

**Département de génie logiciel et des T.I.**

Progiciels de gestion intégrée

Rapport de Laboratoire

|  |  |
| --- | --- |
| **Numéro du laboratoire** | 1 |
| **Nom du laboratoire** | Capture, traitement et affichage d'images 3D |
| **Étudiant(s)** | Simon-Olivier Harel  Patrick Lavallée |
| **Code(s) permanent(s)** | HARS  LAVP12048408 |
| **Numéro d’équipe** |  |
| **Cours** | GTI780 |
| **Session** | E2017 |
| **Groupe** | 1 |
| **Chargé(e) de laboratoire** |  |
| **Date** | 11-06-2017 |

Table des matières

[Introduction 3](#_Toc483406427)

[Flowchart 4](#_Toc483406428)

[Section I – Connexion aux senseurs de couleur et de profondeur 5](#_Toc483406429)

[Section II 6](#_Toc483406430)

[Section III 7](#_Toc483406431)

[Section IV 8](#_Toc483406432)

[Section V 9](#_Toc483406433)

[Discussion 10](#_Toc483406434)

[Conclusion 11](#_Toc483406435)

[Figure 1 - Enregistrement à l'évènement de capture d'image 5](#_Toc483406443)

[Figure 2 - Nouvelle signature de méthode 5](#_Toc483406444)

[Figure 3 - Acquisition de la couleur et de la profondeur 5](#_Toc483406445)

# Introduction

Ce laboratoire a pour objectif de familiariser l’étudiant à la composition des images stéréoscopiques et des écrans Dimenco, aux travers les fonctionnalités de la Kinect V2 de Microsoft. Le nouveau modèle de la Kinect utilise le système *Time of flight* pour calculer l’information de profondeur lui permettant d’obtenir une précision de profondeur plus élevée.

Une application est développée pour capter l’information provenant des senseurs de la Kinect afin de reconstruire les images pouvant être affichées sur l’écran Dimenco. Les senseurs de couleurs et de profondeurs contiennent cette information. De plus, une image d’entête, contenant l’information relative au format d’image supporté par l’écran, doit être insérée dans le coin supérieur gauche de l’image résultante. Et qui plus est, le contenu doit être plein écran et sans bordure. L’alimentation de l’application se fera en *live feed.*

Le présent document présentera d’abord le flot du traitement d’une l’image source jusqu’à sa destination au travers un diagramme *Flowchart*. Ensuite, pour chacune des sections de l’énoncé, une description des détails et justifications des traitements sera fournie. De surcroît, il contient une discussion sur les difficultés rencontrées lors de l’implémentation ainsi que des résultats obtenus.

# Flowchart

# Section I – Connexion aux senseurs de couleur et de profondeur

La solution de base offrait simplement l’information du senseur de couleur, ce même flux était affiché deux fois. Toutefois, l’application de base contenait l’architecture nécessaire pour facilement s’y retrouver. Avec la contrainte de ne pas utiliser la classe *DepthFrameSource*, la classe *MultiSourceFrameReader* a été utilisée. Elle permet d’obtenir l’information nécessaire au travers une seule classe. La variable membre *frameReader* de la classe *MainWindow* a été modifiée en conséquence.

La nouvelle classe n’enregistre pas le même événement qui réagit à l’acquisition du signal. Ici-bas les modifications apportées à l’enregistrement de l’évènement ainsi que la signature de la méthode.

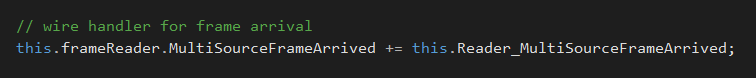


Figure 1 - Enregistrement de l'évènement de capture d'image

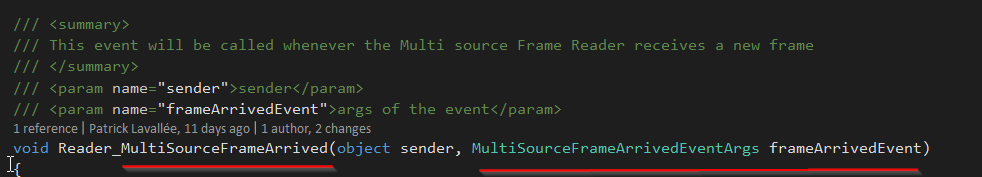


Figure 2 - Nouvelle signature de méthode

Finalement, lorsqu’une image est reçue par l’application, la source est décortiquée en information de couleur et de profondeur. Une validation s’assure que toute l’information est disponible afin que l’application puisse effectuer son traitement.

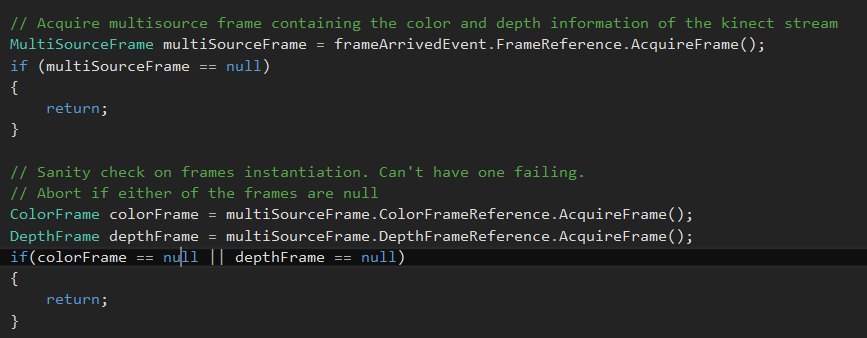


Figure 3 - Acquisition de la couleur et de la profondeur

# Section II

# Section III – Traitement de la profondeur

Le traitement de l’image de profondeur demande quelques étapes afin d’ordonnancer celle-ci à l’image couleur. La première étape consiste à générer une trame de profondeur alignée à celle de couleur par l’utilisation de la méthode **CoordinateMapper** fournie par l’objet KinectSensor. L’image suivante illustre son utilisation.

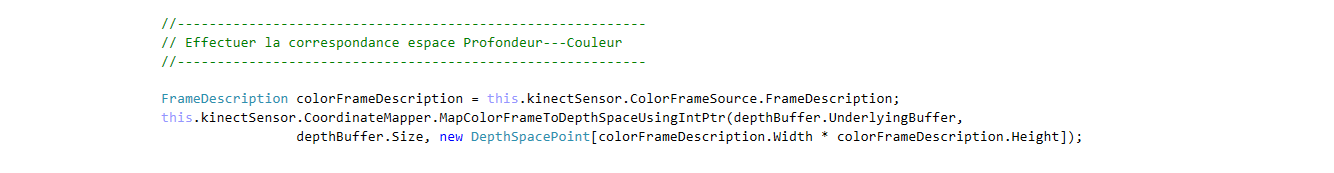


Figure 4: Correspondance couleur profondeur

Afin de spécifier le sens de la correspondance, l’utilisation de la méthode *MapColorFrameToDepthSpaceUsingInPtr* a été sélectionnée. Il aurait été possible d’utiliser d’autres méthodes de correspondance, mais celle-ci a été sélectionnée par le fait que l’image de couleur détient 4 fois plus de pixels que celle de profondeur. Par souci de précision de la correspondance, celle-ci se fera dans le sens de l’image ayant le plus d’informations vers celle ayant le moins d’infirmation.

Après avoir effectué la correspondance, un traitement sur le format de la valeur de la profondeur a été réalisé. Le code suivant illustre un choix important pour le traitement de la profondeur, celui de l’utilisation de la méthode *DeptMaxReliableDistance* (maxDepth) qui offre une distance maximale de 4 500 mm qui viendra influencer notre formule de passage entre la profondeur en millimètres acquise par la Kinect et celle en niveau de gris compatible avec l’écran. Afin d’appliquer cette formule qui sera d’écrite sous peu, la valeur de profondeur (Depth) devra comprise être 0 et 4500 mm afin d’y appliquer la correspondance sinon elle sera affecté de 0.

La formule est la suivante :

= Depth/MapDetphToByte

= Depth/ (-1\*( maxDepth / 256 ) )

= -1\* (Depth / maxDepth ) \* 256

= -1\* (Depth / 4500 ) \* 256 ;

Où : Depth est compris entre 0 et 4500 mm et maxDepth vaut 4500 mm.

L’image suivante illustre l’application de cette formule dans le code. Il est remarquable que cette formule doit être appliquée à tous les pixels constituant l’image de profondeur.

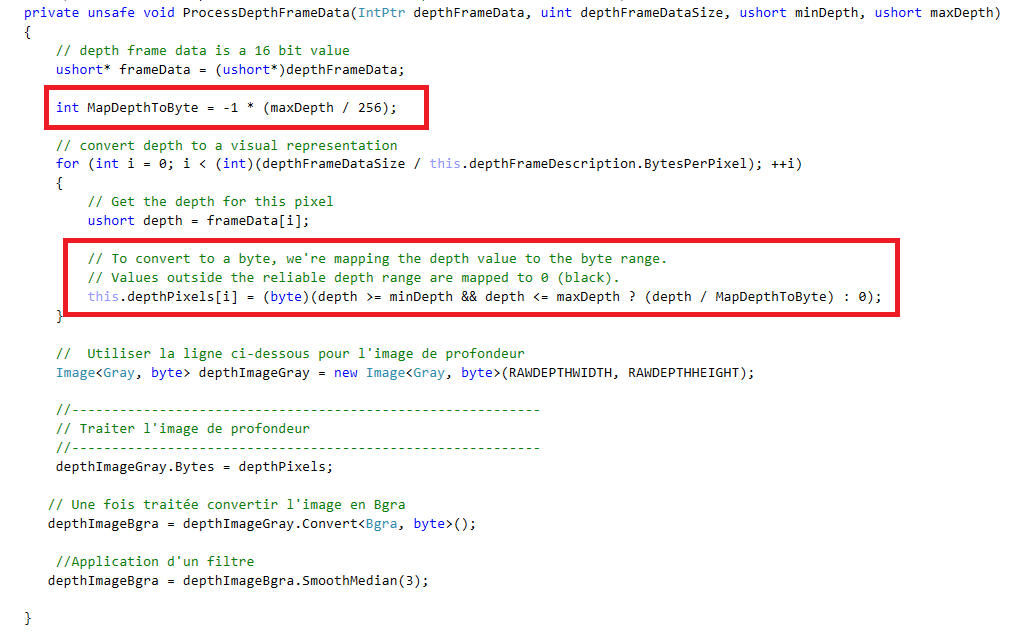


Figure 5 : Application de la formule de correspondance profondeur en valeur de gris.

# Section IV – Correction du contenu de l’image d’entête

Après discussion, le calcul de l’image d’entête peut s’effectuer à l’aide de C#. Le laboratoire n’utilise donc pas de programme MatLab. L’application génère elle-même son fichier d’entête à chaque exécution seulement si nécessaire. La conception permet de pouvoir générer le type d’entête souhaité, mais ne supporte pour l’instant que le format stéréoscopique (Color + 2D Depth).

L’information relative à l’image de l’entête est modélisée par la classe *AbstractHeader*. Un patron *Factory* est utilisé pour l’instanciation de l’objet d’entête. Le contenu du Message H ainsi que le type d’entête est fourni à la construction de l’objet. Le message est ensuite automatiquement transformé en une représentation binaire. La transformation du message se fait via la méthode d’extension *HexToBinaryBytes()* de la classe *String* permettant une syntaxe simple à l’utilisation.

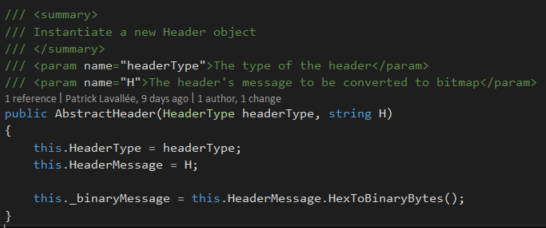


Figure 6- Convertion du message d'entête à l'instanciation

Pour les besoins du laboratoire, seulement la classe enfant *StereoscopicHeader* est instantiable. La construction de l’information de l’image se fait au travers la méthode *BuildImageBuffer().* C’est cette méthode qui contiendra la logique de transformation en sous-pixels bleus.

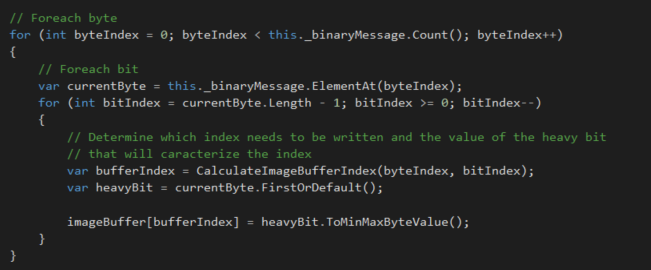


Figure 7 - Construction de l'image d'entête

Finalement, une fois l’information de l’image calculée, le fichier peut être créé sur le disque.

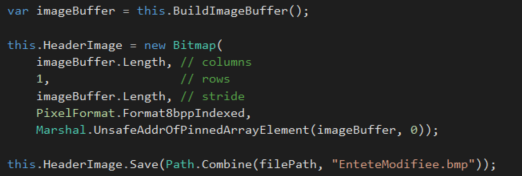


Figure 8 - Création de l'image d'entête sur le disque

L’image d’entête est générée à chaque exécution à partir de la méthode InitializeHeader() de la classe *MainWindow*

# Section V - Améliorer la profondeur obtenue

L’amélioration de la qualité de l’image de profondeur peut être représentée par deux étapes distinctes. Soit une première étape servant à traiter l’image par l’application d’un filtre afin de diminuer le bruit et ensuite d’appliquer une méthode pour redessiner les pixels ayant été discrétisés par l’application du filtre.

Concernant l’application d’un filtre, la librairie emgu cv propose différents filtres tels que le SmoothBlur, SmoothBillateral, SmoothGaussian et le SmoothMedian. Chacun de ces filtres à ses particularités sur le temps de traitement de l’image et sur la qualité du résultat obtenu. Pour ce laboratoire, le filtre appliqué est le SmoothMedian(3). Par souci de rapidité du traitement, le paramètre affecté à cette méthode a été choisi de manière empirique, soit une valeur de 3. Cette valeur signifie que pour un pixel de l’image de profondeur un calcul de la moyenne des valeurs de profondeur sur une fenêtre de 3x3 pixels est calculé et réaffecté au pixel pour lequel les calculs a été effectué.

Concernant l’application d’une méthode pour redessiner les pixels, cette librairie propose une méthode telle que inpaint(). Cette méthode sert à récupérer l’intensité des pixels afin d’améliorer le contour des objets de l’image. Dans cette première étape de ce laboratoire, la détection de contour n’a pas été appliquée. Par contre, l’utilisation de cette méthode demande en paramètre un masque afin d’appliquer les informations de ce masque sur l’image. Suite à quelques recherches pour obtenir une piste de solution, une série d’étapes est proposée dans la section discussion.

# Discussion

* Amélioration de la profondeur obtenue

Amélioration de la qualité de l’image :

Tel que discuté précédemment dans la section 5, voici une proposition de démarche [[1]](#footnote-1) qui pourrait être explorée afin d’améliorer la qualité du rendu final de l’image 3D  :

1. Découper l'image originale à l'aide du filtre gaussien
2. Soustrayez l'image floue de l'original (le résultat est appelé masque) pour éliminer l'arrière-plan et obtenir les régions des bords
3. ajouter une partie pondérée du masque à l'image d'origine en multipliant le Masque (les bords uniquement) par K pour améliorer les régions des bords

Suite à ces étapes, il sera primordial de revenir sur l’étape de l’application d’un filtre ainsi que de valider l’utilisation du filtre SmoothMedian(3).

# Conclusion

1. https://dsp.stackexchange.com/questions/15176/sharpening-an-image-using-emgu [↑](#footnote-ref-1)