

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

Sujets émergeant en technologie de l’information

Rapport de Laboratoire

|  |  |
| --- | --- |
| **Numéro du laboratoire** | 2 |
| **Nom du laboratoire** | Capture, traitement et affichage d'images 3D |
| **Étudiant(s)** | Simon-Olivier Harel  Patrick Lavallée |
| **Code(s) permanent(s)** | HARS10068806  LAVP12048408 |
| **Numéro d’équipe** |  |
| **Cours** | GTI780 |
| **Session** | E2017 |
| **Groupe** | 1 |
| **Chargé(e) de laboratoire** | Louiza Oudni |
| **Date** | 25-06-2017 |

Table des matières

[Introduction 1](#_Toc486087602)

[Explication de l’algorithme DIBR 2](#_Toc486087603)

[Intérêt de l’utilisation du DIBR 2](#_Toc486087604)

[Fonctionnement de l’algorithme du DIBR 2](#_Toc486087605)

[Étape de prétraitement de la profondeur : 3](#_Toc486087606)

[Mapping de la profondeur dans l’espace de l’observateur : 3](#_Toc486087607)

[Étape de conversion de la profondeur en disparité 5](#_Toc486087608)

[Déplacement de pixels vers la deuxième image 5](#_Toc486087609)

[Remplissage des régions nouvellement exposées par les désocclusions 5](#_Toc486087610)

[Post traitement de l’image finale. 5](#_Toc486087611)

[Résumé des paramètres utilisés 6](#_Toc486087612)

[Exemple de code 7](#_Toc486087613)

[Génération de la nouvelle entête 7](#_Toc486087614)

[Initialisation des paramètres de la télévision 7](#_Toc486087615)

[Implémentation DIBR 8](#_Toc486087616)

[Conclusion 10](#_Toc486087617)

[Figure 1 : Représentation de l'algorithme de DIBR. 2](#_Toc486087618)

[Figure 2: Mapping linéaire. 4](#_Toc486087619)

[Figure 3 - Fabrique d'entête 7](#_Toc486087620)

[Figure 4 - Instanciation de la nouvelle entête 7](#_Toc486087621)

[Figure 5 - Variables du problème 7](#_Toc486087622)

[Figure 6 - Initialisation des dimensions de la télévision 8](#_Toc486087623)

[Figure 7 - Signature de méthode GenerateNewImage 8](#_Toc486087624)

[Figure 8 - Initialisation de l'image de synthèse 8](#_Toc486087625)

[Figure 9 - Implémentation de DIBR 9](#_Toc486087626)

# Introduction

Actuellement le marché de l’imagerie 3D se voit en expansion via de nouveaux intérêts provenant d’une demande de plus de réalisme du monde dans un écran tel que pour le cinéma, les jeux par ordinateur, la médecine ainsi que pour le domaine de la vision par ordinateur tel que comprendre les scènes automatiquement. L’intérêt des consommateurs est motivé par le progrès des technologies et des techniques afin de recréer des images en trois dimensions.

L’objectif de ce second laboratoire est d’implémenter l’algorithme du *Depth-Image-Based Rendering* (DIBR) pour synthétiser une nouvelle image afin d’obtenir une paire d’images stéréoscopiques et de les afficher adéquatement sur la télévision 3D Dimenco. Pour ce faire, l’utilisation du premier laboratoire a été utilisée et modifier afin de s’adapter aux exigences de résolution de l’écran de la télévision et du format du message d’en-tête de pour l’écran.

Les sections à venir traiteront de l’implémentation de l’algorithme du DIBR et de son fonctionnement ainsi que des paramètres utilisés afin de générer l’image synthétisée.

# Explication de l’algorithme DIBR

## Intérêt de l’utilisation du DIBR

Les techniques de représentation de l’information visuelle 3D des images sont classifiées en trois types de représentations. Une première catégorie est axée sur la géométrie, c’est-à-dire que l’information géométrique fait partie des données décrivant la scène, communément appelée la géométrie explicite.

La seconde classification est basée sur les images, c’est-à-dire que la représentation de la scène utilise des images, soit l’intensité lumineuse arrivant à la caméra, au lieu de primitives géométriques. Cette classification se nomme sans géométrie.

La dernière catégorie, soit la géométrie implicite est une méthode hybride des deux premières catégories. Elle ajoute une représentation de l’information de profondeur de façon directe, mais préserve l’information de texture. C’est dans cette catégorie que l’algorithme du DIBR se situe.

## Fonctionnement de l’algorithme du DIBR

Cet algorithme est constitué de 6 étapes distinctes qui seront présentées ci-dessous. La figure 1 suivante illustre l’idée générale du comportement.

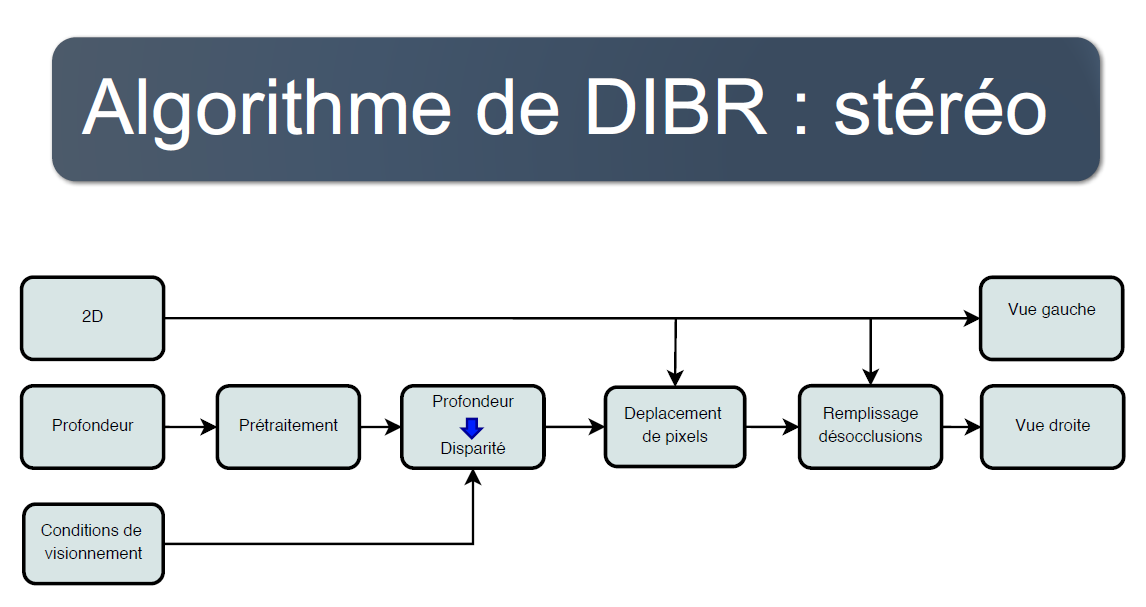


Figure 1 : Représentation de l'algorithme de DIBR.

### Étape de prétraitement de la profondeur :

Cette étape consiste en la réduction du bruit dans l’image de profondeur et la détection des frontières. Ces étapes ont été effectuées lors du premier laboratoire.

Pour ce faire, l’utilisation du filtre smootGaussian a été mise de l’avant. L’utilisation d’un filtre passe-bas temporel se fait pour l’amélioration de la stabilité du mouvement des objets de la scène.

Remplissage de l’information manquante : Inpainting : utiliser l’information des bordes pour remplir

l’intérieur de la région manquante

• Blocs d’exemple

• Inondation morphologique (floodfill)

• Variationnels

### Mapping de la profondeur dans l’espace de l’observateur :

Cette étape consiste à calculer le positionnement des pixels en profondeur en fonction des dimensions de l’écran.

#### Détermination des dimensions de la télévision :

Sachant que la télévision à une distance diagonale **T** de 65.0 pouces et une résolution de **2160 : 3840** qui est équivalent à **9 : 32** et que par hypothèse nos posons que **Knear** soit de 10% et que **Kfar** soit de 20%.

Calculs :

Où

T : est la dimension diagonale de l’écran qui est 65.0 pouces qui est équivalant à 1651 mm

H : est la dimension en hauteur de l’écran en mm.

W : est la dimension en largeur de l’écran en mm.

#### Calcul de la profondeur du point :

Cette étape consiste à transformer la valeur d’un pixel de profondeur en format de l’espace de l’écran. Une transformation linéaire a été appliquée par la formule suivante.

Où, Zp : est la profondeur du point en millimètre.

m : est la valeur du pixel de profondeur en millimètre obtenu par la *Kinect*

N : est le nombre de bits représentant la profondeur soit 8.

L’image suivante explicite le *mapping* linéaire :

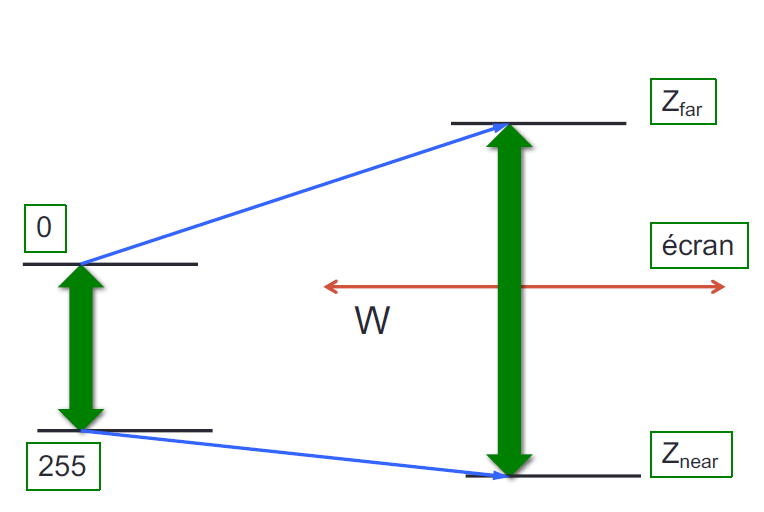


Figure 2: Mapping linéaire.

### Étape de conversion de la profondeur en disparité

Cette étape consiste à calculer de disparité en mm

Où

**tc** est la distance interoculaire tc = 65 mm

**D** est la distance entre l’observateur et l’écran D = 3\*H

**P** valeur de la disparité à l’écran en mm.

Calcul de disparité en pixel

Où

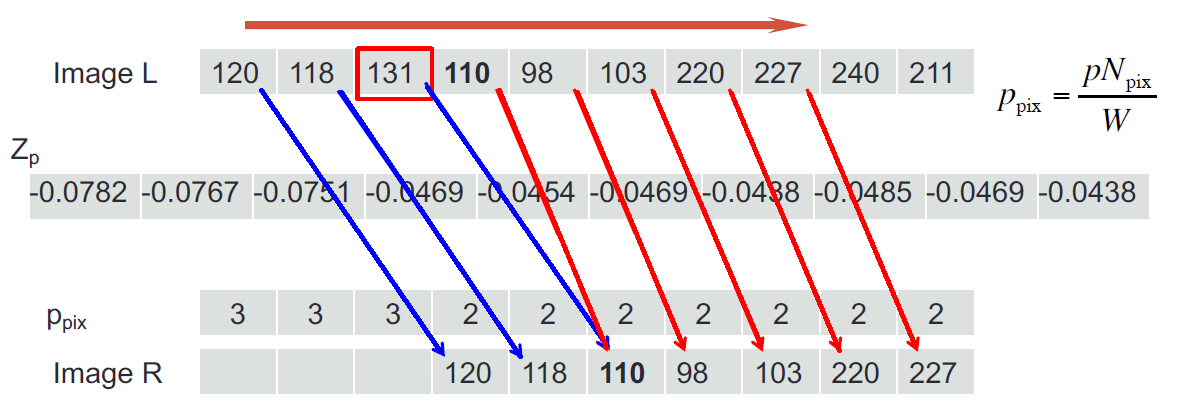
**Npix**est le nombre de pixels sur la largeur de l’écran

**Ppix** valeur de la disparité à l’écran en pixel.

### Déplacement de pixels vers la deuxième image

Calculs du déplacement du pixel :

**Dpix** = arrondir la valeur de ppix.



### Remplissage des régions nouvellement exposées par les désocclusions

Un deuxième traitement *InPainting* peut être utilisé lors de ce processus. Par contre, le présent laboratoire ne l’applique pas.

### Post traitement de l’image finale

Afin d’avoir une image de haute qualité, il est préférable d’ajouter un filtrage le long des frontières permettant un raffinement plus élevé de l’image de synthèse.

## Résumé des paramètres utilisés

Tableau des différents paramètres et résultats

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Paramètres | Signification | Valeurs |
| T | Dimension de diagonale de l’écran | 1651.00 mm |
| H | Hauteur de l’écran | 447.00 mm |
| W | Largeur de l’écran | 1589.34 mm |
|  | Résolution de l’écran | 9 : 32 |
| Knear | Distance devant l’écran | 10% |
| Kfar | Distance derrière l’écran | 20% |
| Zp | La profondeur du point en millimètre | Différent pour chaque pixel, valeur en mm. |
| N | Nombre de bits représentant la profondeur | 8 |
| m | Valeur du pixel de profondeur obtenue par la *Kinect* | Différent pour chaque pixel, valeur en mm. |
| tc | Distance interoculaire | 65 mm |
| D | Distance entre l’observateur et l’écran | 1341 mm |
| P | Disparité à l’écran | Différent pour chaque pixel, valeur en mm. |
| Ppix | Disparité en pixel | Différent pour chaque pixel, valeur en pixel. |
| Dpix | Déplacement du pixel | Différent pour chaque pixel, valeur en mm. |

# Exemple de code

La section suivante met de l’avant les parties névralgiques du code qui ont permis de réaliser le laboratoire.

## Génération de la nouvelle entête

Une méthode a été ajoutée à la fabrique d’images d’en-tête permettant d’instancier un objet de type *TopAndDownHeader*. Tout comme son prédécesseur, celle-ci détient la valeur du message H qui est a décodé

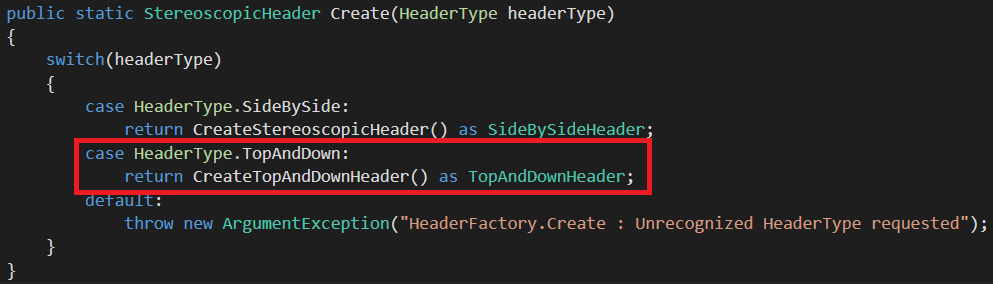


Figure 3 - Fabrique d'en-têtes

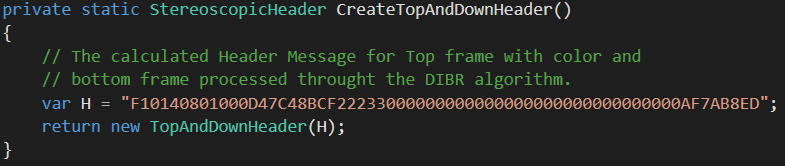


Figure 4 - Instanciation de la nouvelle entête

## Initialisation des paramètres de la télévision

Les variables nécessaires au calcul ont été ajoutées à la classe *MainWindow*

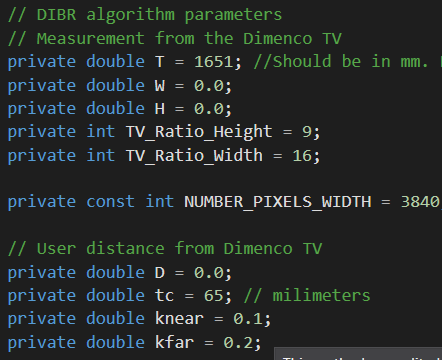


Figure 5 - Variables du problème

Une méthode privée à la classe permet d’initialiser les valeurs dimensionnelles de la télévision Dimenco.

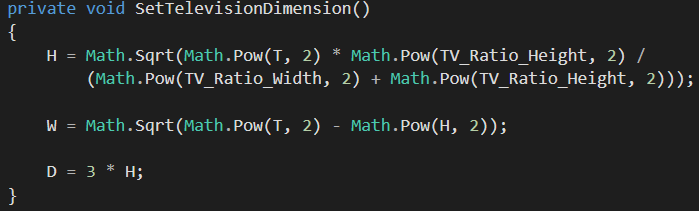


Figure 6 - Initialisation des dimensions de la télévision

## Implémentation DIBR

Suite au traitement de la profondeur fait lors de la première itération, une nouvelle image de synthèse doit être créée en utilisant la profondeur et l’information de couleur. La grosseur du flux de couleur est déterminée sur-le-champ.

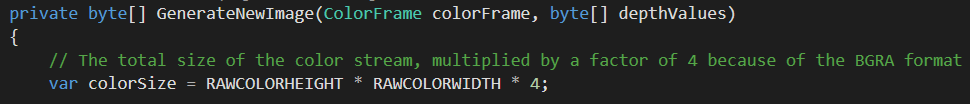


Figure 7 - Signature de méthode GenerateNewImage

L’information de couleur originale est ensuite copiée dans deux tableaux d’octet. Le premier servira a savoir l’index courant des pixels en traitement et le second contiendra l’information de l’image de synthèse une fois la disparité appliquée aux pixels sources.

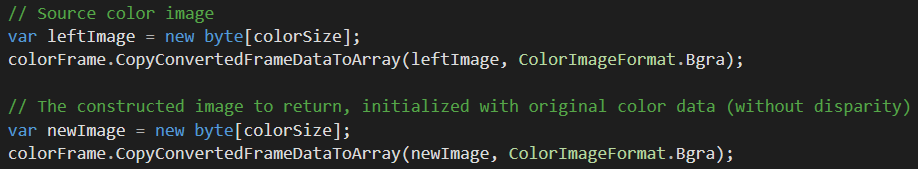


Figure 8 - Initialisation de l'image de synthèse

Finalement l’algorithme est appliqué pour chacun des pixels :

1. Chaque pixel de couleur doit être traité par incrément de 4 octets (BGRA = 1 octet chaque)
2. La valeur de Zp est déterminée utilisant la valeur de profondeur du pixel courant
3. La disparité entre la source et la destination est calculée
4. La même disparité doit être appliquée à chaque octet du format de l’image de destination

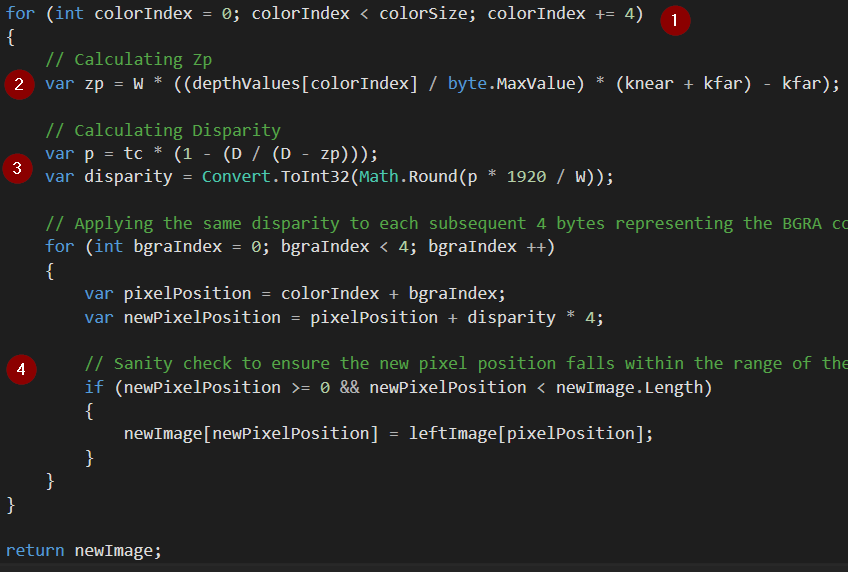


Figure 9 - Implémentation de DIBR

# Conclusion

En somme, ce laboratoire a permis à l’équipe d’expérimenter l’algorithme DIBR. La conception faite lors de la première itération c’est montré souple et aucune modification majeure n’a dû être apportée lors de l’implémentation des nouvelles fonctionnalités.

De plus, les objectifs ont été atteints. Le nouveau message d’en-tête permet d’avoir facilement une image d’en-tête pour le nouveau format d’image. En utilisant l’image de profondeur générée lors du premier laboratoire, une image couleur de synthèse est générée suivant l’algorithme DIBR. La qualité de l’image résultante est assurée en partie par l’amélioration de l’information de profondeur initiale.

Les concepts mis de l’avant dans ce laboratoire permettent de comprendre les enjeux quant à l’industrie de l’imagerie stéréoscopique. Il s’agit d’un domaine encore en émergence qui à terme aura des impacts sur le monde télévisuel et du cinéma.