7728
Secuencia		0.38556	1.7907	0.35686	0.81266

Tabla 7: Performance de los algoritmos implementados en reconstrucción.

En la tabla 7 se muestra una comparación de resultados. En la misma se observa que en el segundo algoritmo implementado el error promedio mejora ligeramente respecto al primer algoritmo. Se observa también el error considerando el 99 % de los marcadores donde la mejora del segundo algoritmo es más significativa. Por esta razón se ha elegido la segunda de las implementaciones. Una de las razones por las cuales puede suceder esto es que en el primer algoritmo se realizan búsquedas de asociaciones entre marcadores detectados, en pares de cámaras donde la probabilidad de que un mismo marcador sea visto por ambas cámaras puede ser muy baja. El ejemplo más representativo es cuando se consideran cámaras que están ubicadas en posiciones diametralmente opuestas. En este caso las asociaciones que se encuentren tienen mayores posibilidades de ser asociaciones incorrectas, influyendo negativamente sobre el desempeño global del algoritmo.

7.6. Resultados de reconstrucción sobre secuencias reales

Para probar la reconstrucción con secuencias reales se realizó la calibración según lo explicado en la sección 6.4, por otra parte fue necesario robustecer el algoritmo de detección de marcadores como se explica en la sección 5.5. Las pruebas del algoritmo presentado anteriormente realizadas sobre esta secuencia no han dado resultados aceptables, en este caso la mayoría de los marcadores se reconstruyen erróneamente.

Con el fin de encontrar donde falla el sistema, se genera una secuencia sintética utilizando para la captura tres cámaras en posiciones relativas que simula el caso real y se procede a probar el sistema con dichas secuencias. En este caso los resultados tampoco han sido aceptables. Tras varias pruebas se llega a la conclusión de que la deficiencia del sistema es que el algoritmo de reconstrucción no es lo suficientemente robusto para el caso en que se utilizan pocas cámaras.

Esta situación ha motivado el desarrollo de mejoras sobre el algoritmo de reconstrucción. Los cambios se realizan sobre la implementación disponible del sistema, intentando lograr un desempeño aceptable sin modificar la estructura global del sistema.

7.7. Mejoras del algoritmo de reconstrucción

Se hicieron pruebas sobre la base sintética, nuevamente simulando la situación del caso real, con el fin de aislar los errores provenientes de la calibración y de la detección de marcadores. El algoritmo que se implementa en este caso tiene una estructura similar al considerado anteriormente, ver la figura 54. Aunque algunos bloques modifican su funcionamiento, fundamentalmente el primero “Asociar puntos 2D”.

7.7.1. Asociar punto 2D

En esta versión modificada el resultado de Asociar puntos 2D continúa siendo una lista ordenada de asociaciones entre puntos de distintas cámaras, pero el procedimiento para generar dicha lista es diferente. Ahora dicho bloque se encarga de comparar las distancias de los rayos de proyección entre pares de cámaras, para encontrar parejas de puntos que presumiblemente sean imágenes de un mismo punto 3D.

Asumiendo que las cámaras están colocadas alrededor del área de captura, el criterio utilizado para seleccionar los pares de cámaras a comparar es emparejar las cámaras adyacentes de manera consecutiva, como se muestra en la figura 56b.

En cada par de cámaras seleccionado se consideran todos los rayos de proyección correspondientes a los puntos sobre ambas retinas. Con cada punto de la primera cámara se genera una lista que contiene los puntos de la segunda cámara, ordenados según la distancia euclídea existente entre los rayos de proyección asociados a los puntos de la cámara 2 con el rayo de proyección del punto de la cámara 1 considerado.

Se repite el procedimiento hasta que sean comparadas todas las parejas de cámaras consecutivas. De esta forma se obtiene una matriz de distancias entre rayos de proyección 3D para los diferentes pares de cámaras considerados.

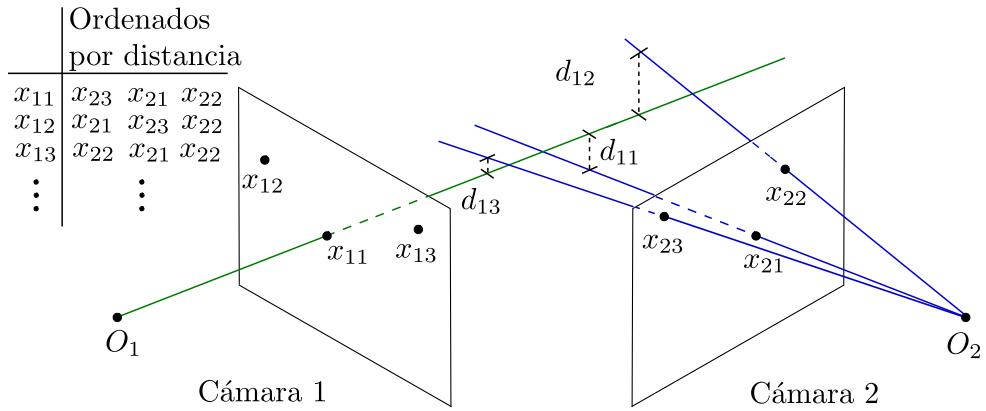


Figura 59: Nueva asociación de puntos entre pares de cámaras.

7.7.2. Mejor asociación

Este bloque mantiene su funcionalidad, encontrar la pareja de puntos entre dos vistas, con mayor probabilidad de corresponder a la proyección de un punto 3D. La diferencia fundamental con su implementación anterior es la gestión de las matrices de entrada, pues el ordenamiento por distancia de dichas matrices es diferente. En la primera implementación las distancias que producen el ordenamiento son generadas entre rectas epipolares y puntos, o sea distancias sobre un plano, mientras que en esta implementación las distancias son entre rayos en el espacio 3D.

Manteniendo el criterio original para implementar este bloque, el cual consiste en tomar la pareja de puntos que genere rayos de proyección con la menor distancia entre sí. La nueva entrada proporcionada por “Asociar puntos 2D” simplifica la nueva implementación.

Una vez que se tiene la matriz de distancias con todas las asociaciones de puntos entre los pares de cámaras considerados. Este bloque simplemente toma de entre todas las asociaciones disponibles de puntos

válidos, aquel par de puntos que posea menor distancia asociada. Recordar que un punto se considera válido si en iteraciones anteriores no se ha podido asociar a ningún punto 3D reconstruido.

7.7.3. Resto de los bloques

Los bloques de reconstrucción 3D y validación, y el de actualizar asociaciones realizan el mismo funcionamiento y tiene igual implementación que los utilizados en el algoritmo anterior. Ver las secciones 7.4.3 y 7.4.4.

Asimismo la condición que debe cumplirse para detener el proceso iterativo es la misma.

7.8. Resultados del nuevo algoritmo

Se prueba el nuevo algoritmo para una secuencia sintética de 3 cámaras en las que se intenta simular el caso real. En este caso el sujeto cuenta con 14 marcadores. Los resultados muestran una mejora significativa respecto al algoritmo original aunque no se llega a tener un desempeño ideal. De 20 cuadros relevados en 11 de ellos se logra reconstruir de manera aceptable los 14 marcadores, en 6 de los cuadros se tiene 1 marcador incorrectamente reconstruido y en los 3 restantes se tiene 2 marcadores incorrectamente reconstruidos. En la figura 60 se muestra el resultado de la reconstrucción para un cuadro determinado de la secuencia sintética.

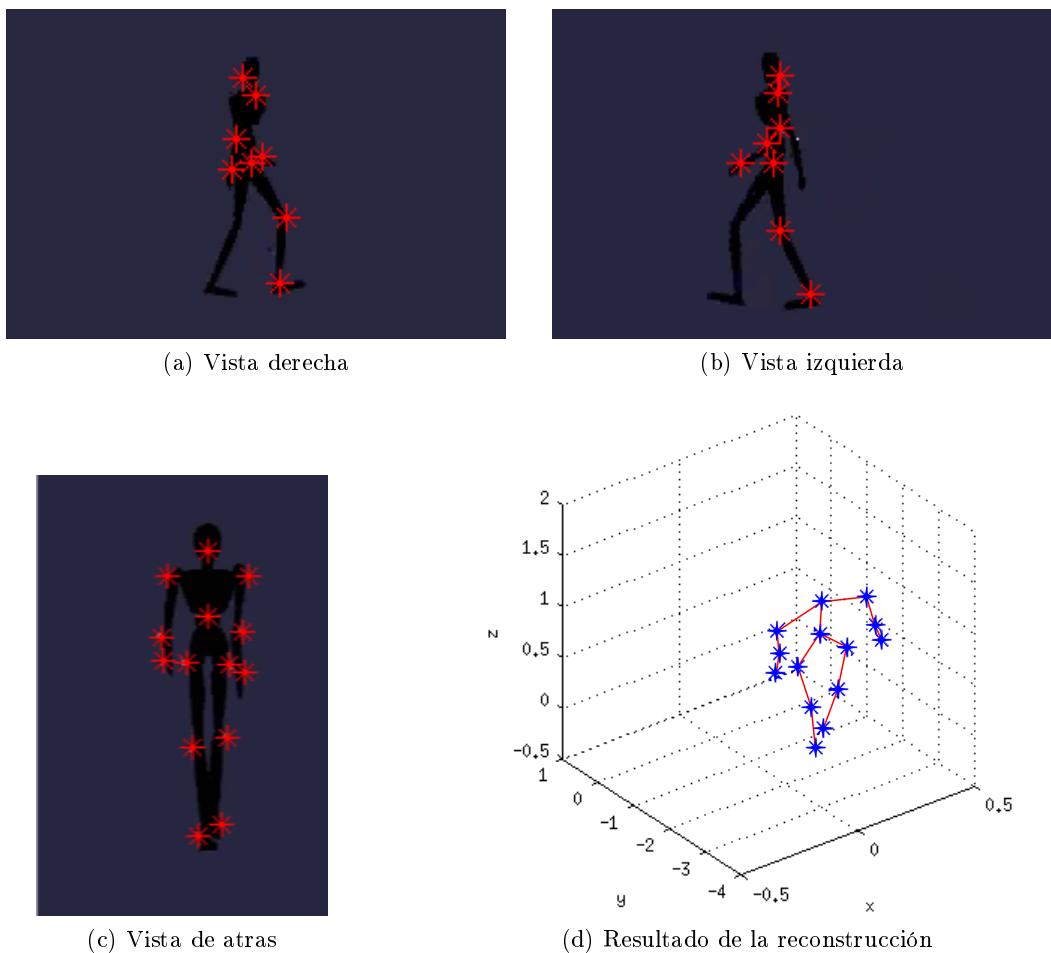


Figura 60: Reconstrucción de una secuencia sintética. Los asteriscos rojos indican los marcadores detectados.

Por último el nuevo algoritmo fue probado con secuencias reales. Si bien se reconstruyen varios marcadores mejorando la performance que se tenía con el algoritmo de reconstrucción inicial, los resultados no son tan alentadores como los obtenidos para las secuencias sintéticas. En cierta manera es esperable dado que en

este caso se adicionan errores provenientes de las etapas de detección de marcadores y de calibración. En la figura 61 se muestra el resultado obtenido para un cuadro de la secuencia real.

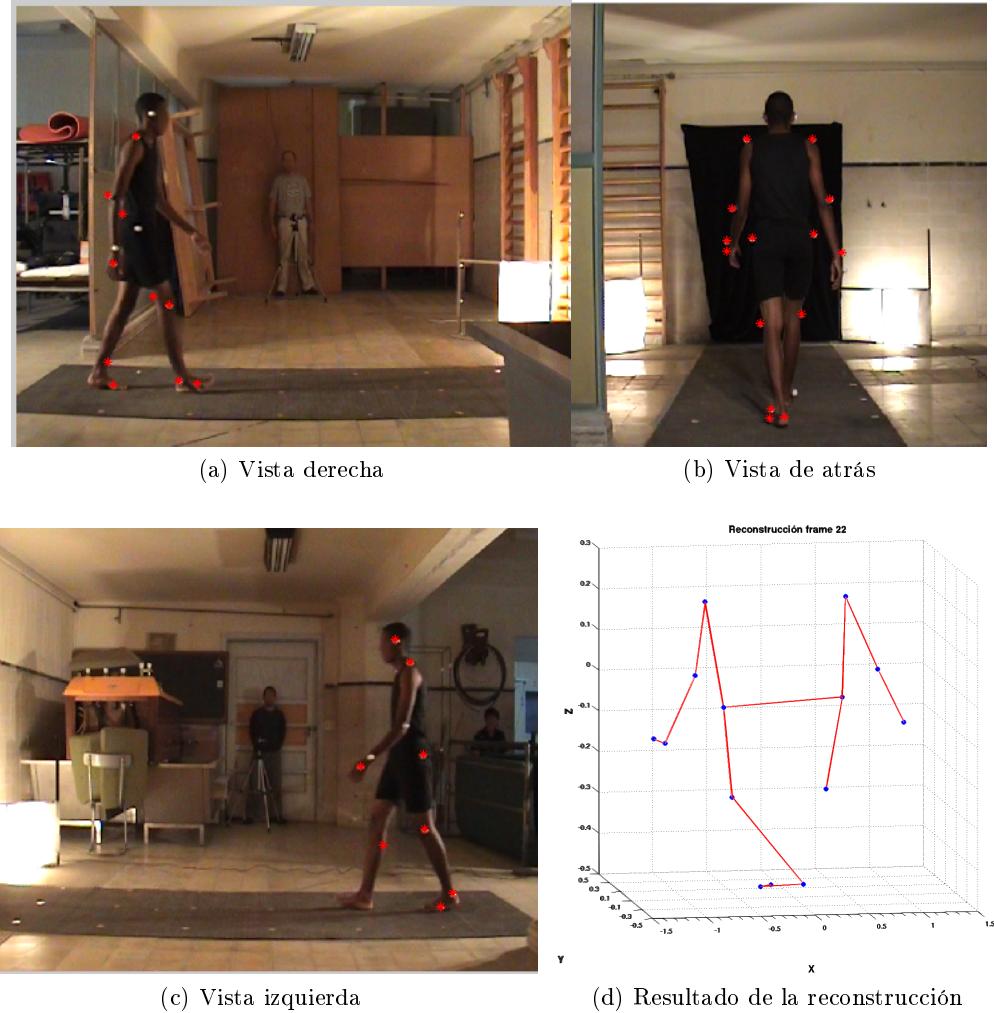


Figura 61: Reconstrucción de una secuencia real.
Los asteriscos rojos indican los marcadores detectados.

7.9. Conclusión

Tomando como punto de partida las ideas propuestas por Herda referentes a la reconstrucción de puntos 3D a partir de múltiples imágenes de puntos sobre distintas cámaras, se han diseñado e implementado dos variantes de algoritmo principal para la etapa de reconstrucción. Logrando probar dichos algoritmos sobre secuencias tanto sintéticas como reales se hace un análisis cualitativo de los resultados.

Inicialmente se genera un algoritmo con etapas bien definidas (ver figura 54), que obtiene resultados aceptables para secuencias sintéticas y configuraciones de más de 6 cámaras. Como es de esperar la configuración espacial de las cámaras influye en el desempeño del algoritmo por lo que valor anterior se obtiene asumiendo una distribución de cámaras uniforme alrededor del espacio de captura.

Las pruebas realizadas sobre secuencias reales dejan presente el problema de desempeño que tiene el algoritmo cuando se utilizan pocas cámaras, produciendo resultados poco satisfactorios. En nuestro caso las secuencias reales obtenidas manejan tan solo tres cámaras y las condiciones de laboratorio no son las favorables para efectuar un proceso de detección adecuado. Se ha visto que es necesario robustecer las etapas tanto de detección de marcadores como de calibración, pues las incertidumbres producidas en dichas etapas tienen un efecto crítico sobre el desempeño de la reconstrucción. Con las secuencias reales disponibles, la

falta de marcadores sobre las cámaras en la etapa de detección es la mayor dificultad a enfrentar al intentar reconstruir.

Con el fin de independizarnos de los efectos de etapas anteriores, se introduce una secuencia sintética que simula el caso real, tanto en la calidad del movimiento como en el número y disposición de cámaras, donde los errores de calibración y detección de marcadores no son significativos.

Utilizando esta secuencia se implementa un nuevo algoritmo que mejora el desempeño en secuencias con pocas cámaras. Este nuevo algoritmo modifica parcialmente algunas etapas del algoritmo inicial, sobre todo la etapa de “Asociar puntos 2D”, logrando obtener resultados significativamente mejores al tratar con pocas cámaras sobre el caso sintético. Utilizando las secuencias reales, se obtiene mejoras cualitativas sobre el primer algoritmo, si bien el desempeño es inferior al caso sintético y la reconstrucción es apenas aceptable.

De lo expuesto se desprenden fundamentalmente dos cosas,

- las dificultades que ofrece el caso real fundamentalmente en la detección de marcadores y como esto influye significativamente en la etapa de reconstrucción perjudicando el resultado final del sistema.
- el número de cámaras cambia significativamente el problema. Por un lado se genera un algoritmo que gestiona de manera aceptable la redundancia de información que existe cuando se utiliza un número de cámaras superior al necesario para cubrir un cierto espacio de captura. Dada las características de los movimientos tratados en este proyecto, básicamente de marcha rectilínea, nuestro límite inferior para una reconstrucción aceptable son 6 cámaras.

Por otro lado efectuando modificaciones al algoritmo anterior se genera un nuevo algoritmo, que permite trabajar con pocas cámaras pero no gestiona adecuadamente la redundancia de información.

El análisis en biomecánica exige restricciones sobre precisión espacial en los resultados de la reconstrucción, por lo que resulta necesario optimizar esta etapa.

De lo visto en la bibliografía existente podría proponerse el uso de la información de esqueleto, que impone restricciones sobre las posiciones de los marcadores. Si bien este tipo de análisis se menciona en el algoritmo propuesto por Herda, se decide en este trabajo generar un algoritmo en principio más generales y no se incorpora la información de esqueleto.

8. Seguimiento

8.1. Introducción

La salida del bloque de reconstrucción, son los puntos 3D generados a partir de los múltiples vídeos de cada vista, presentados en el orden que fueron validados en cada frame (figura 62). A su vez, los marcadores fueron reconstruidos tomando como entrada los puntos obtenidos en las imágenes de la segmentación, no teniendo estos información alguna sobre el cuerpo, mas que el orden en el que son generados al segmentar.

Son presentados sin orden definido para cada cuadro de la secuencia, y el objetivo del tracking o seguimiento, es identificarlos temporalmente, asignándoles una etiqueta constante a lo largo de la secuencia para cada marcador y obtener las trayectorias 3D.

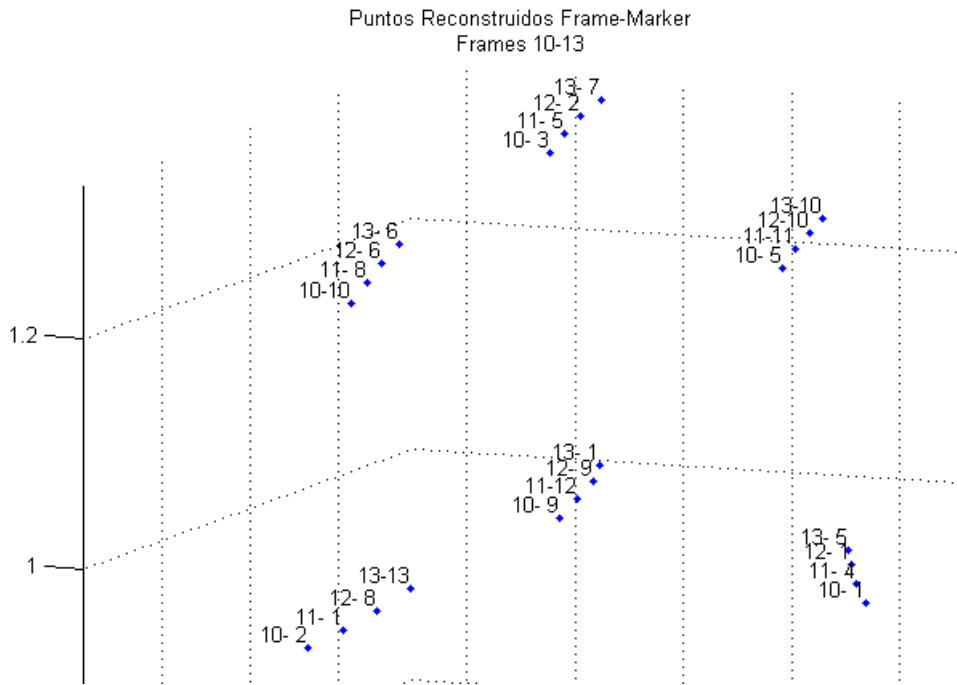


Figura 62: Salida de Reconstrucción para 4 frames. La etiqueta para cada marcador es el frame y el índice en la reconstrucción

8.2. Estado del Arte

El problema del seguimiento de marcadores espaciales a lo largo del tiempo es un tema de estudio habitual con distintos enfoques, entre ellos:

- Aplicación de restricciones al movimiento, teniendo información previa de los marcadores a estudiar, como se mueven, y como se relacionan entre ellos.
- Predictores Lineales o Estadísticos, teniendo información previa de una trayectoria para estimar el próximo elemento y confirmar o corregir la continuación de la secuencia.

Estos enfoques no son mutuamente excluyentes, pudiendo ser ambos complementarios para robustecer la generación de las trayectorias. Si se tiene acceso durante la adquisición de los datos, es posible relevar las distancias entre marcadores que se colocan en miembros que se mueven solidariamente o dependen directamente uno del otro, por ejemplo al colocar marcadores en articulaciones de los brazos hay elementos sobre los huesos que siempre tendrán la misma distancia entre ellos (salvo una tolerancia, recordando que

los marcadores no se encuentran en la articulación misma, sino sobre un lugar representativo sobre el cuerpo como se observa en el ajuste presentado en la figura 63 , como es planteado en el trabajo de Lorna Herda [6].). Con estas distancias relevadas y definidas las relaciones entre marcadores, es posible definir el esqueleto como una serie de restricciones que se mantienen a lo largo del tiempo (distancias entre marcadores solidarios) o varían de forma continua (angulo de huesos), donde la identificación es realizada inicialmente mediante un ajuste de los datos relevados en el mundo físico a los puntos obtenidos en la reconstrucción.

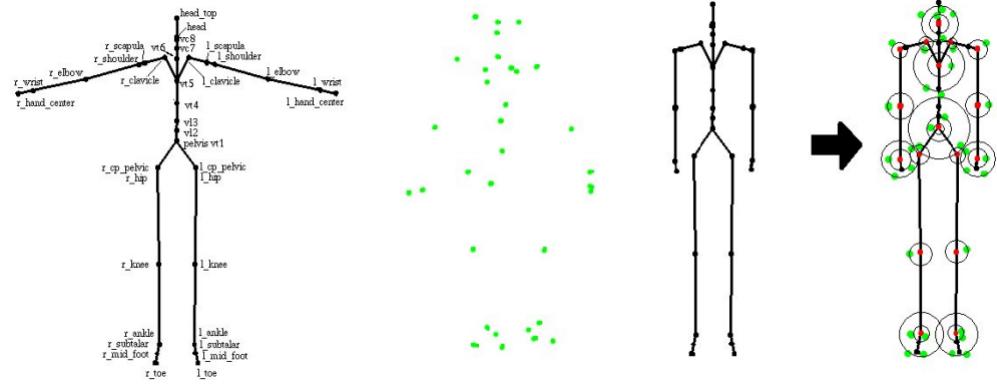


Figura 63: Inicialización de esqueleto, y ajuste a los marcadores encontrados. Cada marcador representa una articulación y se ajusta en una esfera de cercanía centrada en la articulación del esqueleto

Uno de los algoritmos mas simples [9], es continuar una secuencia buscando el marcador mas cercano al ultimo punto conocido imponiendo la restriccion que el traslado es mínimo ("greedy matching"), pero es susceptible a errores para casos muy simples, como se observa en el ejemplo de la figura 64 .

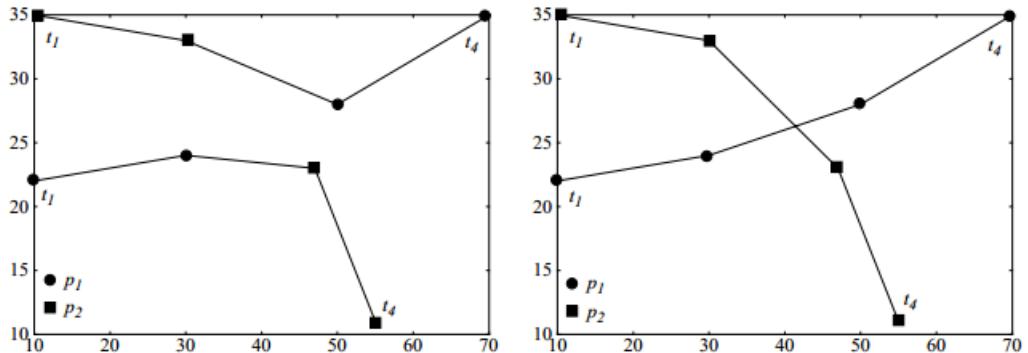


Figura 64: Dos marcadores moviéndose en cuatro frames, Izquierdo corresponde al resultado de aplicar enlazado por elemento mas próximo [9] , Derecha al elegir el camino con variación mas suave

Para el caso de algoritmos de predicción, algunas soluciones implementadas para el tracking de marcadores en desarrollos similares como el DVVIDEOW [1] son el filtro de Kalman [37], y sus variantes los cuales requieren inicializar y ajustar parámetros internos. Estos fueron implementados en las primeras instancias del estudio del problema, pero se decidió implementar otro procedimiento que sepa corregir los errores del método mas simple, no requerir estudio de parámetros internos para el filtrado, e ingrese alguna restriccion a las trayectorias enlazadas.

El procedimiento elegido es el presentado por Lorna Herda [6] , y consiste en aplicar el tracking de partículas esbozado por Malik,Dracos,Papantoniou [38] al seguimiento de marcadores. Este consiste en buscar el desplazamiento de un marcador desde el cuadro $[f]$ al cuadro siguiente $[f+1]$, sobre una ventana de cuatro cuadros.

La hipótesis principal de este algoritmo, es que el muestreo del movimiento capturado es suficiente para que el desplazamiento entre cuadros sea mínimo en distancia, y la idea para predecir y buscar el desplazamiento entre $[f]$ y $[f+1]$, es utilizar la información que se tiene de la secuencia entre $[f-1]$ y $[f]$, y utilizar una segunda proyección entre $[f+1]$ y $[f+2]$ para confirmar el enlace encontrado en el caso que exista mas de una posibilidad (figura 65).

Para poder confirmar una trayectoria de 4 puntos, se debe cumplir que la misma presenta la menor variación de aceleración para la opción elegida entre todas las posibles, calculada como:

$$\begin{aligned}\Delta a &= |\vec{a}_{[f][f+1][f+2]} - \vec{a}_{[f-1][f][f+1]}| \\ &= |(\vec{v}_{[f+1][f+2]} - \vec{v}_{[f][f+1]}) \cdot \Delta t - (\vec{v}_{[f][f+1]} - \vec{v}_{[f-1][f]}) \cdot \Delta t| \\ &= |(x_{[f+2]} - 3 \cdot x_{[f+1]} + 3 \cdot x_{[f]} - x_{[f-1]}) \cdot \Delta t^2|\end{aligned}\quad (24)$$

donde $x_{[f+1]}$ a su vez, es aquel punto de $[f+1]$ que mejor se aproxima al desplazamiento en frames anteriores, minimizando la ecuación 25

$$\begin{aligned}\vec{v}_{[f][f+1]} &= \vec{v}_{[f-1][f]} \\ x_{[f+1]} - x_{[f]} &= x_{[f]} - x_{[f-1]}\end{aligned}\quad (25)$$

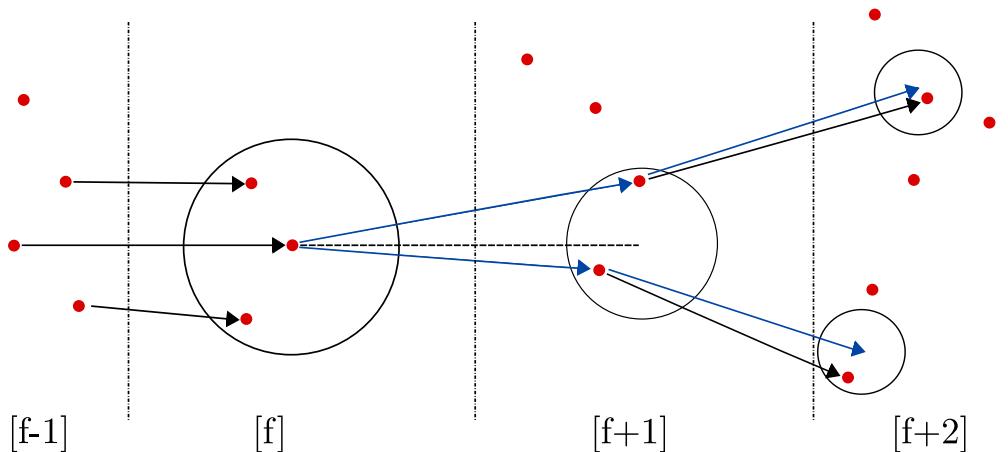


Figura 65: Seguimiento en 4 frames, siendo $[f]$ el frame actual que queremos seguir en $[f+1]$. La linea punteada es la traslación del movimiento previo, las líneas azules son las obtenidas buscando la mínima variación de aceleración para el punto elegido en $[f+1]$. De las dos posibles trayectorias, se elige aquella con menor variación de aceleración

En su trabajo [6], Lorna Herda propone que realizar el seguimiento sobre la reconstrucción 3D presenta menos continuidad en las trayectorias , con respecto al seguimiento realizado sobre el conjunto de segmentación sumada a la proyección de los puntos reconstruidos 3D en cada vista 2D. Sin embargo, en nuestras pruebas, nos pareció mas coherente trabajar con el seguimiento en los puntos reconstruidos en 3D, ya que en caso de trayectorias que se cruzan en una vista 2D, son fácilmente separadas en 3D debido a la geometría.

Adicionalmente, la reconstrucción fue implementada de forma distinta a la propuesta por Herda, si bien es posible obtener los puntos proyectados en cada vista, no cumplen el mismo rol. Sin implementar la re-proyección, en el tracking sobre una vista individual se pierden trayectorias cuando se pierden de vista como se observa en la figura 66 .

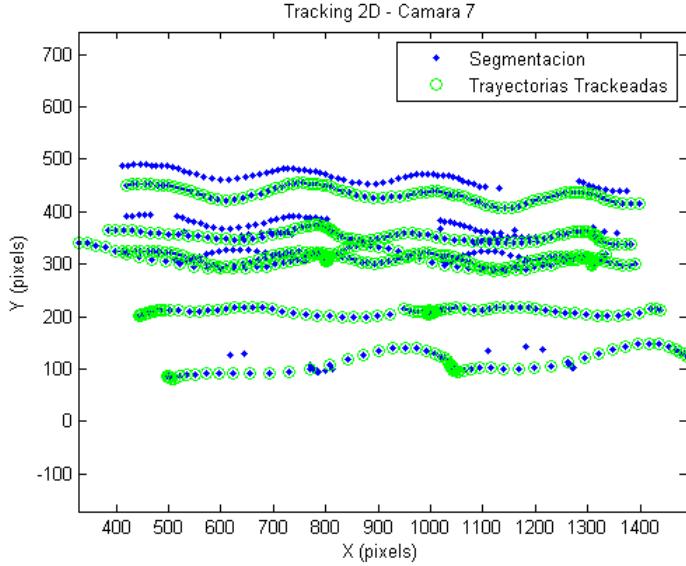


Figura 66: Resultado de Aplicar el Seguimiento de marcadores a una vista 2D sin reproyección de puntos reconstruidos. Verde, las trayectorias que se enlazaron completamente, Azul los puntos segmentados en la vista 2D de la cámara 07 de la captura sintética

Finalmente, asumiendo que los puntos obtenidos directamente de las animaciones ,proyectados en cada cámara, son el mejor caso de puntos 2D, no presentaban grandes ventajas de trabajar el enlace en cada una de estas vistas 2D, sobre trabajar en 3D posteriormente a la reconstrucción, y no volver hacia atrás ya que la geometría entre vistas cumplió su cometido. Esto ultimo no se cumple para el caso que se evalúen medidas adicionales para robustecer la salida del tracking (por ejemplo, validación por visibilidad, un punto observado en la segmentación de una vista es descartado en caso de no ser físicamente posible ver ese punto entre el cuerpo y la cámara).

8.3. Implementación

Para un frame $[f]$ y un marcador $m_i^{[f]}$, se desea encontrar en el frame $[f+1]$ el marcador $m_j^{[f+1]}$ que continúa la trayectoria que se tiene hasta el momento, cumpliendo las ecuaciones de continuidad 25 y 24. El elemento que traslada la información de un frame al siguiente y desde el anterior, es la matriz de enlaces, donde cada linea es un enlace, y cada enlace tiene los siguientes elementos:

$$\left[m_h^{[f-1]}, \quad m_i^{[f]}, \quad m_j^{[f+1]}, \quad m_k^{[f+2]}, \quad |\vec{d}_{[f-1][f][f+1]}|, \quad |\vec{v}_{[f][f+1]}| \right] \quad (26)$$

Para el ejemplo presentado en la figura 62 , en frame $f = 11$ el marcador $m = 8$ presenta el siguiente enlace hacia $(f + 1) = 12$, donde el índice en [13] no aplica debido a que no fue necesario para establecer en enlace entre [11][12].

$$\left[m_3^{[10]}, \quad m_8^{[11]}, \quad m_3^{[12]}, \quad N/A, \quad |\vec{d}_{[10][11][12]}|, \quad |\vec{v}_{[1][12]}| \right] \quad (27)$$

Al final de cada iteración, la matriz de enlaces es consolidada para asignarle a cada nuevo marcador en $[f+1]$ la etiqueta definida en el primer cuadro del enlazado, la cual puede ser inicializada como texto, si se le presenta la opción al usuario (en caso contrario, se utiliza el orden de los marcadores en el primer frame). Esta asignación será la que se utilice a lo largo de todo el seguimiento, por lo que todo marcador que no sea reconstruido en los primero frames, salvo de tomen medidas adicionales, no aparecerán en las trayectorias finales.

8.3.1. Enlazado en régimen, inicial y final

Dado un frame [f], se cargan todos los marcadores de los frames [f-1],[f],[f+1],[f+2], los cuales son puntos en coordenadas cartesianas X, Y, Z (si el seguimiento desea hacerse para una vista 2D, se establece la tercer coordenada de todos los en valor predefinido unitario) en unidades correspondiente al plano donde se trabaja (pixeles para vistas 2D, metros para espacio 3D). Dentro de cada frame, los marcadores son identificados según su indice en la salida del algoritmo correspondiente, y los enlaces de cada marcador [f-1][f], son cargados a partir de la matriz de enlace del frame anterior (la segunda y tercera columna de la matriz de enlace de [f-1], presenta los mismos datos que la primera y segunda columna de la matriz de enlace en [f], salvo el orden en que es presentada que es asociado al frame en curso).

Para el i -esimo marcador en [f], se relevan los indices que componen el enlace [f-1][f] para obtener el traslado previo, y aplicarlo para obtener el centro de búsqueda para el marcador en [f], cumpliendo la ecuación 25 .

$$\begin{aligned}\vec{v}_{[f][f+1]}^i &= \vec{v}_{[f-1][f]}^i \Rightarrow C_{[f+1]}^i = x_{[f]}^i + \vec{v}_{[f-1][f]}^i \cdot \Delta t \\ &= 2.x_{[f]}^i - x_{[f-1]}^i\end{aligned}\quad (28)$$

La norma de este traslado es utilizada para evaluar los puntos cercanos al centro de búsqueda, donde pueden surgir tres casos:

- Se encuentra un solo punto dentro del radio de búsqueda , se agrega el indice del punto encontrado en [f+1] a los que se utilizaron de [f-1] y [f], calculando la aceleración y velocidad resultante para establecer el enlace. En este caso, el cuarto elemento de la linea de la matriz de enlace, no fue necesario
- Se encuentra mas de un punto, por lo cual se tiene que usar algún criterio para elegir entre todas la posibilidades encontradas. Para cada punto encontrado dentro del radio de búsqueda, se calcula un segundo centro de búsqueda para [f+2], esta vez minimizando la ecuación 24 :

$$\begin{aligned}\vec{a}_{[f][f+1][f+2]} &= \vec{a}_{[f-1][f][f+1]} \Rightarrow C_{[f+2]}^i = x_{[f+1]}^i + \vec{v}_{[f][f+1]}^i \cdot \Delta t + \vec{a}_{[f-1][f][f+1]}^i \cdot \Delta t^2 \\ &= 3.x_{[f+1]}^i - 3.x_{[f]}^i + x_{[f-1]}^i\end{aligned}\quad (29)$$

Siendo el radio de búsqueda en [f+2], la distancia [f][f+1]. Con los puntos encontrados en cada búsqueda de todas las posibilidades, se evalúa la variación de aceleración para los puntos [f-1][f][f+1][f+2], y elige la menor de todas, estableciendo el enlace de 4 puntos. Finalmente, se calcula la aceleración y velocidad del enlace [f-1][f][f+2], y se guardan los indices que permitieron la decisión, esta vez con cuatro elementos para indicar que se procedió con la segunda búsqueda.

- No se encuentra ningún punto, tanto para la búsqueda en [f+1] como en [f+2]. En este caso, se presentan múltiples alternativas, en distintas etapas. La mas inmediata durante el enlazado frame a frame, es aumentar el radio de búsqueda (por ejemplo puede suceder con un punto acelerando y fuera del radio de búsqueda). Este aumento puede ser limitado, o indefinido hasta encontrar un punto aunque en una distancia mucho mayor a la esperada, por lo que deben ser validados posteriormente. Si el enlace pasa la validación dentro del frame, puede no pasar una validación posterior de trayectoria lo que se verá mas adelante

El enlazado final es similar a los presentado para régimen, pero en caso de múltiples marcadores candidatos en el frame final [f+1], no se puede extender el movimiento, por lo que se elige mediante menor aceleración en los últimos tres frames con una sola búsqueda desde [f] a [f+1], pero otra alternativa igualmente valida hubiera sido buscar sobre los últimos cuatro frames. Se eligió la primer opción debido a ser un caso simplificado del enlazado en régimen ya implementada.

Sin embargo, el enlazado inicial presenta una situación diferente, no se tiene información previa, y deben establecerse las bases para el inicio del enlazado. Para ello se cargan todos los marcadores en los primeros

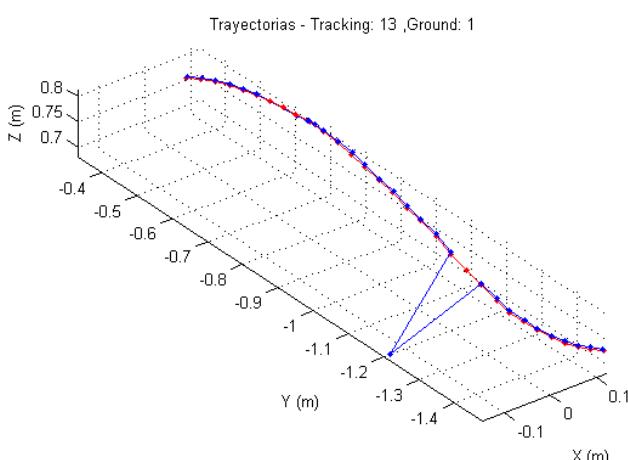
3 frames, se calculan todas las posibles combinaciones de trayectorias entre elementos. En caso de existir combinaciones forzadas invalidas, las mismas presentan una aceleración resultante notoriamente mayor a la de enlaces, pero si corresponden a algún punto erróneo este se perderá naturalmente durante el enlazado,

Una vez enlazado el ultimo frame de las secuencia, se procede a limpiar aquellas trayectorias que perdieron marcadores en el camino estableciendo un umbral de perdida aceptables sobre el largo de las secuencias obtenidas. Adicionalmente, se descartan todos los puntos reconstruidos que no fueron asignados a ninguna trayectoria

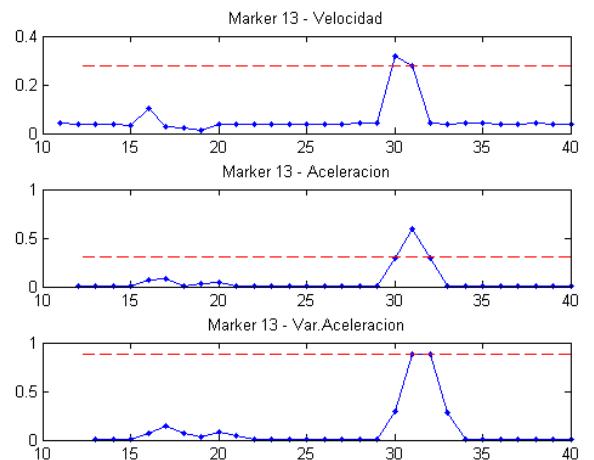
8.3.2. Validación e Inventario de trayectorias

Antes de consolidar la matriz de enlaces y proceder a que los marcadores en $[f+1]$ hereden las etiquetas de las trayectorias a las que pertenecen, los enlaces deben ser validados en múltiples instancias:

- **Validación dentro del frame:** verificar que los indices de la matriz de enlaces en $[f+1]$ son únicos, asociados a una sola trayectoria. Si dos o mas trayectorias se enlazaron a un mismo punto en $[f+1]$, se comparará la aceleración con la que fueron enlazadas, validando aquella con menor aceleración, y descartando las otras. En este punto , existe la posibilidad de haber agregado todas las trayectorias involucradas en la decisión en vez de una sola trayectoria por marcador en $[f+1]$, que mejor cumplía las condiciones para ese marcador. De haber elegido esta opción, el descartar una trayectoria que podría haber sido elegida por menor variación , daría paso a la siguiente mejor. Este caso sucedía mas en los casos que se aplico el seguimiento para trayectorias 2D, no tanto en 3D, por lo cual se terminó procediendo con solo una trayectoria por marcador, la cual en caso de ser invalida debe ser evaluada en la etapa de inventario de trayectorias
- **Validación en trayectoria:** pueden existir puntos que fueron reconstruidos con leves errores que deben detectarse, corregirse y estimar un reemplazo. Estos puntos son detectados como enlazados correctamente, pero con posición, velocidad, o aceleración que presenta una discontinuidad notoria, como puede observarse en el ejemplo de la figura 67.



(a) Trayectoria



(b) Velocidad,Aceleración,Variación Ac.

Figura 67: Ejemplo de discontinuidad en un marcador, por punto mal reconstruido. La figura 67a presenta en azul la trayectoria reconstruida, en rojo el ground truth

Se establece un umbral a partir del estudio de la distribución de la aceleración de cada marcador (figura 68a) para encontrar la aceleración que presenta un salto abrupto, y detectar los frames donde se supera dicho umbral para corregir el marcador. El procedimiento para estimar los marcadores en estos casos,

es el mismo que se verá al momento de inventario de trayectorias.

Como opción general, se implementó una alternativa que en vez de calcular un umbral para cada trayectoria, establece un umbral global, el cual es útil para detectar aceleraciones notoriamente altas sin tener que estudiar cada trayectoria. Esta opción se logra mediante una ejecución en dos instancias del seguimiento, una primera instancia sin límites globales de aceleración en enlazado, y una segunda con un límite establecido a un porcentaje de la distribución de la aceleración, asumiendo un nivel a priori para perdidas (en nuestras pruebas, se estableció que filtrar al nivel que cumplan el 99 % de las aceleraciones de todos los marcadores enlazados arroja buenos resultados). Si durante la segunda instancia, un enlace global supera este umbral, se descarta y se procede con la recuperación de trayectoria.

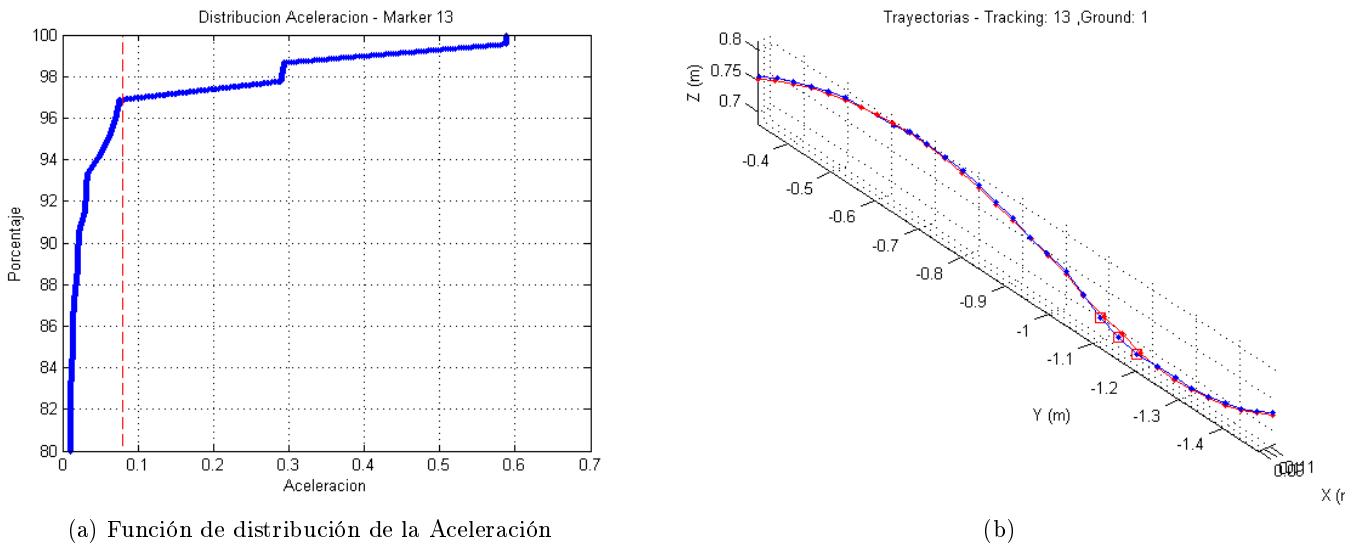


Figura 68: Ejemplo Resultado de Umbral y Corrección En Trayectoria

- **Inventario de Trayectorias:** Durante el enlazado en un frame, se tienen marcadores en $[f]$ que no lograron enlazarse en $[f+1]$, pero cuya trayectoria podría estar enlazada hasta este frame. Estos puntos deben ser identificados, mediante la comparación de la segunda columna de la matriz de enlaces $[f][f+1]$ (actual) y la tercera columna de la matriz de enlaces $[f-1][f]$ (anterior), ya que ambas tienen información de los marcadores en el mismo frame, pero enlazan hacia atrás y adelante. Los elementos que se encuentren en la matriz $[f-1][f]$, pero no hayan sido enlazados en $[f][f+1]$, son agregados a una lista que contiene hasta que momento el frame mantenía el enlace (última vez que se tuvo información de la trayectoria a la cual pertenece), y que índice de marcador tenía en ese momento (pasar de índice en un frame, a trayectoria a la cual pertenece es trivial consultando las etiquetas de marcador que se van heredando de frame a frame).

Una vez actualizada la lista de las trayectorias perdidas en $[f][f+1]$, se deben tratar de enlazar los puntos de $[f+1]$ que no entraron en el enlazado regular, con las trayectorias perdidas hasta $[f-1]$. Todos los puntos que sobraron en el enlazado regular, son evaluados contra la lista de trayectorias perdidas, y se revisan dos condiciones:

1. **Distancia con respecto a una estimación lineal**, prolongando el movimiento tomando el último punto como inicio, y los últimos frames de la trayectoria conocida como desplazamiento. El desplazamiento es repetido tantas veces como tiempo perdido tiene el marcador: si una trayectoria estaba definida hasta $[f-1]$ y se buscan enlaces con elementos de $[f+1]$, el desplazamiento es repetido dos veces, como puede observarse en el ejemplo de la figura 69b.

```
*****
-----
@(f+1) sobran: 14 19 20
@(f) sobran: 7 19 20
--> Perdi marker: 7 @(104), path: 8
-----
(f) (f+1) = (104) (105), enlaces = 17
*****
```

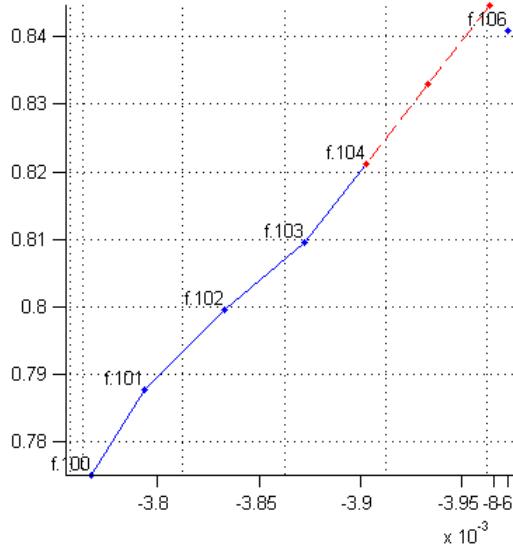
```
-----
@(f+1) sobran: 3 15 20
trayectoria: 8 , punto 15@ (106) [-0.00579      -3.96      0.841]
-->dist a estimacion_lineal: 0.00417 ,step: 0.039 ,ratio_direccional: 0.107
trayectoria: 8 , punto 15@ (106) [-0.00579      -3.96      0.841]
-->dist a ultimo conocido: 0.071 ,step: 0.039 ,ratio_radial: 1.82

posibles_rescates =
```

```
    8.0000   15.0000   0.0710
```

```
@(f) sobran: 14 19 20
-----
(f) (f+1) = (105) (106), enlaces = 18
*****
```

(a) Salida de Código durante perdida y recuperación de trayectoria



(b) Trayectoria

Figura 69: Trayectoria perdida en frame 104, con posible candidato de recuperación en frame 106 por cercanía con la estimación por desplazamiento

2. **Distancia radial con respecto al ultimo punto conocido.** En algunos casos, la perdida del enlazado puede suceder cuando la trayectoria está en reposo (por ejemplo, un pie apoyado antes de volver a despegarse del suelo), o en transición (en el medio de una curva), por lo cual la estimación lineal anterior es invalida. Para ello, es útil relevar la distancia entre el ultimo punto conocido de una trayectoria trunca, y los puntos que no se enlazaron en $[f+1]$. Esta distancia, en caso de una posible recuperación, deberá ser proporcional al ultimo traslado conocido, por la diferencia temporal de frames entre el ultimo punto, y el posible candidato.

El procedimiento de validación indica que marcadores son inválidos, tanto usando el umbral global, como el individual, pero esta validación puede truncar una trayectoria durante el enlazado que luego debe ser estimada en caso de recuperación, o debe ser filtrado para el caso de post-procesamiento. Se debe establecer un procedimiento para tratar de recuperar estos marcadores, tratando de cumplir con las restricciones impuestas.

8.3.3. Estimación de Marcadores Perdidos Durante Enlazado

Si se encuentra algún punto que cumpla alguna de las condiciones de recuperación de trayectorias, es considerado para continuar la trayectoria, y deben estimarse los puntos intermedios para completar la trayectoria.

Esta estimación es realizada mediante mínimos cuadrados, donde las condiciones iniciales dependen de cuantos puntos de la trayectoria se tenían hasta el momento, la condición final es el punto encontrado en $[f+1]$, las incógnitas son los puntos intermedios que se quieren encontrar, y las múltiples ecuaciones a cumplir son las planteadas en (24) y (25).

Sea $X_{[f+1]}$ un punto candidato por las condiciones anteriores, y el ultimo punto conocido en $[f-1]$ de un trayectoria que pretende continuar, verifica $[f-1] \geq 3$, entonces las ecuaciones que el punto a estimar $\tilde{X}_{[f]}$ deberá cumplir, (observar que las ecuaciones de variación de aceleración son combinación lineal de las ecuaciones de aceleración)

$$\begin{cases} X_{[f-3]} & -3.X_{[f-2]} & +3.X_{[f-1]} & -\tilde{X}_{[f]} & = 0 \\ X_{[f-2]} & -3.X_{[f-1]} & +3.\tilde{X}_{[f]} & -X_{[f+1]} & = 0 \\ X_{[f-2]} & -2.X_{[f-1]} & +\tilde{X}_{[f]} & & = 0 \\ X_{[f-1]} & -2.\tilde{X}_{[f]} & +X_{[f+1]} & & = 0 \end{cases} \quad (30)$$

Escribiendo de forma matricial, separando los datos en incógnitas y condiciones,

$$\begin{aligned} \begin{pmatrix} 1 & -3 & 3 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & -3 & 3 & -1 \\ 0 & 1 & -2 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & -2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} X_{[f-3]} \\ X_{[f-2]} \\ X_{[f-1]} \\ \tilde{X}_{[f]} \\ X_{[f+1]} \end{pmatrix} &= \begin{pmatrix} 1 & -3 & 3 \\ 0 & 1 & -3 \\ 0 & 1 & -2 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} X_{[f-3]} \\ X_{[f-2]} \\ X_{[f-1]} \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix} \tilde{X}_{[f]} + \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} X_{[f+1]} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \\ \Rightarrow \underbrace{\begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix}}_{A_{[f]}} \tilde{X}_{[f]} &= -\underbrace{\begin{pmatrix} 1 & -3 & 3 \\ 0 & 1 & -3 \\ 0 & 1 & -2 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} X_{[f-3]} \\ X_{[f-2]} \\ X_{[f-1]} \end{pmatrix}}_{B_{[f]}} - \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} X_{[f+1]} \\ \Rightarrow \tilde{X}_{[f]} &= (A_{[f]}^t \cdot A_{[f]})^{-1} \cdot A_{[f]}^t \cdot B_{[f]} \end{aligned} \quad (31)$$

El procedimiento presentado para aproximación de puntos es análogo para el caso de tener n frames a estimar entre el ultimo momento f_i de una trayectoria, y su posible continuación en f_j , con $n+1 = f_j - f_i$. Si $f_i \geq 3$, se plantearán $n+1$ ecuaciones para variación de aceleración, y $n+1$ ecuaciones para variación de velocidad (aceleración), las cuales se resuelven de la misma forma.

$$\begin{cases} X_{[f_i-2]} & -3.X_{[f_i-1]} & +3.X_{[f_i]} & -\tilde{X}_{[f_i+1]} & = 0 \\ X_{[f_i-1]} & -3.X_{[f_i]} & +3.\tilde{X}_{[f_i+1]} & -\tilde{X}_{[f_i+2]} & = 0 \\ X_{[f_i]} & -3.\tilde{X}_{[f_i+1]} & +3.\tilde{X}_{[f_i+2]} & -\tilde{X}_{[f_i+3]} & = 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ \tilde{X}_{[f_j-3]} & -3.\tilde{X}_{[f_i-j]} & +3.\tilde{X}_{[f_j-1]} & -X_{[f_j]} & = 0 \end{cases} \quad (32)$$

En caso que la información previa a la perdida es menor, con $f_i \geq 2$, se plantea una ecuación menos, aquella que plantea la variación de aceleración de aceleración con el primer elemento incógnita que es la única que precisaría tres elementos previos, las otras ecuaciones no tienen problemas para plantearse.

Esta metodología de estimación de puntos intermedios es retomada para la validación en trayectoria, donde las incógnitas pasan a ser los puntos que deben ser regularizados debido a presentar aceleración excesiva y discontinua para el marcador (como fue establecido al principio de esta sección).

8.4. Resultados y Análisis

El objetivo del bloque de seguimiento es identificar los puntos reconstruidos, presentarlos como trayectorias, y corregirlos si es necesario. Por esta razón, es esperable que para una misma secuencia, los resultados sean similares a la reconstrucción, siendo las únicas leves diferencias las correcciones realizadas sobre trayectorias particulares, y la posibilidad de medir el error por marcador individual ya que a esta altura del algoritmo ya están identificados las distintas trayectorias. Los siguientes resultados fueron probados sobre una captura sintética de 113 frames, 14 marcadores, a lo largo de 17 cámaras.

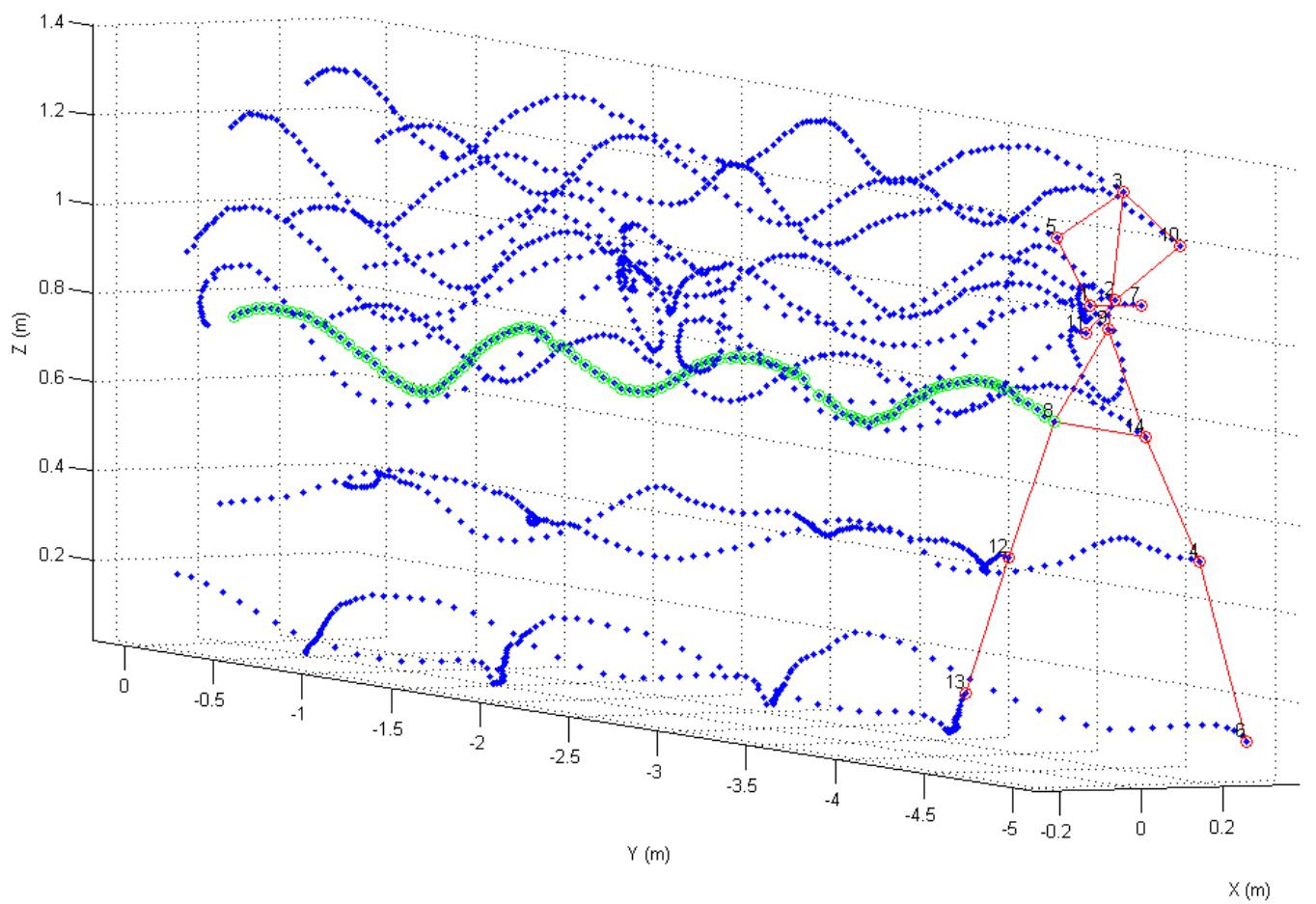


Figura 70: Tracking sobre captura sintética, 113 frames, 17 cámaras, 14 marcadores

El filtrado y validación por trayectorias, permite reducir el error máximo y mejorar el promedio de trayectorias específicas (marcador 8 en figura), pero al aplicar globalmente puede perjudicar a aquellas trayectorias que tengan naturalmente discontinuidades en aceleración debido a variaciones abruptas de movimiento (Tabla 8). Para todos los marcadores, el error promedio se encuentra por debajo de 0.5 cm para la reconstrucción sobre videos sintéticos de la secuencia CMU-8-07-100-200 con 17 cámaras, y con el filtrado por aceleración individual de marcadores. En otras capturas, los comportamientos son similares con promedios inferiores a 0.5 cm, y errores máximos por debajo de 3 cm, para el caso de reconstrucción con 17 cámaras. Mas adelante se estudiará el impacto de cambiar los conjuntos de cámaras en marcadores.

Marker Track	Marker Ground	Name Ground	Error Promedio(cm)	Percentil 99 %(cm)	Error Promedio (filtrado)(cm)	Percentil 99 % (filtrado)(cm)
12	1	LeftUpLeg	0,3671	0,5158	0,4042	2,0371
3	2	LeftLeg	0,367	0,5411	0,5456	2,7576
2	3	LeftFoot	0,372	0,558	0,377	0,7558
6	4	RightUpLeg	0,3714	0,5879	0,4033	1,6849
4	5	RightLeg	0,378	0,586	0,446	2,1396
14	6	RightFoot	0,4212	1,8483	0,4447	1,8483
9	7	Spine	0,404	0,6043	0,4103	0,7652
7	8	Head	0,3867	0,9063	0,3923	1,2422
8	9	LeftArm	0,3666	0,7997	0,3617	0,594
13	10	LeftForeArm	0,3873	0,9056	0,3961	1,1897
10	11	LeftHand	0,4007	1,1722	0,4128	1,4842
1	12	RightArm	0,4025	1,4771	0,3866	0,944
11	13	RightForeArm	0,3844	0,781	0,3945	0,8591
5	14	RightHand	0,3816	0,7728	0,411	1,1087
		Secuencia	0,35686	0,81266	0,38305	1,6747

Tabla 8: Medida de error de tracking en captura de la base de datos sintética.

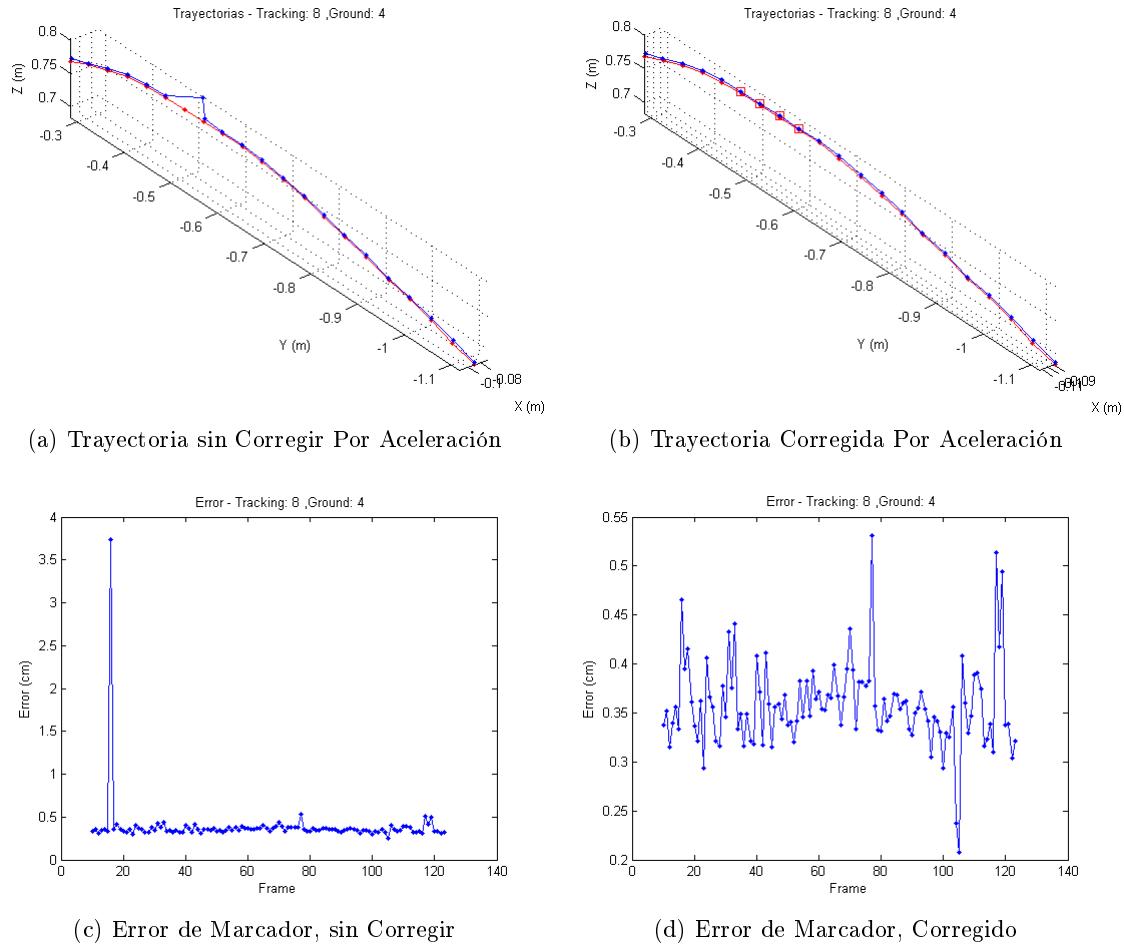


Figura 71: Corrección por variación de aceleración, medidas de error antes y después de corregir

Al tener las etiquetas constantes para las trayectorias, es posible visualizar la relación entre marcado-

res, quedando pendientes medidas adicionales para robustecer el sistema, como imponer restricciones al movimiento entre marcadores en un mismo miembro, por imponer no solo continuidad en aceleración de marcadores sino ángulos de articulaciones y huesos. Esta continuidad debe tener cierta tolerancia debido a que los marcadores son representativos de articulaciones, y no se mueven completamente solidarios por lo que existen leves variaciones en las distancias entre marcadores, como se observa en la figura 72b, correspondiente a los marcadores asociados a la pierna en la captura 8_03_100_100. En este caso se observa la continuidad y periodicidad del ángulo entre marcadores así como la constancia de la distancia, salvo momentos ocasionales, asociados a momentos específicos de la captura (cuando el pie rompe el reposo por ejemplo, antes de dar otro paso) ,sin ser mayor a los pocos centímetros en momentos puntuales y recuperables en régimen.

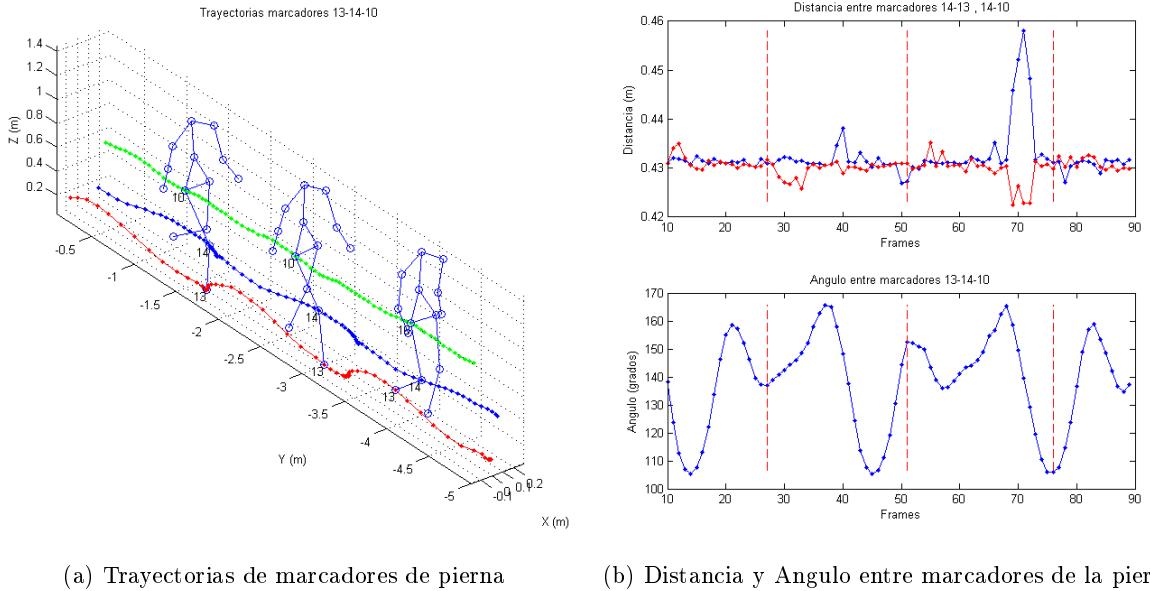


Figura 72: Ejemplos de Posibles restricciones en angulo y distancia, para el caso de la pierna en marcha

9. Evaluación

9.1. Medida de Error

Tanto para el caso de la segmentación de los vídeos como la reconstrucción de los marcadores, se tiene los verdaderos marcadores generados en la secuencia, por lo que es necesario establecer una medida de error sobre la salida de los algoritmos. Se eligió aplicar una metodología basada en la distancia euclíadiana promedio, entre los marcadores de ambos conjuntos [14] .

Asumiendo que los conjuntos de datos de salida de algoritmos y ground truth, tienen sus cuadros sincronizados temporalmente, en un cuadro $[f]$ dado se tienen M marcadores en un conjunto \mathbf{x} , $\{m_i(x)\}, i = 1, \dots, M$, donde $m_i(x) \in \mathbf{R}^3$ (o \mathbf{R}^2 para el caso de las vistas de cámaras individuales), y $\tilde{\mathbf{x}}$ es el conjunto ground truth con la misma cantidad M de marcadores alineados con \mathbf{x} (el i -ésimo marcador de \mathbf{x} se corresponde con el i -ésimo marcador de $\tilde{\mathbf{x}}$), se calcula la distancia como

$$D(\mathbf{x}_f, \tilde{\mathbf{x}}_f) = \frac{1}{M} \sum_{i=1}^M \|m_i^{[f]}(\mathbf{x}) - m_i^{[f]}(\tilde{\mathbf{x}})\| \quad (33)$$

Sin embargo, el cálculo debe ser modificado para contemplar el caso en que la cantidad de marcadores a la salida del procesamiento es menor a M , se define un conjunto binario en cada frame $\Delta = \{\delta_1, \delta_2, \dots, \delta_M\}$, donde δ_i indica con 1 si el i -ésimo marcador de $\tilde{\mathbf{x}}$ fue detectado, 0 en caso contrario. La ecuación (33) queda entonces

$$D(\mathbf{x}_f, \tilde{\mathbf{x}}_f, \Delta_f) = \frac{1}{\sum_{j=1}^M \delta_j} \sum_{i=1}^M \delta_i \cdot \|m_i^{[f]}(\mathbf{x}) - m_i^{[f]}(\tilde{\mathbf{x}})\| \quad (34)$$

En una secuencia con F frames, la performance promedio es calculada como el promedio de los errores en cada frame,

$$\mu_{secuencia} = \frac{1}{F} \sum_{f=1}^F D(\mathbf{x}_f, \tilde{\mathbf{x}}_f, \Delta_f) \quad (35)$$

Para poder trabajar con los datos a la salida de la segmentación y reconstrucción de las secuencias, es necesario obtener datos adicionales y entonces aplicar la ecuación (35). Específicamente, las parejas entre marcadores obtenidos y aquellos en el ground truth , que permite alinear y comparar los marcadores, y definir cuales fueron detectados.

El emparejamiento es realizado frame a frame, calculando en una matriz la distancia euclíadiana entre todos los pares $\{i, j\}$, donde $i = 1, \dots, M_x$ es un marcador del conjunto \mathbf{x} obtenido mediante algoritmo en un frame $[f]$, y $j = 1, \dots, M_{\tilde{x}}$ es un marcador del conjunto $\tilde{\mathbf{x}}$ de ground truth,

$$d_{i,j}^{[f]} = \{\|m_i^{[f]}(\mathbf{x}) - m_j^{[f]}(\tilde{\mathbf{x}})\|\} \quad (36)$$

Una vez calculadas todas las distancias para un frame, se buscan aquellas parejas que presenta la menor distancia, relevando la pareja (i, j) para la cual se verifica. Una vez obtenida esta distancia, los marcadores (i, j) quedan descartados de la matriz, volviendo a buscar la siguiente pareja con distancia mínima, hasta que ya no queden elementos para emparejar (lo cual sucede en caso que se generen menos marcadores que en el ground truth como puede suceder en segmentación, o si todos los marcadores de ground truth ya fueron emparejados y sobran marcadores, como sucede en reconstrucción). Trabajar con las parejas en todos los frames de la secuencia, es análogo a trabajar con la ecuación (34).

Para las medidas de los distintos bloques, se trabajará no solo con el promedio de error de secuencia, sino también con la magnitud que cumple que el 99 % de los puntos o marcadores, estén por debajo de esa magnitud. Se decidió elegir esta representación, en vez de la desviación estándar debido a que el error en la

distancia no presenta una distribución gaussiana, sino euclíadiana, donde todos los errores están entre cero e infinito (en este caso, no se tiene error infinito ya que los coeficientes binarios de detección se anulan), donde el error promedio es aquel percentil que la mayoría de los puntos está situado, y el 99 % es afín al error máximo esperado.

9.2. Performance

9.2.1. Capturas Sintéticas

Las múltiples secuencias sintéticas generadas en Blender como fue establecido en la sección 3.4 son ingresadas al sistema, utilizando los parámetros de calibración de las cámaras simuladas y los vídeos generados para las 17 cámaras. Cada conjunto de datos fue procesado por cada uno de los bloques establecidos en la sección 4 y comparado con el ground truth obtenido por Blender junto a los vídeos utilizando la metodología establecida en la sección 9.1 para medir los resultados a la salida de cada bloque. Se realizaron las pruebas para 5 secuencias, 2 de las cuales fueron probadas con distinta adquisición, indicadas en la tabla 9 como X, YY, Z donde $Z = 1, 2$ corresponden a dos tasas de muestreo diferentes.

captura	markers	frames	n.cams	SEGM.	SEGM.	RECONS.	RECONS.	TRACK.	TRACK.
				Promedio (px)	99 % (px)	Promedio (cm)	99 % (cm)	Promedio (cm)	99 % (cm)
8,03,1	14	89	17	1,1063	3,6783	0,40778	2,6384	0,4318	2,9039
8,07,1	14	62	17	1,0871	3,1172	0,34382	1,806	0,34451	1,806
8,07,2	14	123	17	1,0912	3,3097	0,38736	1,2681	0,36381	1,2681
8,11	13	94	17	1,074	2,9042	0,38836	2,8705	0,38836	2,8705
9,07,1	14	29	17	1,1285	3,3211	0,28016	2,0401	0,28016	2,0401
9,07,2	14	57	17	1,1404	3,4476	0,34517	1,9902	0,34517	1,9902
9,12,1	13	300	15	1,0443	2,118	0,39731	1,4952	0,39741	1,4952

Tabla 9: Resultados de los bloques, para distintas capturas sintéticas

Los resultados para 17 cámaras arrojan resultados similares en distintas capturas para el caso de amplia disponibilidad de cámaras, y confirman los resultados y rendimientos presentados para los distintos bloques en las hipótesis planteadas para las capturas sintéticas. La segmentación de los vídeos presenta errores promedios alrededor del pixel y errores máximos del entorno de los 4 pixeles. La reconstrucción y el tracking presentan resultados similares, siendo la diferencia conceptual entre ambas el etiquetado de trayectorias, y presentan resultados con error medio menor a los 0.5 cm, y errores máximos por debajo de 5 cm para el caso de reconstrucción con 17 cámaras, y exceso de marcadores en reconstrucción (se establece como parámetro de puntos reconstruidos una cantidad mayor a la esperada)

9.2.2. Ruido En Segmentación

La prueba consiste en relevar el error promedio en reconstrucción, contra el ground truth 3D para distintas instancias de información de múltiples vistas bajo ruido aleatorio de distintas magnitudes en pixeles en las coordenadas X, Y . Recordando que la diferencia entre las proyecciones 2D y los vídeos segmentados, son la visibilidad de los marcadores estimada en un 70 % por cámara y el error de segmentación estimada en 1 pixel, el ruido es inyectado entre la segmentación y la reconstrucción siendo evaluada la salida de reconstrucción contra el ground truth 3D con el procedimiento de la sección 9.1 . En la tabla 3 de la sección 3.4, se estimo el impacto en metros del error en pixel cuya magnitud es relevada en el caso de la secuencia sintética.

Las pruebas confirman los resultados estimados en 3 en la secuencia dada , con cámaras no alejadas mas de 10 metros del sujeto, hasta los 2 pixeles (recordar que el conjunto de segmentación ya ingresa un cierto error propio al cual se le agrega el ruido) el error promedio se mantiene en el orden de los pocos centímetros con instancias de error máximo mayores. Con el agregado que la reconstrucción es implementada con una cantidad variable de marcadores, la cual permite buscar de reconstruir una mayor cantidad de marcadores a los del

		14 marcadores reconstruidos		18 marcadores reconstruidos		30 marcadores reconstruidos	
Conjunto	Ruido (pixels)	Promedio (cm)	99 % (cm)	Promedio (cm)	99 % (cm)	Promedio (cm)	99 % (cm)
Ground Cam	0	1,27E-10	1,01E-09	1,27E-10	1,01E-09	1,27E-10	1,01E-09
Segmentación	0	0,38553	1,6915	0,38553	1,6915	0,38305	1,6747
Ground Cam	0,5	1,0404	3,0757	0,5535	2,0504	0,53616	2,1104
Segmentación	0,5	0,76172	2,8548	0,70514	2,096	0,69771	2,0234
Ground Cam	1	1,6511	13,184	1,1398	5,1215	1,0356	3,7874
Segmentación	1	1,3948	9,2686	1,1158	3,8027	1,145	3,8481
Ground Cam	2	4,8746	59,8172	3,4818	53,3151	1,7094	7,4023
Segmentación	2	6,3302	49,8491	3,348	45,4941	2,0409	8,0023
Ground Cam	4	12,7279	131,2929	13,9006	121,5673	3,17	21,153
Segmentación	4	10,7759	67,2878	11,2504	102,6039	4,5432	40,5608
Ground Cam	8	22,6934	136,0204	21,8413	143,0939	8,7161	42,9549
Segmentación	8	25,7256	187,2483	24,2908	158,6828	8,6034	41,6941

Tabla 10: Resultados de Error en reconstrucción, para distintos caso de ruido agregado a la segmentación, tanto resultados sobre videos como sobre ground truth

sujeto para encontrar la mayor cantidad de posibilidades. A mayor cantidad de marcadores reconstruidos, se obtienen mejores resultados en los casos de mayor ruido.

9.2.3. Variación Cantidad de Cámaras

Hasta ahora todas las pruebas realizadas para los bloques presentados en la sección 4 , fueron realizadas sobre el conjunto entero de cámaras presentadas en la sección3.4, con 17 puntos de vistas distintos en el espacio de captura de la figura 7. Las pruebas de rendimiento con conjuntos reducidos de cámaras son realizadas sobre los últimos dos bloques de reconstrucción y tracking, debido a que no afectan el error en el bloque de segmentación, solo afecta la cantidad de videos para segmentar.

CONJUNTO	CAMARAS
C17	1,2,3,4,5,6,7,8,9,10,11,12,13,14,15,16,17
C15	3,4,5,6,7,8,9,11,12,13,14,15,16,17
C8	3,5,7,9,11,13,15,17
C6.1	4,6,8,12,14,16
C6.2	3,6,9,11,14,17
C6.3	3,5,9,11,13,17
C6.4	3,7,9,11,15,17
C5.1	1,3,9,11,17
C5.2	1,4,8,12,16
C4.1	4,8,12,16
C4.2	3,9,11,17

Tabla 11: Distintas Combinaciones de Amaras del laboratorio sintético, numeradas según la figura 7 presentada en la sección sección3.4

Las pruebas son realizadas sobre dos secuencias en particular, de distintas características de uso del espacio de captura de movimiento.

Captura de Marcha, Secuencia 8_07_100_200 En el movimiento de marcha de la captura 8_07, muestreada al 200 % (48 frames por segundo), el sujeto se mueve en el espacio de captura desde el lugar de la

figura 7 desde donde se encuentra la cámara 2 hasta donde está la cámara 10, caminando de forma rectilínea.

MARKER	NOMBRE	C17		C8	
		Promedio (cm)	99 % (cm)	Promedio (cm)	99 % (cm)
1	LeftUpLeg	0,3671	0,5158	0,3551	0,6197
2	LeftLeg	0,367	0,5411	0,3491	0,4464
3	LeftFoot	0,372	0,558	0,3582	0,5339
4	RightUpLeg	0,3714	0,5879	0,368	0,6825
5	RightLeg	0,378	0,586	0,3627	0,6065
6	RightFoot	0,4212	1,8483	0,3597	0,5667
7	Spine	0,404	0,6043	0,3819	0,5122
8	Head	0,3867	0,9063	0,3676	0,5208
9	LeftArm	0,3666	0,7997	0,3607	0,516
10	LeftForeArm	0,3873	0,9056	0,3621	0,6793
11	LeftHand	0,4007	1,1722	0,3667	0,7895
12	RightArm	0,4025	1,4771	0,3602	0,5078
13	RightForeArm	0,3844	0,781	0,36	0,5199
14	RightHand	0,3816	0,7728	0,3637	0,4884
Secuencia		0,35686	0,81266	0,33603	0,53412

Tabla 12: Error de Marcadores en Tracking para conjuntos de 17 y 8 cámaras en el caso de Marcha

Con la máxima cantidad de cámaras, todos los marcadores son reconstruidos y sus trayectorias seguidas a lo largo de la secuencia, con las medidas de error ya encontradas hasta el momento, de error de marcador menor al centímetro, y errores máximos puntuales del orden de los pocos centímetros. Si se reduce el conjunto de cámaras, para tener una "visión doble" desde cada una de las esquinas en el espacio de captura, se mantiene el buen rendimiento del sistema, con errores similares a los obtenidos anteriormente, obteniendo leves mejoras en algunos marcadores pero también leves incrementos en el error para otros, ambas situaciones equilibran el promedio de la secuencia. Ambos casos son presentados en la tabla 12,

Reduciendo el conjunto a 6 cámaras, comienza a influir no solo la cantidad sino la ubicación de las mismas. En la tabla 13 el conjunto 6.1 tiene 3 cámaras laterales sobre una misma pared en cada lado del "pasillo" donde camina el sujeto, y permite reconstruir la mitad de los marcadores sin problemas, pero la otra mitad presenta errores promedios altos, y picos de errores más altos aún. El otro conjunto 6.2 presenta una distribución "hexagonal rodeando al sujeto de captura, pero los resultados son similares al conjunto anterior.

En la tabla 14, se presentan los resultados de una combinación de cámaras usualmente ensayado en la bibliografía relevada ([39] , [14]). El mismo consiste en no tener todas las cámaras especialmente distribuidas de forma similar como en el conjunto 6.1 o 6.2, sino tener un conjunto de 2 agrupadas y una tercera separada por cada lado, y cada lado tiene su conjunto de 2 cámaras del lado opuesto. Combinaciones de cámaras con esta geometría presentan resultados notoriamente mejores a las otras combinaciones de 6 cámaras ensayadas anteriormente.

Finalmente, los conjuntos de 5 cámaras (Apéndice ,tabla 17) son solidarios a los conjuntos de 4 cámaras (Apéndice tabla 18), donde solo los marcadores de los pies, hombros y cabeza logran buenos resultados. La única diferencia entre ambos conjuntos, es la cámara superior.

Captura de Movimiento Libre, 9_12_100_100 La secuencia 9_12 muestreada al 100 % (24fps), presenta un sujeto en movimiento libre caminando en círculos, hacia adelante y atrás en todo el espacio de captura. Debido a que en algunos momentos de la captura se perdían todos los marcadores en algunas cámaras (1, 2, 10) , y la reconstrucción no pueden procesar una cámara cuando no tiene marcadores en un momento dado, se decidió solo trabajar con las cámaras que tiene marcadores en todos los cuadros de la

MARKER	CONJUNTO	C6.1		C6.2	
	NOMBRE	Promedio (cm)	99 % (cm)	Promedio (cm)	99 % cm)
1	LeftUpLeg	5,821	37,6612	3,6182	45,3281
2	LeftLeg	0,3513	0,816	PERDIDO	PERDIDO
3	LeftFoot	0,3605	1,2945	0,3667	0,8624
4	RightUpLeg	4,1048	58,1895	1,2155	27,1109
5	RightLeg	0,3472	0,4227	0,3412	0,41
6	RightFoot	0,5627	9,3183	0,7806	19,5713
7	Spine	0,664	17,1032	0,4985	5,5806
8	Head	0,3559	0,4546	0,38	0,54
9	LeftArm	0,5959	6,4694	0,6544	9,2929
10	LeftForeArm	0,3472	0,4888	0,3608	0,656
11	LeftHand	0,3519	0,6833	0,3717	0,7004
12	RightArm	0,5879	6,7102	0,5145	9,4856
13	RightForeArm	0,3511	0,6307	0,3653	0,6726
14	RightHand	0,4799	7,4024	0,6051	14,0673
	Secuencia	1,0095	24,3404	0,71806	17,1131

Tabla 13: Error de Marcadores en Tracking para algunos conjuntos de 6 cámaras en el caso de Marcha

secuencia de 300 frames. Las trayectorias obtenidas en tracking y reconstrucción se observan en la figura 73

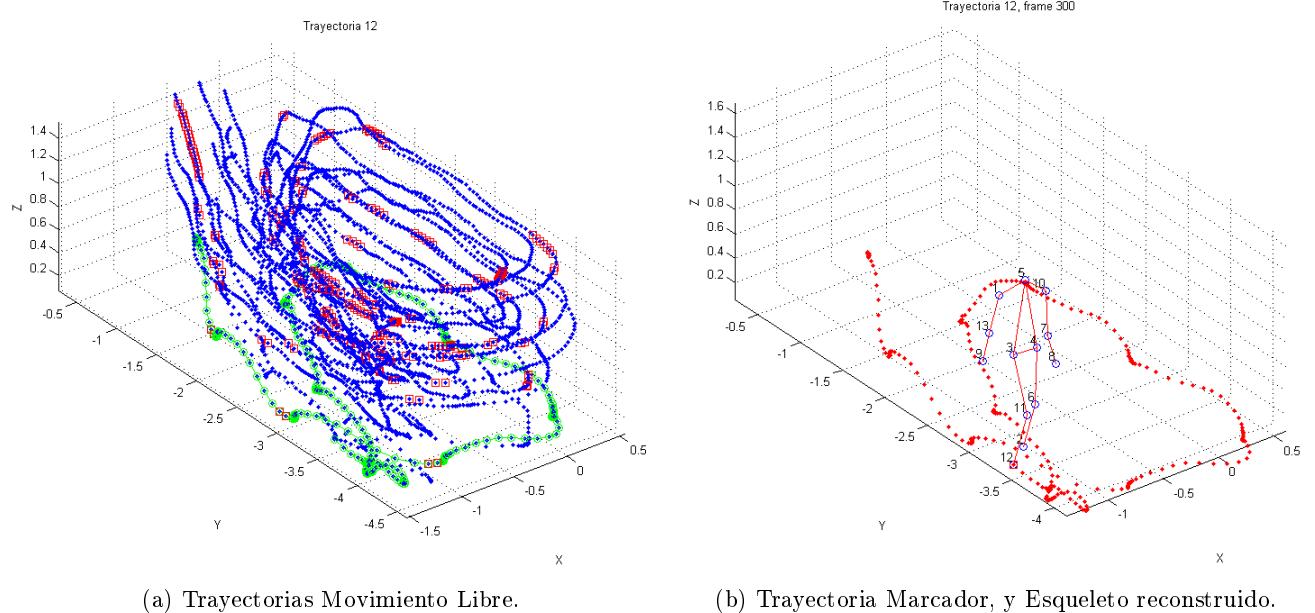


Figura 73: Trayectorias obtenidas para Movimiento Libre.

Para el caso de todas las cámaras, o dos cámaras por esquina cuyos resultados son relevados en la tabla 15 , se confirman los resultados obtenidos en la captura de marcha de buenos resultados para todos los marcadores.

Utilizando los conjuntos de 6 cámaras asimétricas lateralmente estudiado anteriormente, la tabla 16 muestra que es posible tener un buen rendimiento para casi todos los marcadores. El único marcador con problemas, presenta un buen promedio de error pero un pico de error máximo a corregir. Finalmente el

MARKER	NOMBRE	C6.3		C6.4	
		Promedio (cm)	99 % (cm)	Promedio (cm)	99 % (cm)
1	LeftUpLeg	1,4455	22,4893	PERDIDO	PERDIDO
2	LeftLeg	0,3948	1,7799	0,5296	2,74
3	LeftFoot	0,3824	0,8816	0,3844	0,8658
4	RightUpLeg	1,1137	12,3685	1,4861	15,8273
5	RightLeg	0,4018	1,5785	0,3846	0,6913
6	RightFoot	0,3969	1,2771	0,393	1,3017
7	Spine	0,4152	1,4769	1,2313	10,2902
8	Head	0,384	0,7113	0,384	0,6934
9	LeftArm	0,5909	7,9405	0,3908	0,8389
10	LeftForeArm	0,4258	1,7149	0,3895	0,9638
11	LeftHand	0,3909	1,2141	0,3756	1,0439
12	RightArm	0,3756	0,7621	0,386	0,8189
13	RightForeArm	0,3968	0,9704	0,516	5,8124
14	RightHand	0,617	14,0623	0,7186	11,8042
Secuencia		0,51182	6,9322	0,5512	7,4726

Tabla 14: Error de Marcadores en Tracking para algunos conjuntos alternativos de 6 cámaras en el caso de Marcha

caso de 4 marcadores presenta malos resultados, con promedios aceptables, pero grandes errores máximos, y trayectorias que no se logran seguir en la totalidad de la secuencia.

NUMERO	NOMBRE	C15		C8	
		Promedio (cm)	99 % (cm)	Promedio (cm)	99 % (cm)
1	LeftUpLeg	0,4695	2,7781	0,4232	1,2907
2	LeftLeg	0,4176	1,4028	0,4232	2,3317
3	LeftFoot	0,3935	0,714	0,4045	0,6123
4	RightUpLeg	0,4451	2,9214	0,3882	1,4679
5	RightLeg	0,3726	1,0633	0,3475	0,7875
6	RightFoot	0,3633	0,8745	0,3858	2,204
7	Head	0,4068	1,5204	0,369	0,5278
8	LeftArm	0,3951	0,7051	0,4139	1,4362
9	LeftForeArm	0,467	2,9049	0,3852	0,5232
10	LeftHand	0,4259	1,5519	0,3923	0,5664
11	RightArm	0,3845	0,8526	0,4395	1,7055
12	RightForeArm	0,3987	1,696	0,3441	0,5617
13	RightHand	0,3866	1,1216	0,3528	0,7263
Secuencia		0,39741	1,4952	0,37824	1,2867

Tabla 15: Error de Marcadores en Tracking para algunos conjuntos de 15 y 8 cámaras en el caso de Movimiento Libre

NUMERO	NOMBRE	C6.3		C4.2	
		Promedio (cm)	99 % (cm)	Promedio (cm)	99 % (cm)
1	LeftUpLeg	0,8081	9,8783	3,9761	23,5115
2	LeftLeg	0,5145	3,5296	0,959	9,4765
3	LeftFoot	0,4198	0,6535	0,9796	17,8756
4	RightUpLeg	0,4243	2,0492	6,5918	36,9034
5	RightLeg	0,3553	1,0051	0,8372	15,4254
6	RightFoot	0,3852	2,2009	1,1164	30,4735
7	Head	0,3803	0,5388	0,378	0,526
8	LeftArm	0,4288	1,3562	1,5435	20,0225
9	LeftForeArm	0,3955	0,5965	0,8621	12,847
10	LeftHand	0,398	0,5513	1,5922	17,1708
11	RightArm	0,5743	3,208	5,5887	25,7882
12	RightForeArm	0,358	0,6621	PERDIDO	PERDIDO
13	RightHand	0,3492	0,6748	PERDIDO	PERDIDO
Secuencia		0,43212	2,4391	1,8061	25,7332

Tabla 16: Error de Marcadores en Tracking para algunos conjuntos de 6 y 4 cámaras en el caso de Movimiento Libre

10. Conclusiones

La aplicación desarrollada logra a partir de las capturas de múltiples vídeos de un sujeto en movimiento, detectar los marcadores en cada toma, junto a la información de las cámaras reconstruir la posición de los marcadores en el espacio , y poder identificar cada marcador a lo largo de la secuencia temporal.

El relevo de bibliografía sobre el tema permitió observar los distintos enfoques del problema en distintos ámbitos, sus diferentes aplicaciones, y múltiples alternativas para solucionarlo, eligiendo un poco de cada lado para presentar nuestra propia solución, además de un conjunto propio de capturas sintéticas lo suficientemente ilustrativas para estudiar las nociones que se quisieron desarrollar, pero al mismo tiempo simples para poder generar múltiples conjuntos de datos en distintas situaciones. Sin embargo, esta simpleza no implica que nuestro conjunto de datos es completamente ideal, se modelan problemas que se van a encontrar en la realidad como la no visibilidad de marcadores en ciertas tomas y ciertos momentos.

La detección de marcadores en tomas individuales es lograda mediante segmentación, y con el apoyo de la extracción de fondo, presenta poco error para calcular los centros de los marcadores y se considera exitosa para el caso sintético y funcional en el caso real. El ajuste de los parámetros internos a la segmentación permite variar los resultados para poder descartar figuras extrañas a los marcadores que queremos detectar

El bloque de calibración de las cámaras es tan variable como las cámaras que se pretenden utilizar, pero se presenta una metodología propia si bien distinta a los casos observados para poder obtener los parámetros intrínsecos y extrínsecos de las cámaras del laboratorio de captura. Esta información es correctamente relevada , y permite medir como están relacionados los puntos en dos o mas vistas, lo cual es el corazón de la reconstrucción. Con esta información del espacio de captura, y los puntos segmentados en las múltiples vistas, los resultados del pasaje al espacio que logra el bloque en reconstrucción está fuertemente atado al volumen de información que viene de las cámaras. La reconstrucción permite generar los puntos en el espacio siempre que se tenga información para emparejar puntos en dos vistas y confirmar la relación. En las condiciones aceptables, la reconstrucción cumple con su cometido de generar los puntos con errores del orden del centímetro, lo cual se considera aceptable para un sistema de captura de movimiento. La dificultad de tener una calibración distinta a la propuesta, y pocas cámaras con las cuales trabajar, no permitió un estudio profundo en el caso real proporcionado por Darío Santos,(Hospital de Clínicas), obtenidas cuando el proyecto ya estaba muy avanzado. Sin embargo, se trabajó en una implementación que tuviera en cuenta las restricciones del caso real, la cual no pudo ser probada exhaustivamente.

Con los puntos generados en el espacio para todos los instantes de la secuencia, solo queda seguir e identificar las trayectorias de cada uno de los marcadores. Para esto se implemento un algoritmo de seguimiento basado en restricciones de velocidad y trayectorias, basada en la hipótesis de correcto muestreo de la secuencia , y que la reconstrucción logro reconstruir puntos en la mayoría de los casos. Si las perdidas son puntuales y no se mantienen en el tiempo, hay implementadas medidas para recuperar trayectorias de forma de continuar el movimiento. Los resultados de performance de seguimiento son los mismos que los de reconstrucción, pero se puede medir los errores de forma mas fina, teniendo para cada marcador el mismo buen rendimiento que para el conjunto entero, y toda posible discontinuidad puede ser detectada y reparada para forzar la continuidad.

Al no estar implementada la re-alimentación entre bloques que proponía Lorna Herda, se pudo desarrollar los bloques de forma independiente pero no se pudo medir si hubiera mejorado los resultados, sobretodo en el caso real que faltó probar, por no disponer de datos que cumplieran las hipótesis, no haberlos podido generar nosotros mismos ,o cuando nos fueron proporcionados se dispuso de poco tiempo para procesarlos.

El proyecto tardó en comenzar a definir todo lo aquí presentado en este documento, la búsqueda de bibliografía y de un sistema que presentara de forma comprensible el problema con nuestros conocimientos al momento de comenzar, se tomó más tiempo de lo estimado, y cuando se comenzó a implementar el sistema

se encontraron algunos problemas puntuales que necesitaron de la atención de todos los miembros del grupo para poder ser solucionados. La prorroga solicitada de 2 meses fue utilizada para terminar de solucionar los problemas, y se comenzó a documentar los resultados finales solo cuando todas las partes del sistema lograron funcionar. Con estos problemas puntuales solucionados, se logró concluir con los objetivos de comprender el sistema y presentar los distintos pasos para poder obtener resultados que muestran que la comprensión e interpretación de todo aquello que se relevó fue correcta.

Como trabajo a futuro, quedó explorar las opciones para robustecer el sistema en condiciones más exigentes asociadas al caso real, las medidas adicionales con restricciones para mantener coherencia asociada a un modelo físico, una interfaz gráfica completa para cada módulo (calibración interactiva, bloque de visualización de resultados, para mencionar un par de ejemplos) más amigable al usuario y/o orientada al experto.

11. Apéndice I: Clasificación de la bibliografía recopilada

A continuación se muestra una tabla con la clasificación de los documentos recopilados durante la etapa de investigación en este proyecto.

Los mismos están clasificados según las etapas que componen el sistema y tienen un código de color de acuerdo a la relevancia que tienen para el proyecto:

- Verde: el documento contiene información de valor para el proyecto, por lo que debe tenerse en cuenta.
- Amarillo: la información contenida en el documento, si bien está relacionada con la categoría en la cual está ubicada, no contiene la metodología elegida para la implementación, o no aporta información de valor.

Además, se agregan comentarios sobre el contenido de los documentos, el año en que fueron publicados, cantidad de citas en otras publicaciones, y ventajas y desventajas de la metodología aplicada.

		Mayor relevancia para el proyecto			
ARTÍCULO	CALIBRACIÓN	ADQUISIÓN	SEGMENTACIÓN	TRACKING	ESTIMACIÓN DE POSE
Skeleton-Based Motion Capture for Robust Reconstruction of Human Motion		Sistema Propietario Elite	Sistema Propietario Elite	3/8 vistas para tracking, usa puntos anteriores para estimar/verificar el siguiente, filtro de partículas para enlazar. Esqueleto Pre-Definido, a inicializar	Pasa 2D a reconstrucción 3D
Aplicación de histogramas para detección de cambios en imágenes			OTSU		
Método de valor umbral			Muy buen algoritmo		
Detección y seguimiento de objetos en entornos dinámicos mediante estimación predictiva del flujo óptico.			USAN method	emparejan marcadores de 2 frames consecutivos por proximidad geométrica y predictor de Kalman, usan flujo óptico tambien	
Investigación e implementación de un sistema de seguimiento de objetos basado en métodos de segmentación a través de level sets.			level sets method	nombró varios algoritmos de predicción pero no explica ninguno	
Detección, rastreo y reconstrucción tridimensional de marcadores pasivos para análisis de movimiento humano.	--> Grupo 3 cámaras (matriz fundamental, geometría epipolar y reproyección). --> Grupo 2 cámaras (matriz fundamental y geometría epipolar) --> DLT (Direct Linear Transformation)	--> 4 cámaras Fastec Imaging (250 frames por segundo)	--> Algoritmo detección movimiento (3 pasos) --> Algoritmo extracción de características(3 pasos)	-->Suponen velocidad y aceleración de partículas limitada (generar búsqueda cónica de proxima posición) -->Ventana móvil de 4 frames	
Development of affordable optical Based Gait Analysis Systems	--> DLT (Direct Linear Transformation)	--> Usan Leds como marcadores --> Cámaras de 25 y 90 fps --> Utilizan filtro óptico para manejar iluminación en las cámaras		-->Distancia Euclidiana para predicción -->Interpolación lineal cuando ocurre occlusion	
Marker Detection and trajectory generation algorithms for a multicamera based gait analysis system	--> corrige distorsión del lente -->calibración con 4 varillas colgantes con 6 marcadores cada una	-->6 cámaras CCD a 50hz -->2 plataformas de fuerza -->flash infrarrojo -->EMG -->unidad de sincronización	-->agrupa y detecta pixeles con nearest neighbourhood -->remueven "pixeles ruidosos" -->trabaja solapamiento de marcadores	-->Primer enlazado espacial 2D (al terminar ese proceso obtienen nube 3D de todos los puntos frame a frame) -->Luego enlazado temporal 3D (generan trayectorias)	DLT
Analisis de video para estimacion del movimiento humano una revisión					
Seguimiento en tiempo real de objetos sobre secuencia de imágenes empleando dispositivos de lógica programable.		analisis de la iluminacion, camaras LB100, etc	filtros matched,segmentación por color, métodos para reducir el ruido, level set	flujo óptico, filtros de partículas, redes neuronales, algoritmos de transformación afín	
Simple and robust hard cut detection using interframe differences.			pixeles, histogramas, block matching, object segmentation,	tracking and feature tracking based methods of shot boundary detection	
Treshold survey			evalúa 40 métodos de umbral sacando conclusiones para cada uno. Muy bueno		
Modelling and Tracking Articulated Motion from Multiple Camera Views		3 cámaras		Extended Kalman Filter, estimación para cada frame de los parámetros de un modelo de esqueleto. Como el modelo es 3D, implícitamente se reconstruye la pose al mismo tiempo	
Optical Motion Capture System with Pan-Tilt Camera Tracking and Realtime Data Processing	DLT	262fps(512x512pixels, 8bit) monochrome CCD camera		Polyhedra Search Algorithm	
Skeletal Parameter Estimation from Optical Motion Capture Data		Vicon , PhaseSpace		Se hace el tracking mediante una distancia no euclíadiana. Luego se ajusta un un esqueleto a los marcadores detectados	
Optical Motion Capture System with Pan-Tilt Camera Tracking and Realtime Data Processing		2 camaras, res 752x480, 30 Hz		Extended Kalman filter + geometría epipolar	
Resolving Motion Correspondence for Densely Moving Points				Tracking 2D, 3 métodos clásicos, contra uno nuevo propio original	
What can two images tell us about a third one?					Paper Elemental de Reconstrucción 3D

ARTÍCULO	Año	Citas (CiteSeer)	Citas (Google)	Pros?	Contras?
Skeleton-Based Motion Capture for Robust Reconstruction of Human Motion	31/01/2000	124	Using Skeleton-Based Tracking to Increase the Reliability of Optical Motion Capture	Sistema casi completo, filtro partículas para enlazar puntos. Muy mencionado en varios papers. Optimizado posteriormente en 2001 "Using Skeleton-Based Tracking to Increase the Reliability of Optical Motion Capture" 99 citas	Sistema propietario de Adquisición
Aplicación de histogramas para detección de cambios en imágenes					
Método de valor umbral					
Detección y seguimiento de objetos en entornos dinámicos mediante estimación predictiva del flujo óptico.					
Investigación e implementación de un sistema de seguimiento de objetos basado en métodos de segmentación a través de level sets.					
Detección, rastreo y reconstrucción tridimensional de marcadores pasivos para análisis de movimiento humano.	11/12/2009	0	2	Utilizan un método para medición de incertidumbre. Usa referencias conocidas	-Problemas cuando se cruzan marcadores y en períodos de occlusion largos
Development of affordable optical Based Gait Analysis Systems	01/05/2012 -Present	0	1	Este paper muestra lo que los autores estuvieron investigando desde hace algunos años. Han liberado papers que tratan el problema de manera incremental, incluso tratamiento y análisis de los datos para especialistas en biomecánica una vez obtenida los datos 3D	Hacen referencia a una base de datos pero no se encuentra disponible
Marker Detection and trajectory generation algorithms for a multicamera based gait analysis system	2001		14	-->Describe sistema completo para detección de marcadores. Orientado a adquisición de marcha, ver últimas figuras similares a los datos generados en Blender, mucho énfasis en segmentación	-->No introducen información del esqueleto .Puede llegar a introducir interacción con el usuario al final del proceso para correcciones. Sincronización temporal es confusa. Dificultad para marcadores cercanos
Analisis de video para estimacion del movimiento humano una revisión	15/04/2009			-->Buen resumen para introducirse en el tema que nos atañe	-->Solo es un resumen
Seguimiento en tiempo real de objetos sobre secuencia de imágenes empleando dispositivos de lógica programable.				Exponen varias referencias de libros que parecen ser buenos, tiene métodos para reducir el ruido, técnicas de estimación de campo de movimiento, documentaron las pruebas que hicieron, información bastante útil.	
Simple and robust hard cut detection using interframe differences.				muestra varias opciones	no dice mucho de cada una de ellas.
Treshold survey					
Modelling and Tracking Articulated Motion from Multiple Camera Views	2000	6	36	+ sistema orientado a pocas cámaras. Usando la información de todas las cámaras para reconstruir resolverla las occlusiones	- orientado fuertemente a real-time, robustez tracking? pan- tilt camera ?
Optical Motion Capture System with Pan-Tilt Camera Tracking and Realtime Data Processing	2002	0	70		-escrito en explicaciones formales aunque hay algunas referencias a otros artículos
Skeletal Parameter Estimation from Optical Motion Capture Data	2005	35	120		
Optical Motion Capture System with Pan-Tilt Camera Tracking and Realtime Data Processing	2008	0	1		
Resolving Motion Correspondence for Densely Moving Points	2001		293	Tracking 2D, no usa información de esqueleto. Estadístico, costos de asociar puntos a secuencia de tracking	Comparación con otros algoritmos, años 90, performance, complejidad, costo operacional, tracking 2D, sin mencionar 3D
What can two images tell us about a third one?	1993		131	Mencionado en varios papers	

12. Apéndice II: Interfaz gráfica (GUI)

Se implementó una interfaz gráfica de forma tal de ejecutar el sistema implementado de forma más práctica. Tanto para el proceso de principio a fin, como para cada bloque por separado.

Esto último permite obtener los datos de salida de cada bloque sin necesidad de ejecutar el proceso entero ahorrando tiempo de procesamiento.

Como era de esperarse, la interfaz gráfica tiene, entre otras cosas, todos los parámetros que se le ingresan al proceso en cada módulo, por ejemplo: umbral fijo y filtro de área en el bloque de segmentación, marcadores totales, cámaras a utilizar para la reconstrucción, o el rango de frames donde se procesarán los marcadores.

En la figura 74 se observa una captura de pantalla de la interfaz implementada.

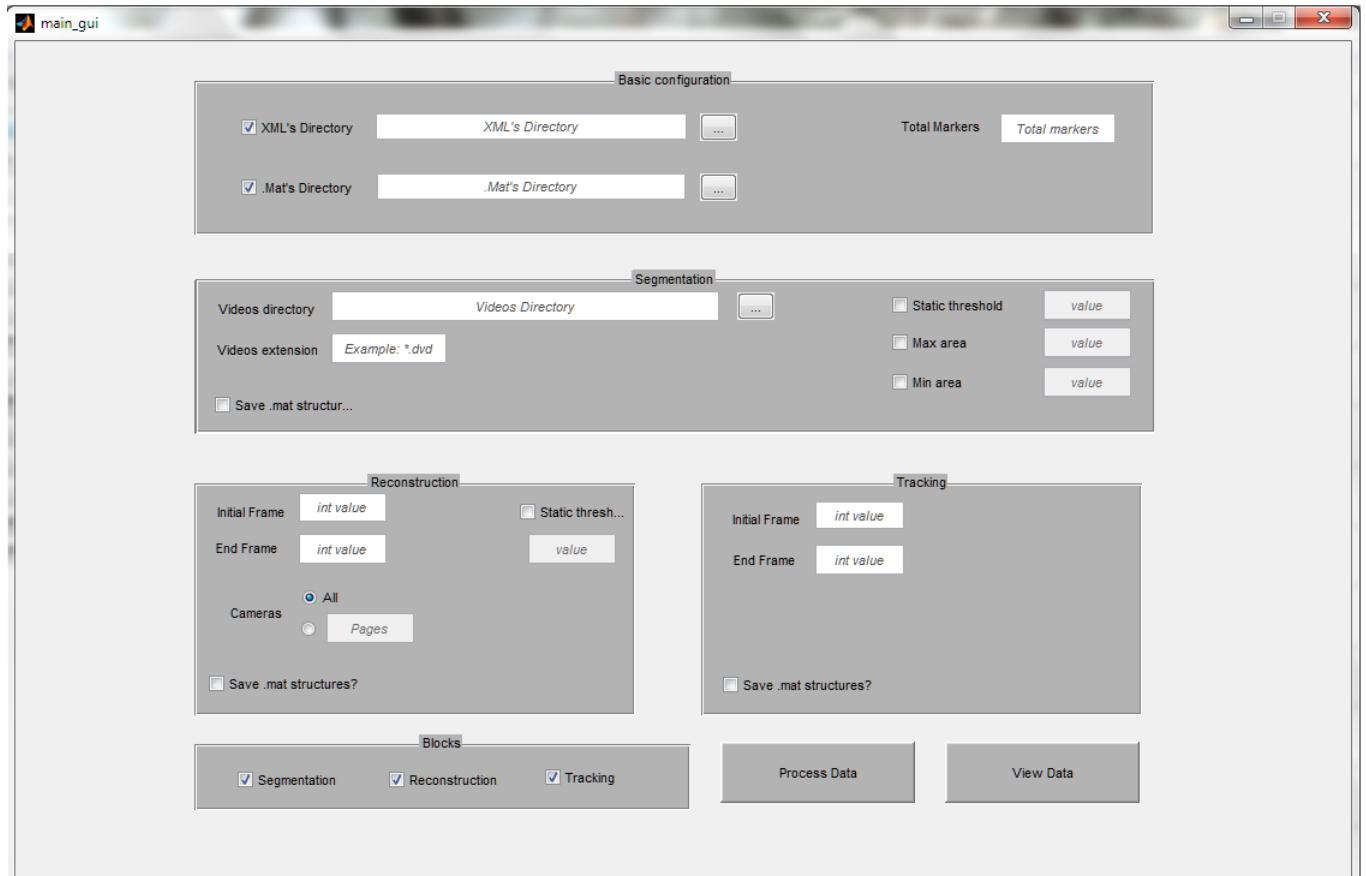


Figura 74: Vista de la interfaz gráfica implementada.

Cabe destacar que esta interfaz no pretende ser la interfaz final de la aplicación, sino un bosquejo, ya que el estado actual de la del sistema no permite que sea definido como “aplicación de usuario” sino como el estudio y la implementación de un sistema de captura de movimiento diseñado previamente.

Queda como pendiente, preferiblemente para un proyecto de ingeniería de sistemas, diseñar una interfaz de usuario completa, amigable y con mejor usabilidad para los especialistas que utilizarán el sistema.

13. Apéndice III: Performance en conjuntos de 5 y 4 cámaras

MARKER	CONJUNTO	C5.1	C5.1	C5.2	C5.2
	NOMBRE	Promedio (cm)	99 % (cm)	Promedio (cm)	99 % (cm)
1	LeftUpLeg	PERDIDO	PERDIDO	PERDIDO	PERDIDO
2	LeftLeg	0,4295	2,3917	0,8971	22,988
3	LeftFoot	0,4147	0,7458	0,5518	8,6042
4	RightUpLeg	4,2922	58,0209	PERDIDO	PERDIDO
5	RightLeg	3,3777	61,5332	0,3934	1,5824
6	RightFoot	PERDIDO	PERDIDO	0,493	4,8055
7	Spine	18,9827	50,6854	16,6915	35,0544
8	Head	9,2659	22,7929	PERDIDO	PERDIDO
9	LeftArm	0,5064	4,9531	0,3648	0,5347
10	LeftForeArm	0,6575	10,2007	0,7586	13,8037
11	LeftHand	0,6831	13,8355	1,5395	25,0238
12	RightArm	0,7107	14,7915	0,6703	7,409
13	RightForeArm	2,3882	34,3833	PERDIDO	PERDIDO
14	RightHand	1,906	38,9179	PERDIDO	PERDIDO
Secuencia		3,0121	40,035	1,0513	20,5912

Tabla 17: Error de Marcadores en Tracking para conjuntos de 5 cámaras en el caso de Marcha

MARKER	NOMBRE	C4.1		C4.2	
		Promedio (cm)	99 % (cm)	Promedio (cm)	99 % (cm)
1	LeftUpLeg	PERDIDO	PERDIDO	2,167	31,4114
2	LeftLeg	0,565	9,7164	1,1854	26,0476
3	LeftFoot	0,38	0,9696	0,4273	0,7269
4	RightUpLeg	PERDIDO	PERDIDO	0,8181	13,8336
5	RightLeg	0,6517	13,5	PERDIDO	PERDIDO
6	RightFoot	0,4682	4,8055	0,4841	1,1391
7	Spine	3,1591	30,8635	3,7266	29,8362
8	Head	0,3595	0,4278	0,388	0,54
9	LeftArm	0,3609	0,5417	0,4155	0,5588
10	LeftForeArm	2,8277	25,0512	2,8636	17,1966
11	LeftHand	0,6116	9,755	0,4814	3,8581
12	RightArm	0,6862	11,1969	0,6188	12,4351
13	RightForeArm	2,0736	21,7146	2,2073	25,8873
14	RightHand	0,9646	22,845	PERDIDO	PERDIDO
Secuencia		1,3662	23,0206	1,1976	22,5326

Tabla 18: Error de Marcadores en Tracking para conjuntos de 4 cámaras en el caso de Marcha

Referencias

- [1] Pascual J Figueroa, Neucimar J Leite, and Ricardo ML Barros. A flexible software for tracking of markers used in human motion analysis. *Computer methods and programs in biomedicine*, 72(2):155–165, 2003.
- [2] Kazutaka Kurihara, Shin’ichiro Hoshino, Katsu Yamane, and Yoshihiko Nakamura. Optical motion capture system with pan-tilt camera tracking and realtime data processing. In *ICRA*, pages 1241–1248, 2002.
- [3] Alvaro Pardo. Simple and robust hard cut detection using interframe differences. In *Progress in Pattern Recognition, Image Analysis and Applications*, pages 409–419. Springer, 2005.
- [4] Mehmet Sezgin et al. Survey over image thresholding techniques and quantitative performance evaluation. *Journal of Electronic imaging*, 13(1):146–168, 2004.
- [5] Nobuyuki Otsu. A threshold selection method from gray-level histograms. *Automatica*, 11(285-296):23–27, 1975.
- [6] Lorna Herda, Pascal Fua, Ralf Plänkers, Ronan Boulic, and Daniel Thalmann. Using skeleton-based tracking to increase the reliability of optical motion capture. *Human movement science*, 20(3):313–341, 2001.
- [7] Maurice Ringer and Joan Lasenby. Modelling and tracking articulated motion from multiple camera views. In *BMVC*, volume 2000, pages 172–181, 2000.
- [8] Adam G Kirk, James F O’Brien, and David A Forsyth. Skeletal parameter estimation from optical motion capture data. In *Computer Vision and Pattern Recognition, 2005. CVPR 2005. IEEE Computer Society Conference on*, volume 2, pages 782–788. IEEE, 2005.
- [9] C. J. Veenman, M.J.T. Reinders, and E. Backer. Resolving motion correspondence for densely moving points. *IEEE Transactions on Pattern Analysis and Machine Intelligence*, 23:54–72, 2001.
- [10] Olivier Faugeras and Luc Robert. What can two images tell us about a third one? *International Journal of Computer Vision*, 18(1):5–19, 1996.
- [11] Christian Andrés Diaz, María Luisa Toro, Johana Carolina Forero, and Andrés Torres. Detección, rastreo y reconstrucción tridimensional de marcadores pasivos para análisis de movimiento humano. cinemed iii-detection, tracking and 3d reconstruction of passive markers for human gait analysis. *Revista ingeniería Biomédica*, 3(6):56–68, 2009.
- [12] M Shahid Shafiq, S Turgut Tümer, and H Cenk Güler. Marker detection and trajectory generation algorithms for a multicamera based gait analysis system. *Mechatronics*, 11(4):409–437, 2001.
- [13] Fabio Martínez, Francisco Gómez, and Eduardo Romero. Análisis de vídeo para estimación del movimiento humano: una revisión. *Revista Med*, 17(1):953–106, 2009.
- [14] Leonid Sigal, Alexandru O Balan, and Michael J Black. Humaneva: Synchronized video and motion capture dataset and baseline algorithm for evaluation of articulated human motion. *International journal of computer vision*, 87(1-2):4–27, 2010.
- [15] Maddock Meredith and S Maddock. Motion capture file formats explained. *Department of Computer Science, University of Sheffield*, 211, 2001.
- [16] cgspeed. <http://www.cgspeed.com/>. Accedido 6-12-2014.
- [17] Rafael C Gonzalez and Richard E Woods. *Digital image processing*. Prentice hall Upper Saddle River, NJ:, 2002.

- [18] Rafael C Gonzalez and Richard E Woods. *Digital image processing*, chapter 3.5, page 174. Prentice hall Upper Saddle River, NJ:, 2002.
- [19] Opencv. <http://opencv.org/>. Accedido 29-11-2014.
- [20] Cvblob-blob library for opencv. <https://code.google.com/p/cvblob/>. Accedido 29-11-2014.
- [21] Rafael C Gonzalez and Richard E Woods. *Digital image processing*, chapter 10.3, page 760. Prentice hall Upper Saddle River, NJ:, 2002.
- [22] Rafael C Gonzalez and Richard E Woods. *Digital image processing*, chapter 9.6.3, page 692. Prentice hall Upper Saddle River, NJ:, 2002.
- [23] Rafael C Gonzalez and Richard E Woods. *Digital image processing*, chapter 12.2.2, page 894. Prentice hall Upper Saddle River, NJ:, 2002.
- [24] B Morse. Thresholding. http://homepages.inf.ed.ac.uk/rbf/CVonline/LOCAL_COPIES/MORSE/threshold.pdf. Accedido 29-11-2014.
- [25] Ming-Kuei Hu. Visual pattern recognition by moment invariants. *Information Theory, IRE Transactions on*, 8(2):179–187, 1962.
- [26] M Tailanian and J Cardelino. Kernel density estimator. <https://github.com/martin-etchart/kde>, 2013. Accedido 24-11-2014.
- [27] Shamik Sural, Gang Qian, and Sakti Pramanik. Segmentation and histogram generation using the hsv color space for image retrieval. In *Image Processing. 2002. Proceedings. 2002 International Conference on*, volume 2, pages II–589. IEEE, 2002.
- [28] Wikipedia. Binary large object. http://en.wikipedia.org/wiki/Binary_large_object. Accedido 29-11-2014.
- [29] Ayoub B Ayoub. The eccentricity of a conic section. *College Mathematics Journal*, 34(2):116–121, 2003.
- [30] Richard O Duda and Peter E Hart. Use of the hough transformation to detect lines and curves in pictures. *Communications of the ACM*, 15(1):11–15, 1972.
- [31] Wikipedia. Extensible markup language. http://es.wikipedia.org/wiki/Extensible_Markup_Language. Accedido 29-11-2014.
- [32] M. Black and L. Sigal. HumaEva dataset. <http://humaneva.is.tue.mpg.de/>. Accedido 29-11-2014.
- [33] Olivier Faugeras. *Three-dimensional computer vision: a geometric viewpoint*. MIT press, 1993.
- [34] Gerard Medioni and Sing Bing Kang. *Emerging topics in computer vision*. Prentice Hall PTR, 2004.
- [35] Richard Hartley and Andrew Zisserman. *Multiple view geometry in computer vision*. Cambridge university press, 2003.
- [36] Boguslaw Cyganek and J Paul Siebert. *An introduction to 3D computer vision techniques and algorithms*. John Wiley & Sons, 2011.
- [37] Rudolph Emil Kalman. A new approach to linear filtering and prediction problems. *Journal of Fluids Engineering*, 82(1):35–45, 1960.
- [38] N Malik, T. Dracos, and D. Papantoniou. Particle tracking in three-dimensional turbulent flows - part ii: Particle tracking. *Experiments in Fluids*, 15:297–294, 1993.
- [39] Ralph Gross and Jianbo Shi. The CMU motion of body (mobo) database. 2001.

- [40] Dwayne Phillips. *Image processing in C: analyzing and enhancing digital images*. R & D Publications, Inc., 1994.
- [41] Bobby Bodenheimer, Chuck Rose, Seth Rosenthal, and John Pella. *The process of motion capture: Dealing with the data*. Springer, 1997.
- [42] Richard D Seely, Sina Samangooei, M Lee, John N Carter, and Mark S Nixon. The university of southampton multi-biometric tunnel and introducing a novel 3d gait dataset. In *Biometrics: Theory, Applications and Systems, 2008. BTAS 2008. 2nd IEEE International Conference on*, pages 1–6. IEEE, 2008.
- [43] Prem Kuchi, Raghu Ram V Hiremagalur, Helen Huang, Michael Carhart, Jiping He, and Sethuraman Panchanathan. Drag: a database for recognition and analasys of gait. In *ITCom 2003*, pages 115–124. International Society for Optics and Photonics, 2003.
- [44] Sincronización. <http://www.canon.es/>. Accedido 29-11-2014.
- [45] Todo fotografía. <http://todo-fotografia.com/>. Accedido 2-12-2014.