



Sommaire

I.Contexte

II.Estimation d'un modèle de réflectance

III.Segmentation des matériaux d'un objet

IV.Perspectives d'amélioration et conclusion

I - Notre problème

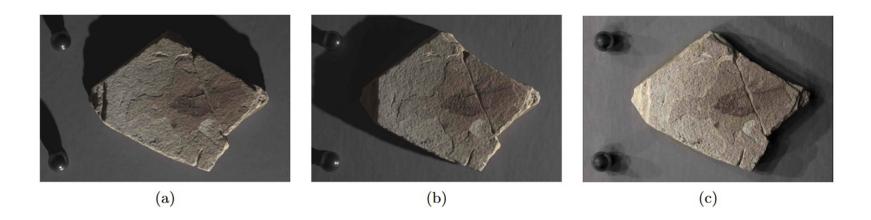


FIGURE 1 – (a-b) Trois photographies (parmi une centaine) d'un fossile de poisson, prises sous différents éclairages. (c) Image simulée en utilisant la technique RTI (*Reflectance Transformation Imaging*).

I - La RTI, Reflectance Transformation Imaging

Captation d'une série d'images prises sous différents angles d'éclairage

→ détails de la surface



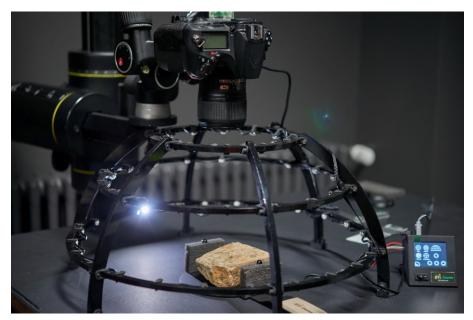


Figure - Photographie d'un dôme de RTI https://view.kuleuven.be/beelden/rti.jpg/image_view_fullscreen

II - Estimation d'un modèle de réflectance

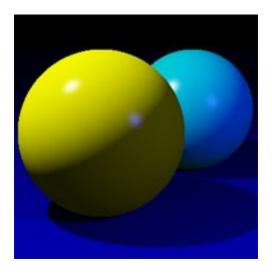
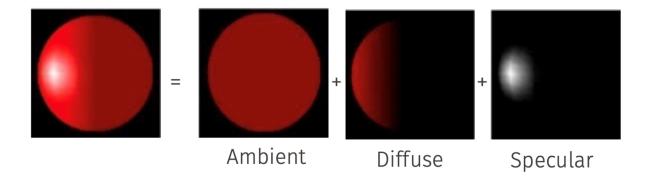
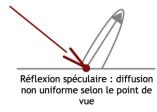


Figure - Mise en évidence spéculaire d'une paire de sphères https://fr.wikipedia.org/wiki/Lumi%C3%A8re_sp%C3%A9culaire

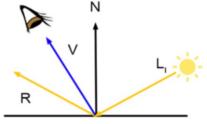
Rappels : Modèle de réflectance

$$f(\vec{L}, \vec{V}) = ambiant + diffus + speculaire$$





Modèle de Phong : $I=
ho_d ec{n}\cdot ec{l}+
ho_s (ec{r}.ec{v})^{lpha}$



Modèle d'Oren-Nayar

$$I(u,v) = \rho(u,v) \max\{0,\chi_{\mathrm{ON}}(\overline{\mathbf{s}},\mathbf{n}(u,v),\mathbf{v}(u,v)) \, \mathbf{s} \cdot \mathbf{n}(u,v) \}$$
 Ombre propre
$$\chi_{\mathrm{ON}}(\overline{\mathbf{s}},\mathbf{n}(u,v),\mathbf{v}(u,v)) = 1 - \frac{\sigma^2}{2(\sigma^2 + 0.57)} + \frac{0.45\sigma^2 \max\{0,\gamma(\overline{\mathbf{s}},\mathbf{n}(u,v),\mathbf{v}(u,v))\}}{\sigma^2 + 0.09} \times C(\overline{\mathbf{s}},\mathbf{n}(u,v),\mathbf{v}(u,v))$$

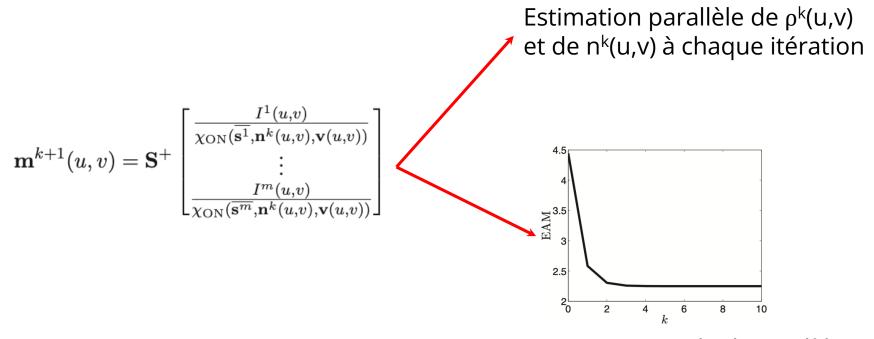
σ définie la rugosité de la surface $σ = 0 \Leftrightarrow Xon = 1 \Leftrightarrow Matériau lambertien$

Estimation de l'albédo

$$\begin{split} I(u,v) &= \rho(u,v) \max\{0,\chi_{\mathrm{ON}}(\overline{\mathbf{s}},\mathbf{n}(u,v),\mathbf{v}(u,v))\,\mathbf{s}\cdot\mathbf{n}(u,v)\} \\ &\qquad \qquad \mathbf{m}(u,v) \,=\, \rho(u,v)\mathbf{n}(u,v) \\ I^i(u,v) &= \max\{0,\chi_{\mathrm{ON}}(\overline{\mathbf{s}},\mathbf{n}(u,v),\mathbf{v}(u,v))\,\mathbf{s}^i\cdot\mathbf{m}(u,v)\}, \quad \forall i \in [1,m] \end{split}$$

$$\mathbf{m}(u,v) = \mathbf{S}^{+} \begin{bmatrix} \frac{I^{1}(u,v)}{\chi_{\mathrm{ON}}(\overline{\mathbf{s}^{1}},\mathbf{n}(u,v),\mathbf{v}(u,v))} \\ \vdots \\ \frac{I^{m}(u,v)}{\chi_{\mathrm{ON}}(\overline{\mathbf{s}^{m}},\mathbf{n}(u,v),\mathbf{v}(u,v))} \end{bmatrix} \quad \text{S+: pseudo Inverse de S}$$

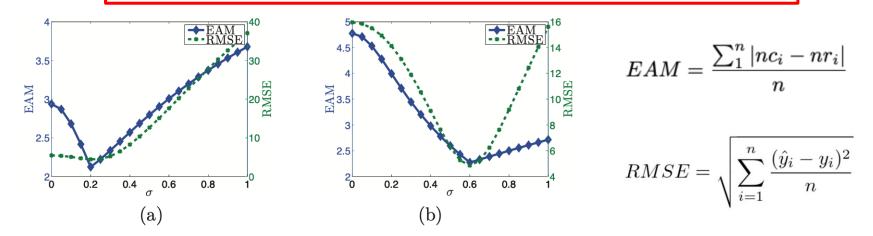
Estimation du relief et de l'albédo



Convergence rapide du modèle

Estimation de la rugosité σ

On applique le schéma itératif pour différentes valeurs de o



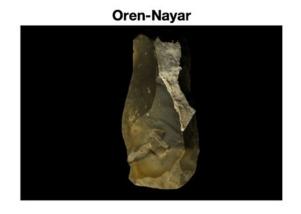
L'EAM nécessite la vérité terrain On calcule donc plutôt la RMSE dont le min est proche du min de l'EAM

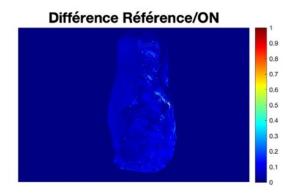
Jeu de données



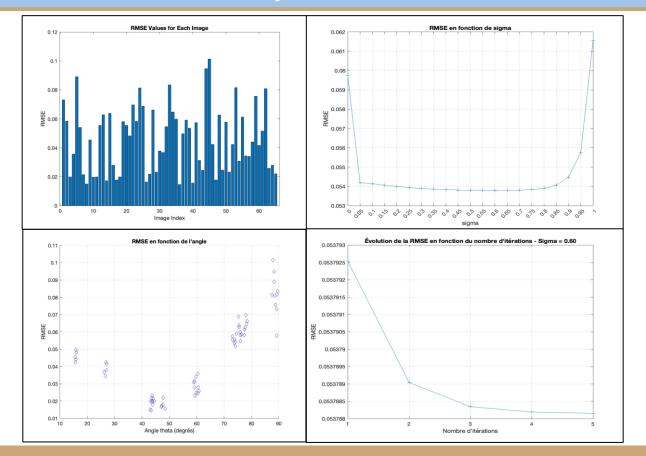
Résultats avec Oren-Nayar

Ground truth

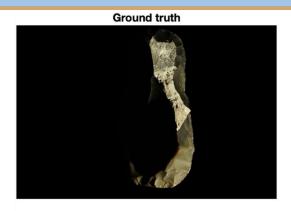




Résultats avec Oren-Nayar

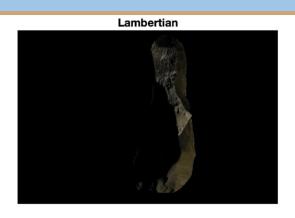


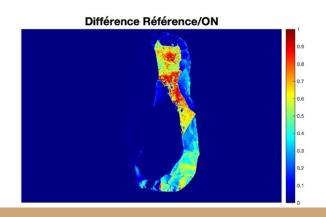
Résultats avec Oren-Nayar



Oren-Nayar







III - Segmentation des matériaux d'un objet par classification

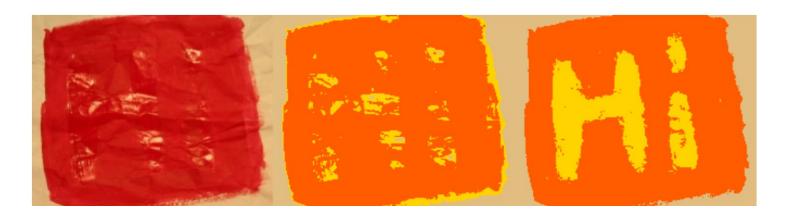
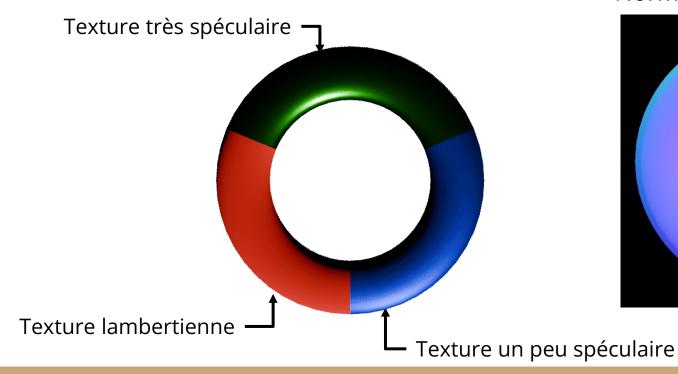


Figure - Classification de matériaux lambertien et non lambertien https://ieeexplore.ieee.org/document/5206558/

Données de synthèse

Tore à 3 texture différentes :

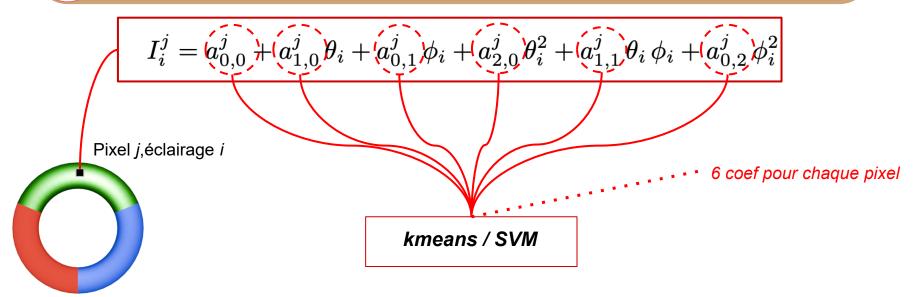


Normales correspondantes





Approche 1 : Classification des coefficients du spline d'interpolation polynomial caractérisant les points de la scène (TP 5)

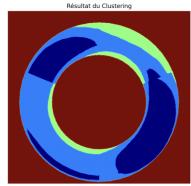




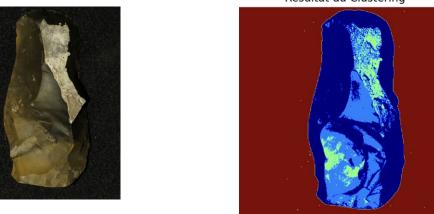
Approche 1 : Classification avec K-Means



k = 3



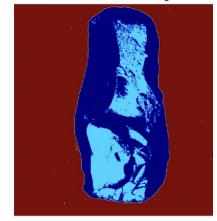
Résultat du Clustering



k = 2



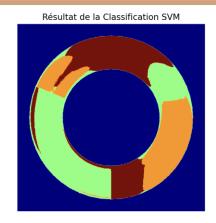
Résultat du Clustering

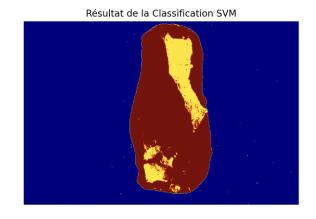


Approche 2 : Classification par un SVM

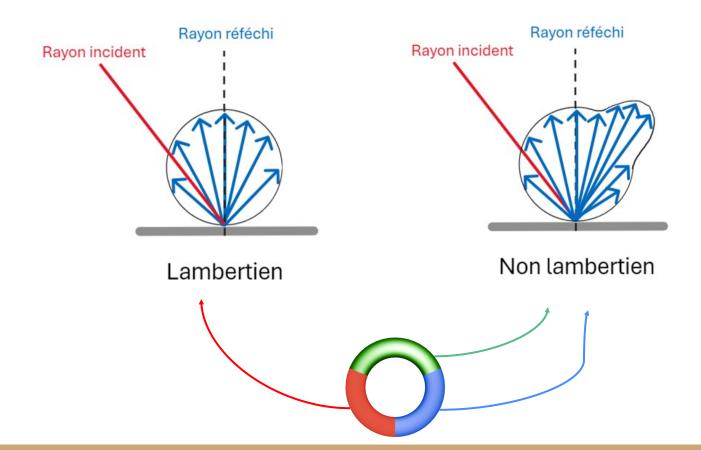






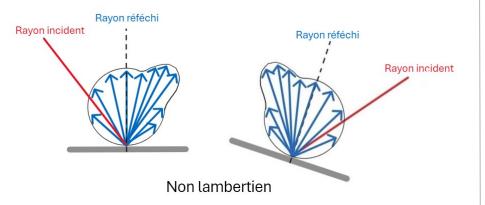


Approche 2 : Classification des vecteurs d'éclairage caractérisant les points de la scène

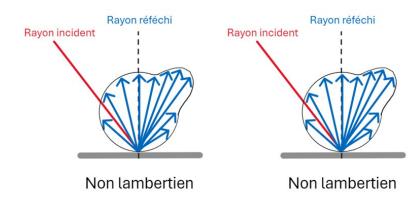


Approche 2 : Réorientation des vecteurs

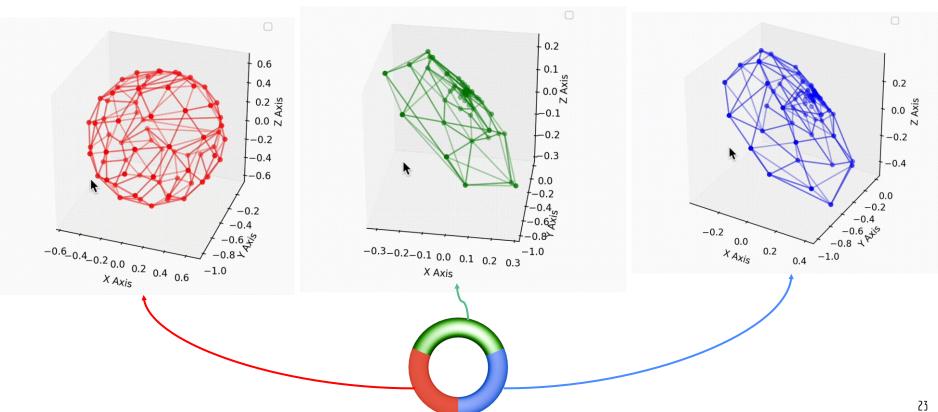
Repère caméra:



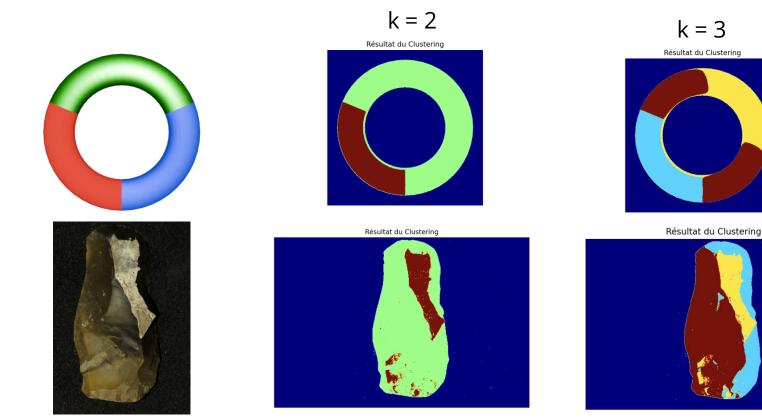
Repère avec z colinéaire à la normale :



Approche 2 : Visualisation des vecteurs d'éclairage pour chaque classe



Approche 2 : Classification des vecteurs d'éclairage avec K-Means



Approche 3 :Coefficients du spline d'interpolation d'harmoniques sphériques caractérisant les points de la scène

$$I_i^j = a_{0,0}^j + a_{1,0}^j \,\theta_i + a_{0,1}^j \,\phi_i + a_{2,0}^j \,\theta_i^2 + a_{1,1}^j \,\theta_i \,\phi_i + a_{0,2}^j \,\phi_i^2$$

 $\rightarrow \textit{Mauvaise classification}$

Changement de modèle: interpolation dans la base des harmoniques sphériques

Méthode 3

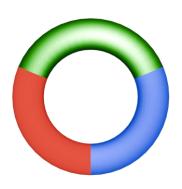
$$I_i^j = \sum_{l=0}^{2} \sum_{m=-l}^{l} (a_{lm}^j Y_{lm}(\theta_i, \phi_i))$$

kmeans / SVM

.... 9 coef pour chaque pixel

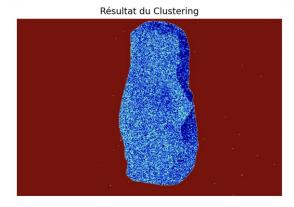


Approche 3: Classification des HSH avec K-Means





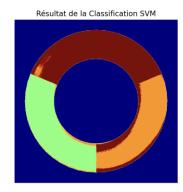


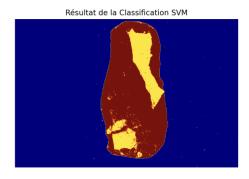


Approche 3 : Classification des HSH avec SVM









Données de synthèse avancées

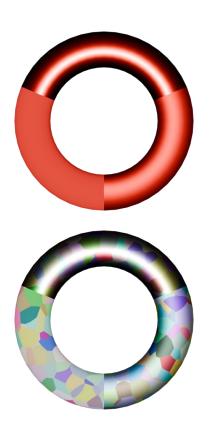
Même albédo

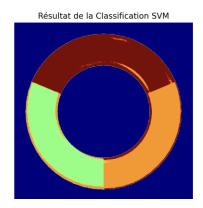


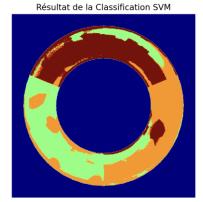
Albédo multicolore



Approche 3 : Classification des HSH avec SVM







IV - Conclusion

• Données réelles intéressantes mais limitées

• RTI polynomiale décevant

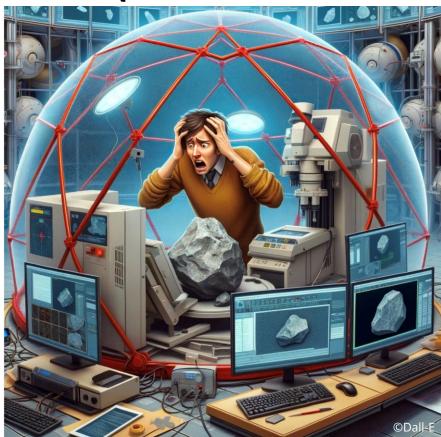
Vecteurs d'éclairage utiles pour différencier lambertien/reflectance

HSH prometteurs mais par supervision

IV - Perspectives d'amélioration

- Tester un autre modèle de réflectance
- Trouver une supervision optimale pour la SVM
- Mettre en commun la classification et l'estimation de modèle
- Utiliser du Deep Learning
- Utiliser sur d'autres datasets

Merci pour votre écoute



Nous:

Bibliographie

- Wang O, Gunawardane P, Scher S, Davis J. Material classification using BRDF slices. In: 2009 IEEE
 Conference on Computer Vision and Pattern Recognition. IEEE;. p. 2805-11. Available from:
 https://ieeexplore.ieee.org/document/5206558/
- Frédéric Chambat, ENS de Lyon Laboratoire de Géologie de Lyon. Les harmoniques sphériques Planet-Terre; 02/2020. Available from: https://planet-terre.ens-lyon.fr/ressource/harmoniques-spheriques.xml
- Yvain Queau, INP Toulouse. Reconstruction tridimensionnelle par stéréophotométrie. 11/2015.
- https://github.com/yqueau/robust_ps
- https://github.com/amarmeddahi/reflectance-estimation/tree/main