

DETAIL O AR

증강현실 당구 프로젝트

 2 0 1 8 9 2 0 0 3 9
 이 상 민

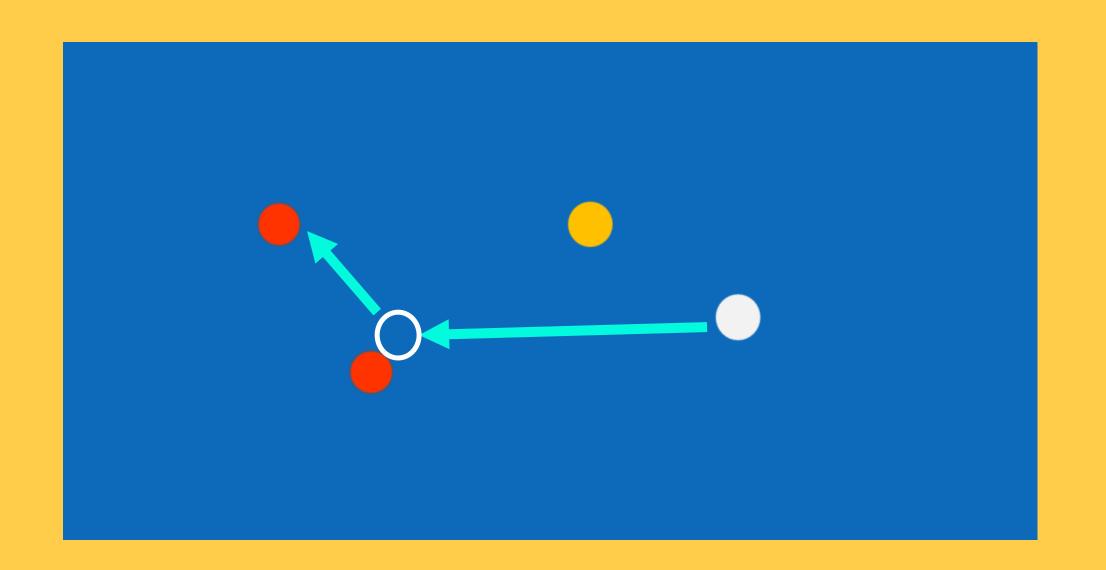
 2 0 1 8 9 2 0 0 2 5
 배 세 윤



- 01 DETAIL AR 이란?
- 02 안드로이드 카메라
- 03 당구대, 당구공 인식
- 04 3D 기하학적 처리
- 05 득점경로 계산 알고리즘
- <u>06</u> 구현결과
- **07** Q&A

DETAIL AR 소개 (의 01

DETAIL AR 소개



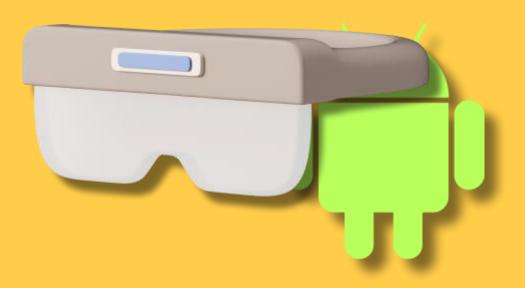




DETAIL AR 소개

"증강현실 당구 도우미 어플리케이션"





상(민)_세(윤)! DETAIL!



안로로이드 카메라 (강) 02



- 1. 안드로이드 스튜디오 카메라
- 2. NDK for C++ & OPENCV
- 3. 해상도 740*480 고점





당구대, 당구공 인식(강) 03

H 채널에서 4~30 값을 가진 노란색을 검출한 영상





노이즈에 강건한 알고리즘 필요

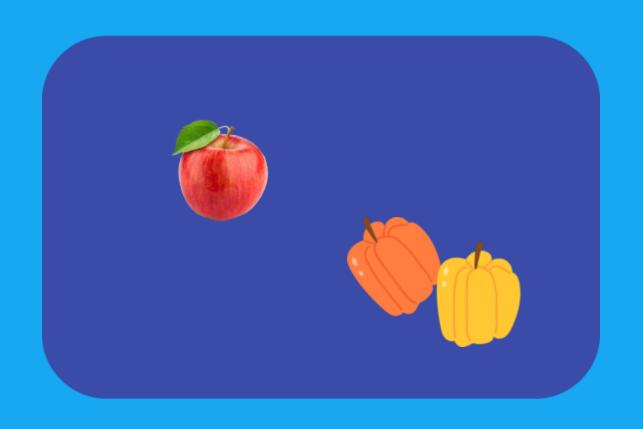


당구대 인식 조건

- 1) 가장 큰 파란 물체
- 2) 빨강, 노랑, 하얀 물체가 있어야 함
- 3) 코너가 존재해야 함
- + 허프라인을 이용

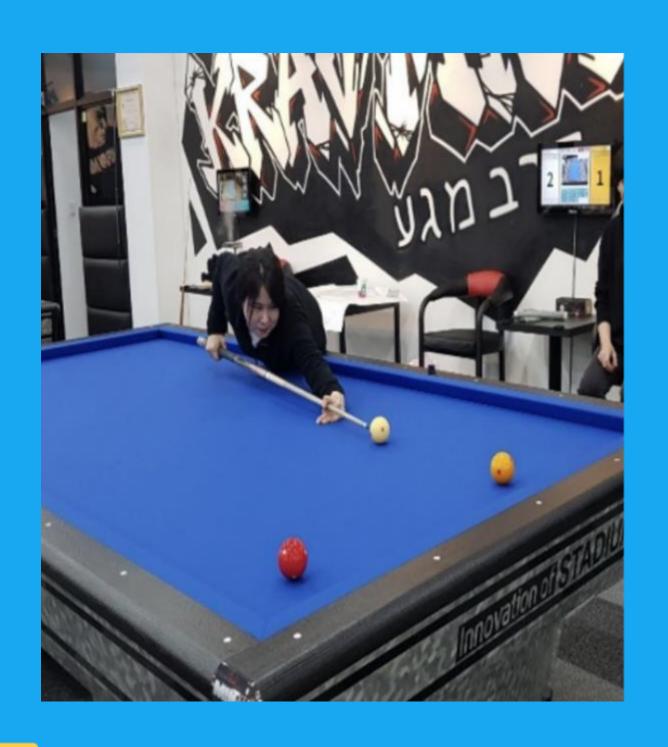
당구골 인식

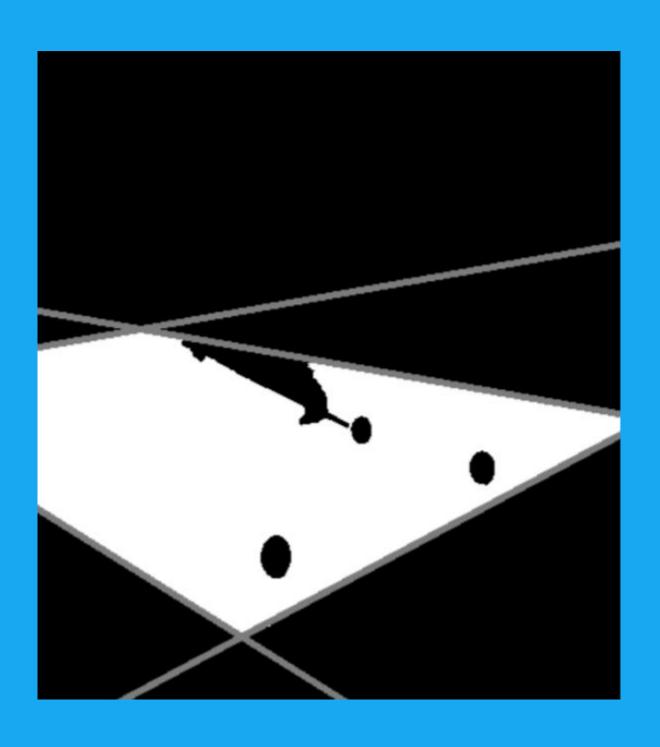
+ 당구대 내에 생기는 구멍 이용





어프라인을 이용한 코너 검출



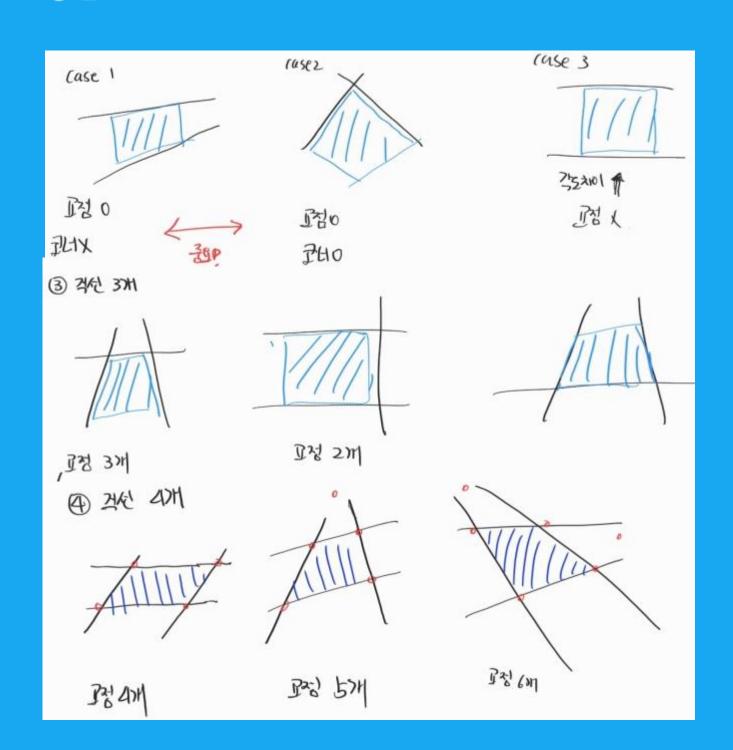




어프라인 직선을 이용한 교점 계산 유의할 점

- 1) 한 모서리에 직선이 여러개가 나온다.
- 2) 카메라 각도에 따른 당구대 모양변화



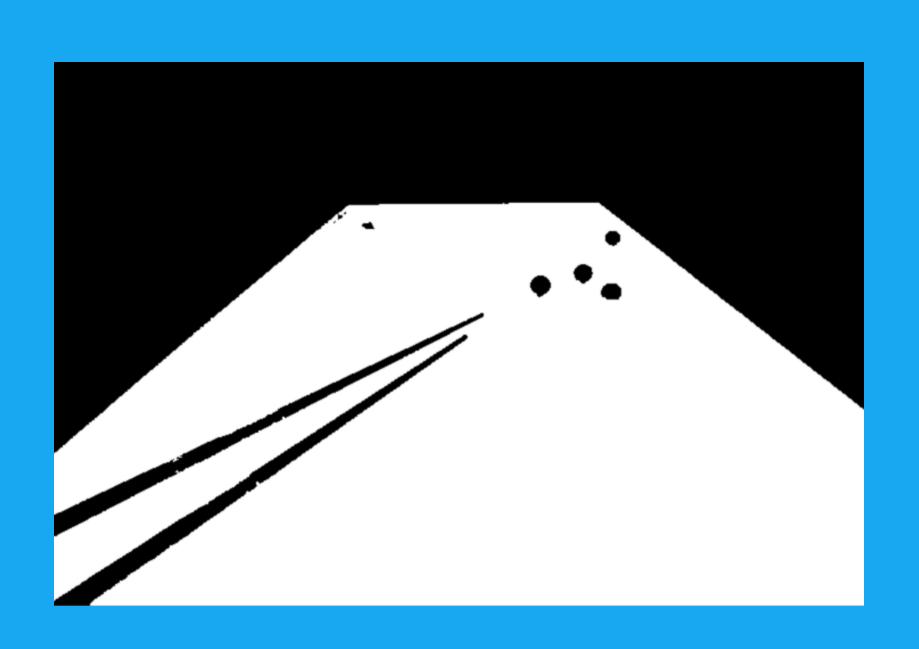




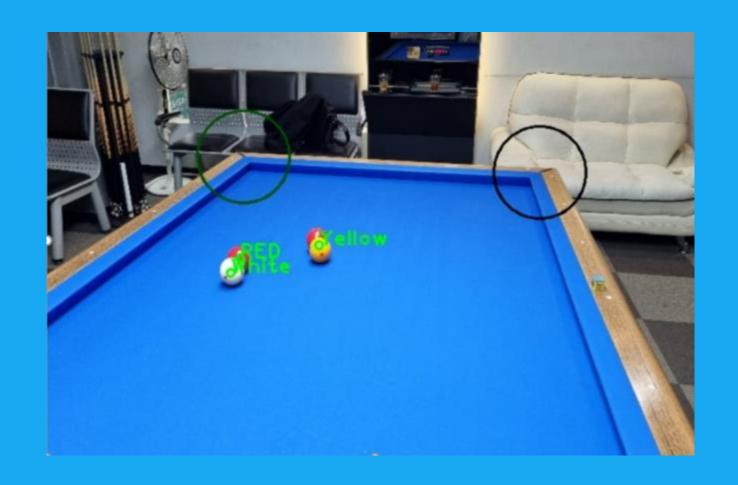
당구공 검출

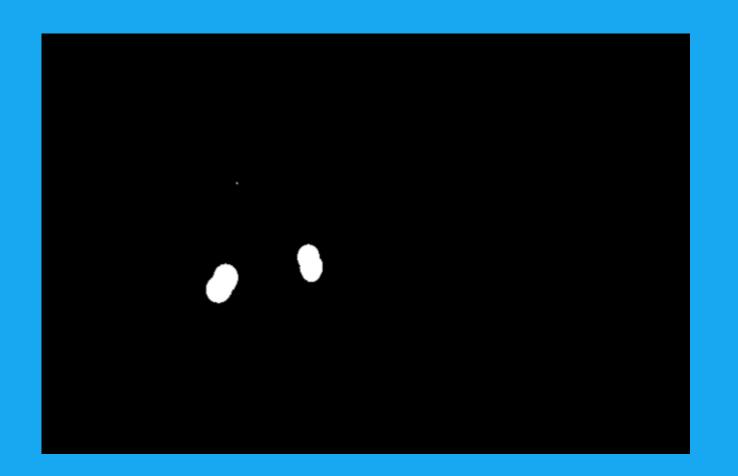
당구대 내에 생기는 구멍 이용

가로세로 비율을 이용해서 동그란 물체 걸러내기



보이는 각도에 따라 공이 겹쳐보일 수 있다.





K - Means 알고리즘으로 배결!

3D 기하학적 처리 (**) 04

당구대가 "마커"역할을 하는 마커 기반 증강현실

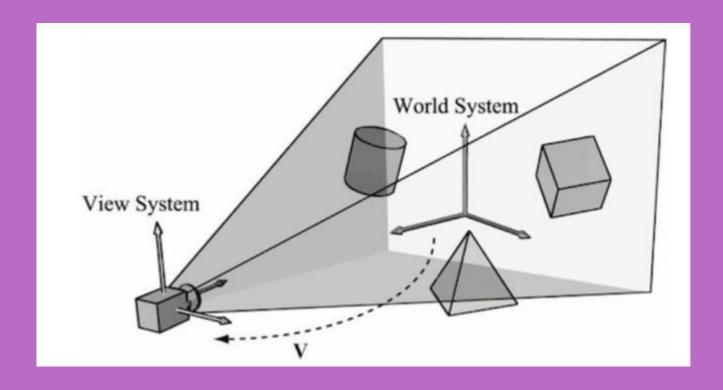


마커 기반



비마커 기반

카메라 POSE 추정



당구대를 기준으로 카메라가 어디에 위치해있는가?

카메라 행렬(파라미터)필요!

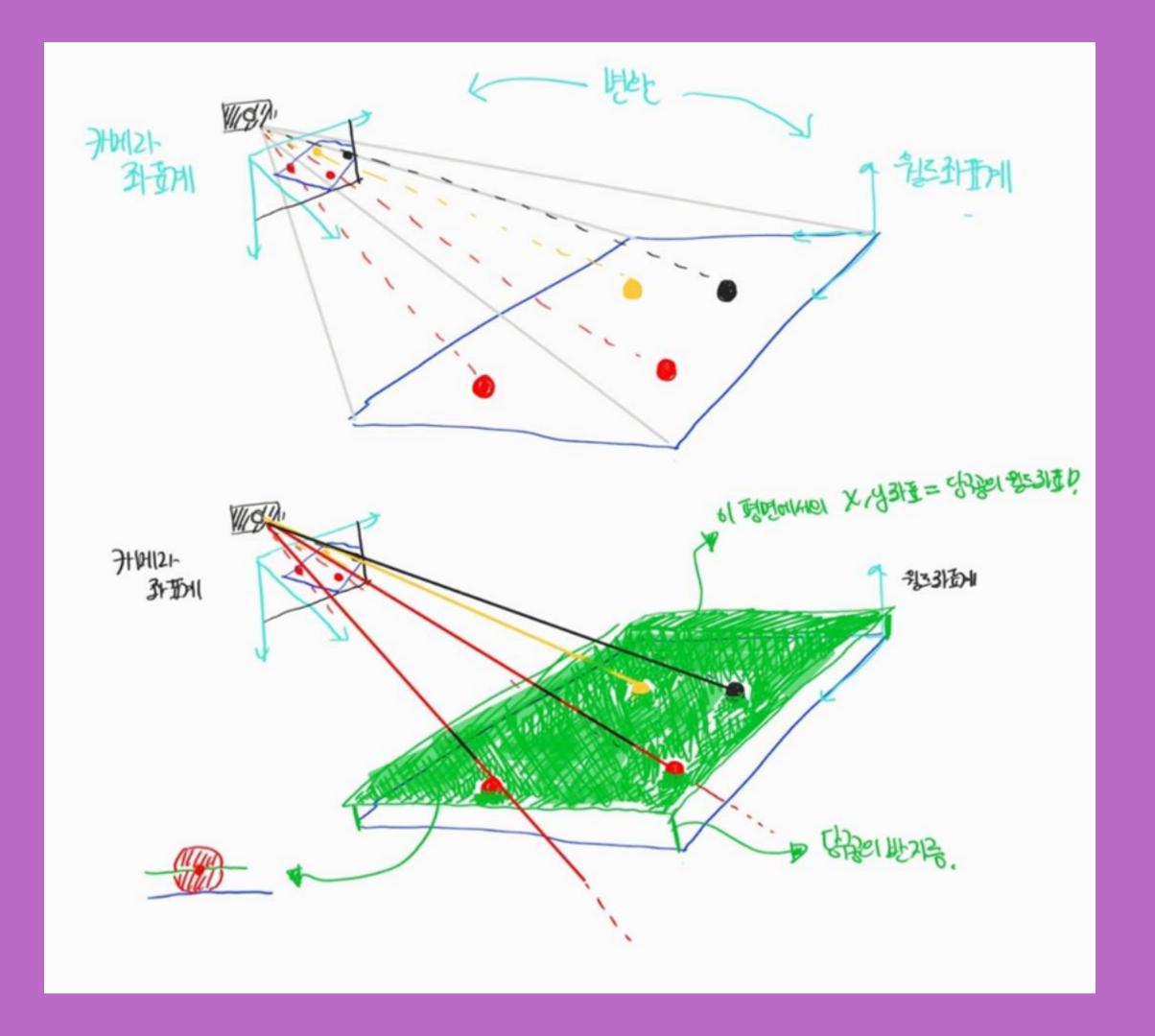
1) 카메라 외부 파라미터: 당구대 4개 코네 이용

2) 카메라 내부 파라미터:

$$s\begin{bmatrix} x \\ y \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} f_x & 0 & c_x \\ 0 & f_y & c_y \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} r_{11} & r_{12} & r_{13} & t_x \\ r_{21} & r_{22} & r_{23} & t_y \\ r_{31} & r_{32} & r_{33} & t_z \end{bmatrix} \begin{bmatrix} X \\ Y \\ Z \\ 1 \end{bmatrix}$$

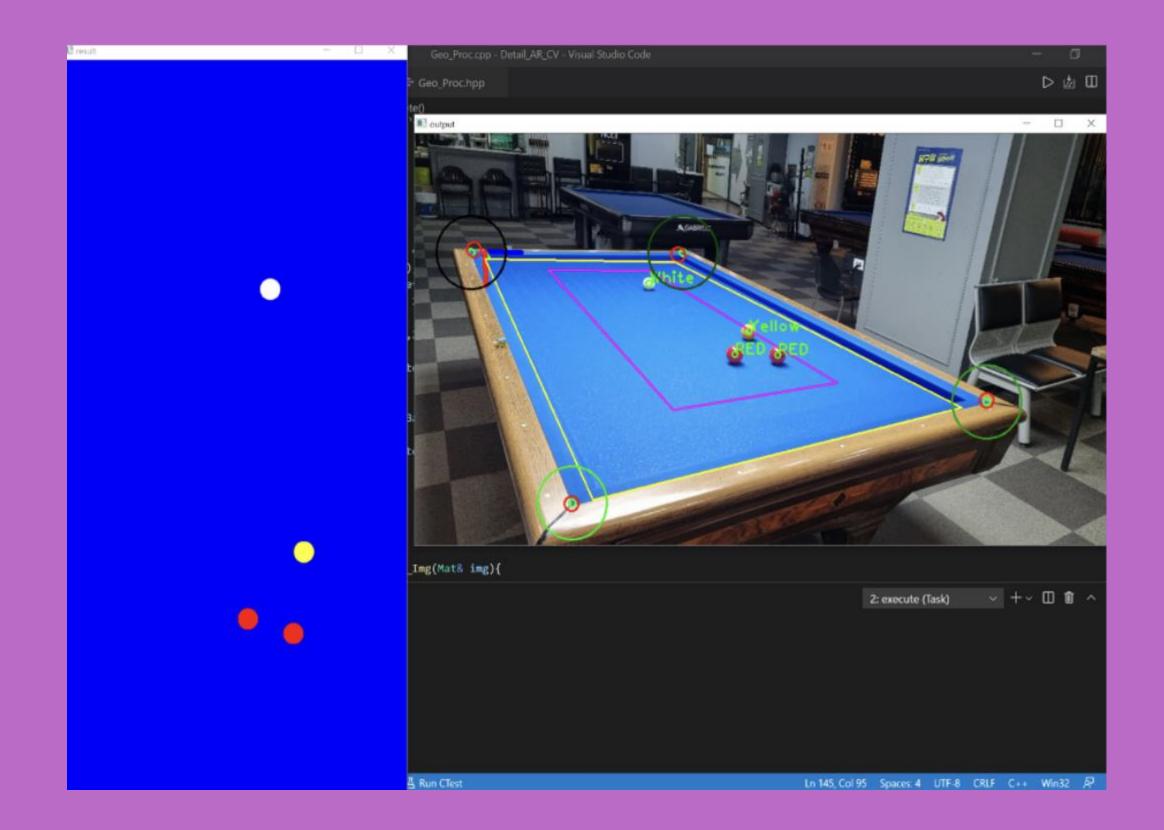


당구공 반지름 높이만큼의 가상 평면(출목)과 카메라 좌표계에서 월드 좌포계로 변환한 당구공(직선이 됨)과의 교점





당구공 3D월드 좌표 계산



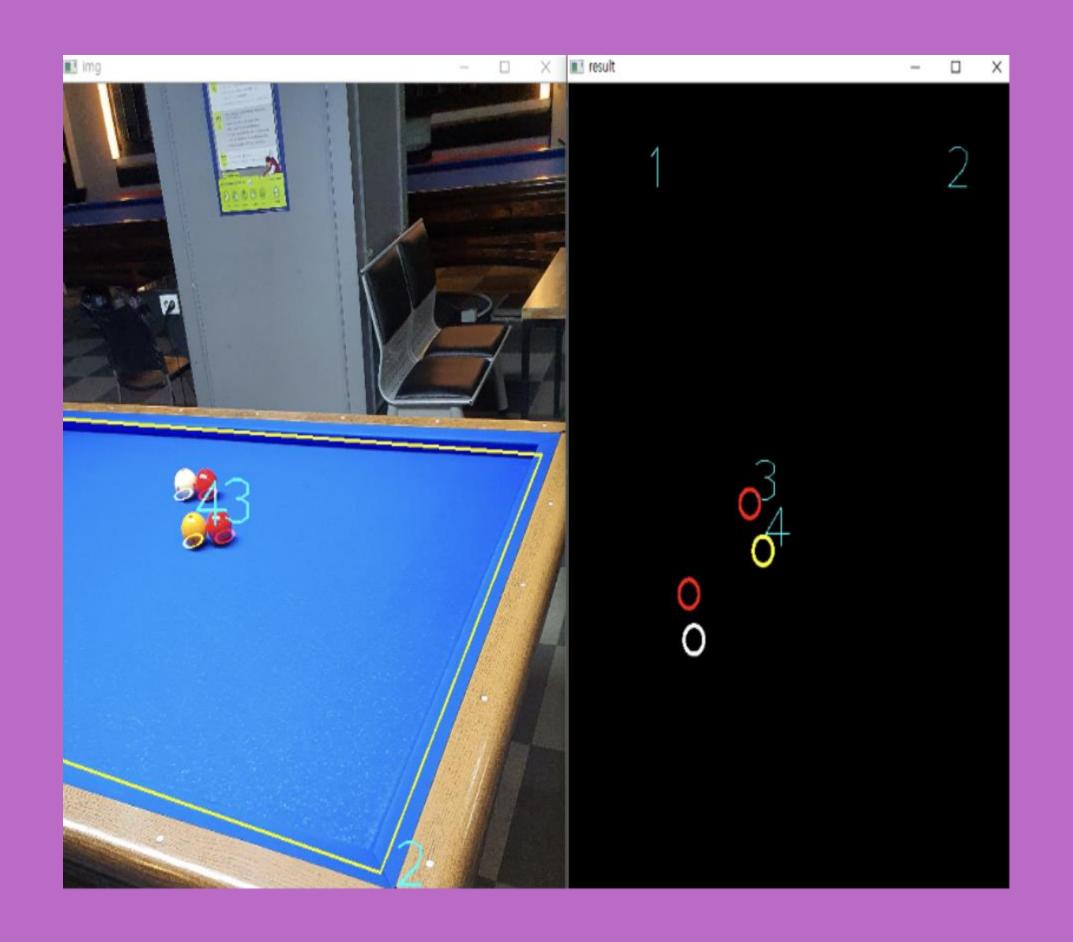


우리가 가진 3D월드 좌표

1) 당구대 4개 코너 좌표 2) 당구공 4개 중심 좌표

위의 총 8개 조함을 이용하여

다양한 각도에서 증강현실 구현

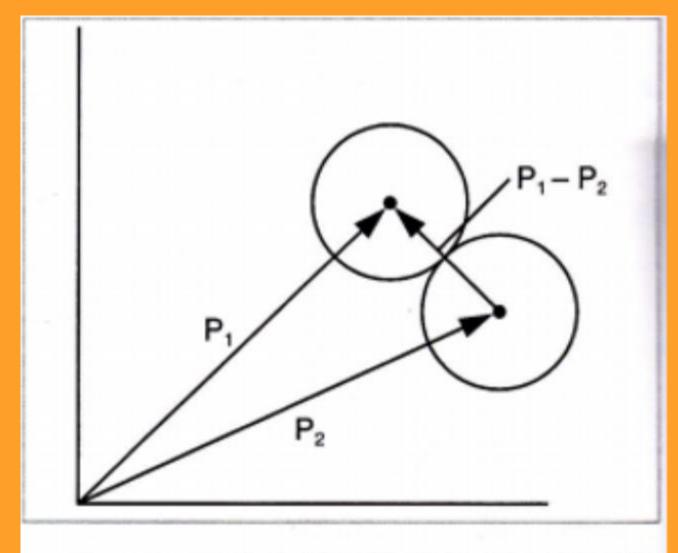






득점경로 알고리즘 핵심

- 1) 360도 모든 각도에서 시도
- 2) 벽에 최대1번 부딪히는 경로
- 3) 두 공의 반지름의 합인 66cm보다 작으면 충돌 판정
- 4) 당구공 색깔별 여러가지 특점 경로 증강현실 이전에 계산

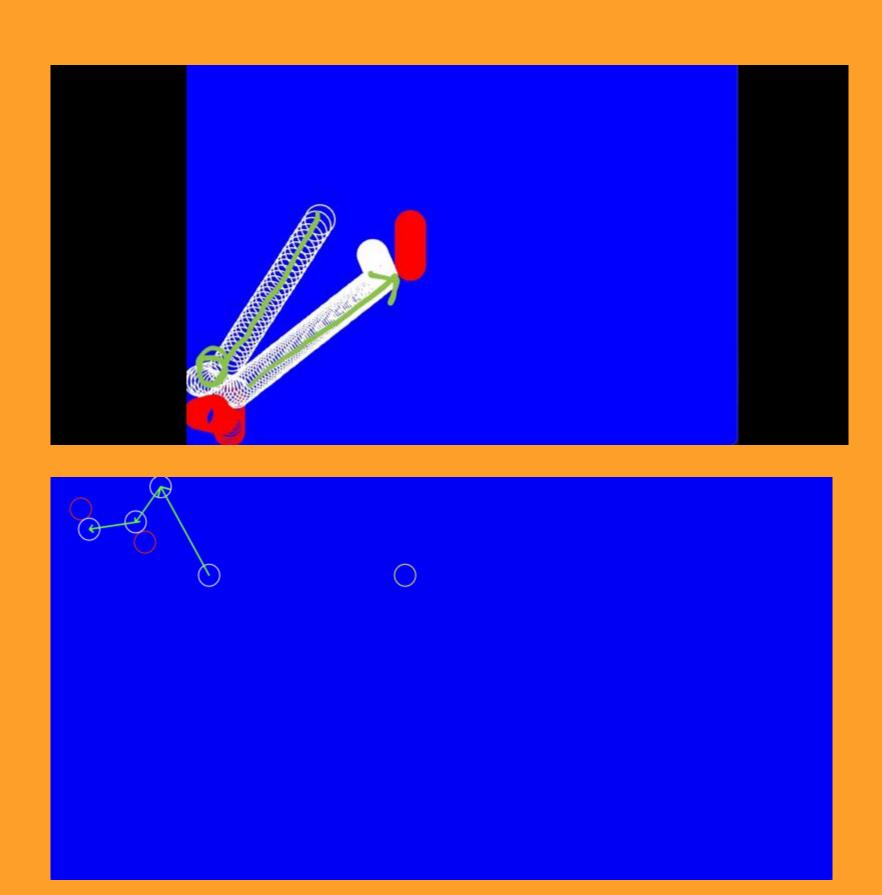


I 그림 8.19 I 두 구 사이의 변위 벡터는 두 구의 중심점 벡터의 차이다.

최종 시뮬레이션 진행

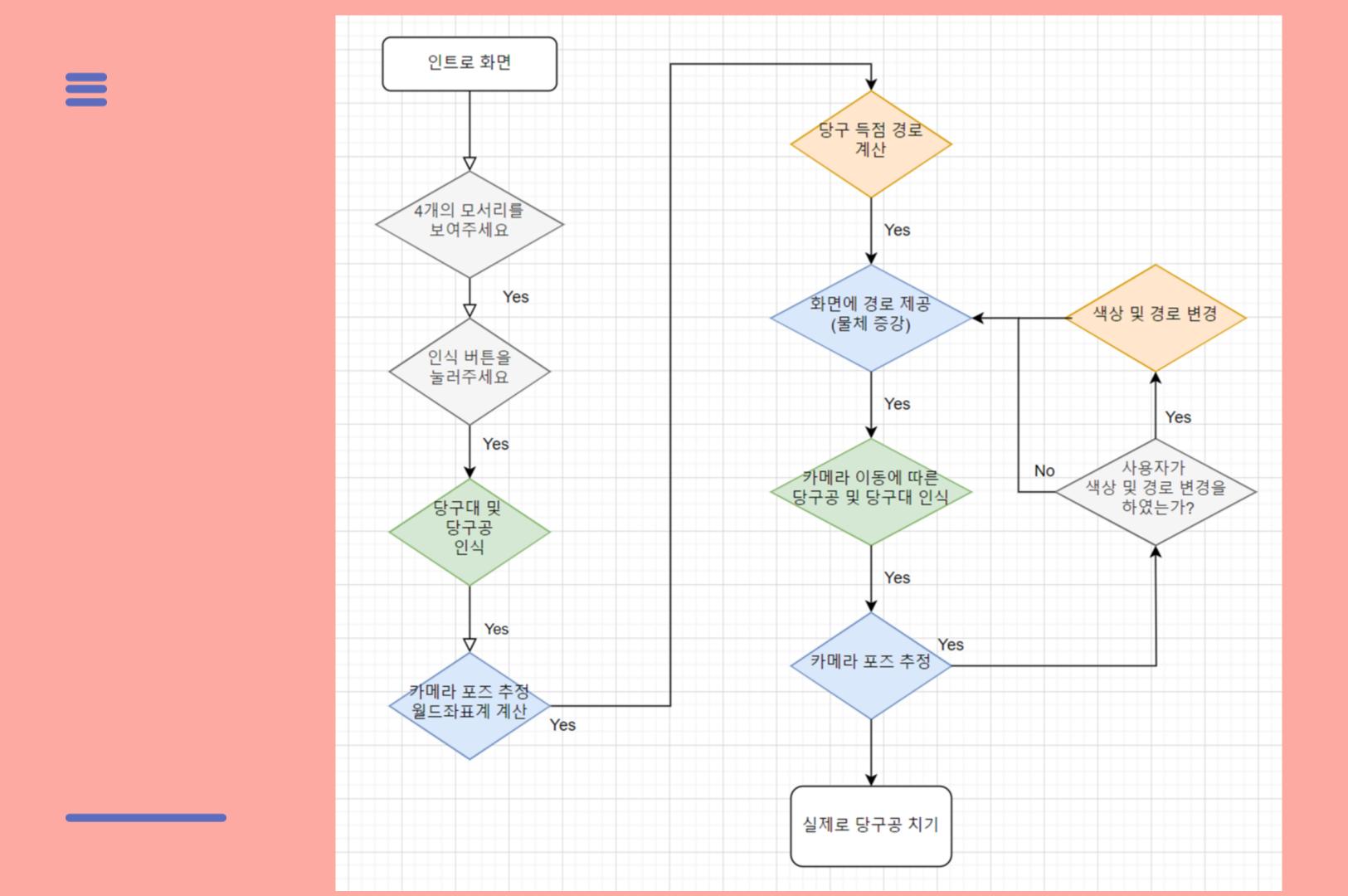
템플릿 위에 득점경로 화살표 그리기 ->

호모그래피를 이용해 당구대 위 화살표 증강 구현



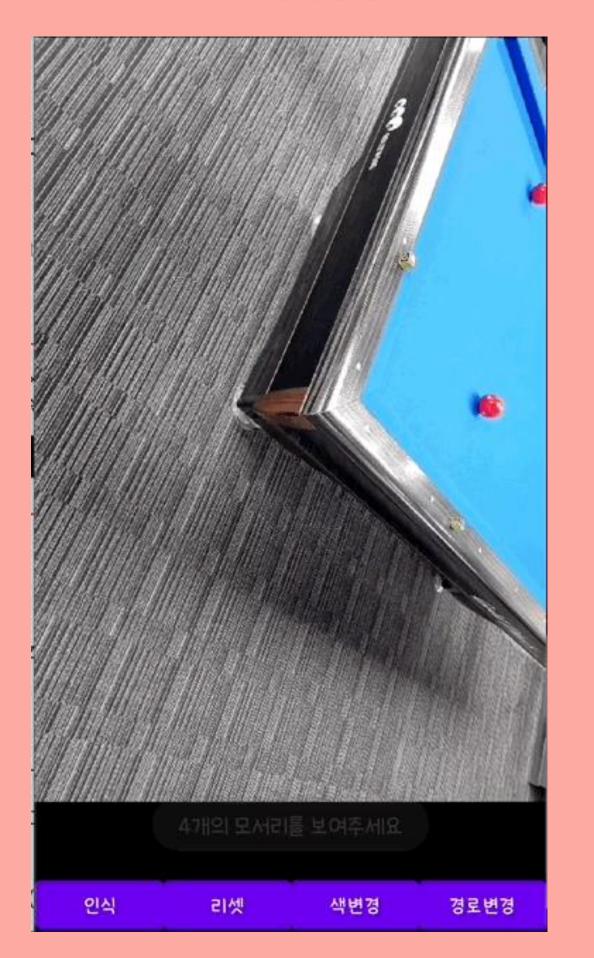
구현 결간 (3) 06

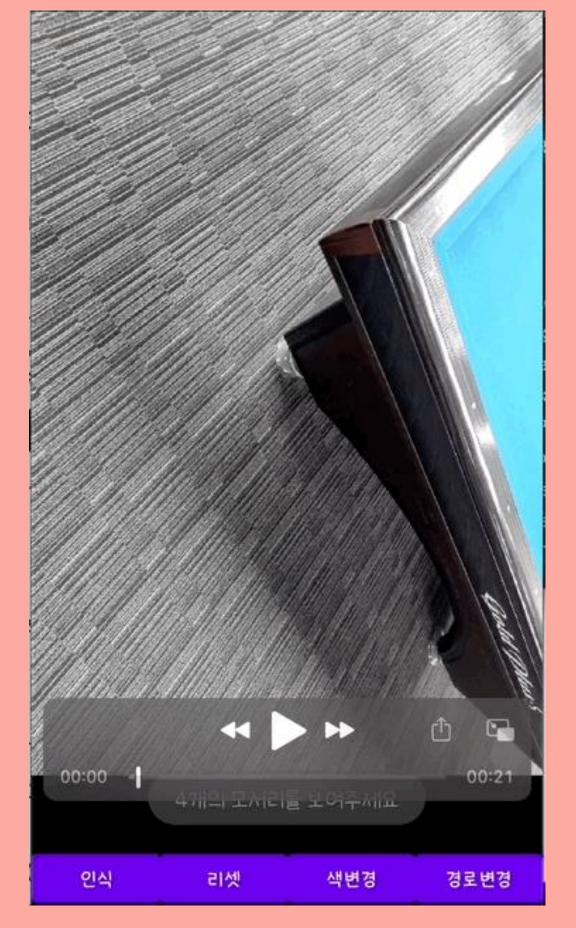






SOLVING







CAMERA MOVING

RESULT



THANK (9 YOU!

감사합니다:)

#