

```
In [4]: from IPython import display
display.Image("data/me.png")
```

Out[4]:

Министерство науки и высшего образования Российской Федерации

Федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования

Национальный исследовательский университет ИТМО

Мегафакультет трансляционных информационных технологий

Факультет информационных технологий и программирования

МОДЕЛИРОВАНИЕ №2

По дисциплине «Специальные разделы физики»

Гомография

Выполнил Фадеев Артём Владимирович
(Фамилия Имя Отчество)

Проверил Тимофеева Эльвира Олеговна
(Фамилия Имя Отчество)

Санкт-Петербург, 2022 г.

Задачи

- Получить изображение, на котором присутствуют искажения пространства, например, квадрат превращается в трапецию при фотографии с определенного угла.
- Провести проективное преобразование более сложного объекта, чем квадрат. В результате обработки изображения получить неискаженное изображение объекта.

Сфера

- Данная задача относится к оптике. Происходит преобразование трёхмерного объекта в двухмерную проекцию и наоборот

Гомография

- Гомография — перспективное преобразование плоскости.
- Гомография — это преобразование, которое отображает точки одного изображения в точки соответствия другого изображения.
- Гомография - частный случай модели фундаментальных проективных преобразований, когда объекты сцены находятся в плоскостях (z = 0).

- Cartesian → homogeneous:**

$$P = (x, y) \quad P \in \mathbb{R}^2$$

$$\tilde{P} = (x, y, 1) \quad \tilde{P} \in \mathbb{P}^2$$

- homogeneous → Cartesian:**

$$\tilde{P} = (\tilde{x}, \tilde{y}, \tilde{z})$$

$$P = (x, y)$$

$$x = \frac{\tilde{x}}{\tilde{z}}, y = \frac{\tilde{y}}{\tilde{z}}$$

Pin-hole model in homogeneous form:

$$\begin{pmatrix} \tilde{x} \\ \tilde{y} \\ \tilde{z} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} f & 0 & 0 & 0 \\ 0 & f & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} X \\ Y \\ Z \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\tilde{x} = fX, \tilde{y} = fY, \tilde{z} = Z$$

$$x = \frac{\tilde{x}}{\tilde{z}}, y = \frac{\tilde{y}}{\tilde{z}}$$

$$\Rightarrow x = \frac{fX}{Z}, y = \frac{fY}{Z}$$

$$\begin{pmatrix} f & 0 & 0 & 0 \\ 0 & f & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

- A multiplication of two other matrix: 3D → 2D and scaling / zooming matrix

$$\begin{pmatrix} \tilde{u} \\ \tilde{v} \\ \tilde{w} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{p_u} & 0 & u_0 \\ 0 & \frac{1}{p_v} & v_0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \tilde{x} \\ \tilde{y} \\ \tilde{z} \end{pmatrix}$$

- Scale from meters to pixels:
- Shift origin to left side

Complete camera model:

$$\begin{pmatrix} \tilde{u} \\ \tilde{v} \\ \tilde{w} \end{pmatrix} = \underbrace{\begin{pmatrix} \frac{1}{p_u} & 0 & u_0 \\ 0 & \frac{1}{p_v} & v_0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} f & 0 & 0 & 0 \\ 0 & f & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}}_{\mathbf{K}} \underbrace{\begin{pmatrix} \mathbf{R} & \mathbf{t} \\ \mathbf{0}_{1 \times 3} & 1 \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} X \\ Y \\ Z \\ 1 \end{pmatrix}}_{\mathbf{C}} \begin{matrix} \{0\} \\ \text{extrinsic parameters} \end{matrix}$$

intrinsic parameters *camera matrix*

Scale invariance:

$$\begin{pmatrix} \tilde{u} \\ \tilde{v} \\ \tilde{w} \end{pmatrix} = \lambda \cdot \dots$$

$\tilde{u}, \tilde{v}, \tilde{w}$ will be scaled by λ

$$\text{but } u = \frac{\tilde{u}}{\tilde{w}}, v = \frac{\tilde{v}}{\tilde{w}}$$

Normalized camera matrix:

We can value of one element for example C_{34}

Points on plane

$$\begin{pmatrix} \tilde{u} \\ \tilde{v} \\ \tilde{w} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} C_{11} & C_{12} & 0 & C_{14} \\ C_{21} & C_{22} & 0 & C_{24} \\ C_{31} & C_{32} & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} X \\ Y \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

All points on the plane have $Z = 0 \rightarrow$ we can remove a row

Planar homography:

$$\begin{pmatrix} \tilde{u} \\ \tilde{v} \\ \tilde{w} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} h_{00} & h_{12} & h_{13} \\ h_{21} & h_{22} & h_{23} \\ h_{31} & h_{32} & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ 1 \end{pmatrix}$$

- 8 unique numbers in homography matrix
- Can be estimated from 4 world points and their corresponding image points

```
In [5]: import cv2
import numpy as np
import os
from matplotlib import pyplot as plt

img_points = []
upd_img_points = []

def img_pick(event, x, y, flags, params):
    global img_points
    if event == cv2.EVENT_LBUTTONDOWN:
        img_points.clear() if len(img_points) >= 4 else img_points.append((x, y))

def upd_img_pick(event, x, y, flags, params):
    global upd_img_points
    if event == cv2.EVENT_LBUTTONDOWN:
        upd_img_points.clear() if len(upd_img_points) >= 4 else upd_img_points.append((x, y))

def print_points(points_lst, picture):
    radius, color, thickness = 3, (0, 0, 255), -1
    for point in points_lst:
        cv2.circle(picture, point, radius, color, thickness)

def show_results(*args):
    plt.rcParams["figure.figsize"] = [10.00, 5.00]
    plt.rcParams["figure.autolayout"] = True
    for i in range(len(args)):
        arg = cv2.cvtColor(args[i], cv2.COLOR_BGR2RGB)
        plt.subplot(1, len(args), i + 1)
        plt.axis('off')
        plt.imshow(arg)
    plt.show()
```

```
In [6]: def run(input_img):
    named_window = input_img.replace(os.path.basename(input_img), '_out_').join(os.path.basename(input_img).split(
    cv2.namedWindow(input_img)
    cv2.setMouseCallback(input_img, img_pick)
    cv2.namedWindow(output_img)
    cv2.setMouseCallback(output_img, upd_img_pick)

    img = cv2.imread(input_img)
    upd_img = np.zeros(img.shape, dtype=np.uint8)
    last_upd_img = upd_img.copy()

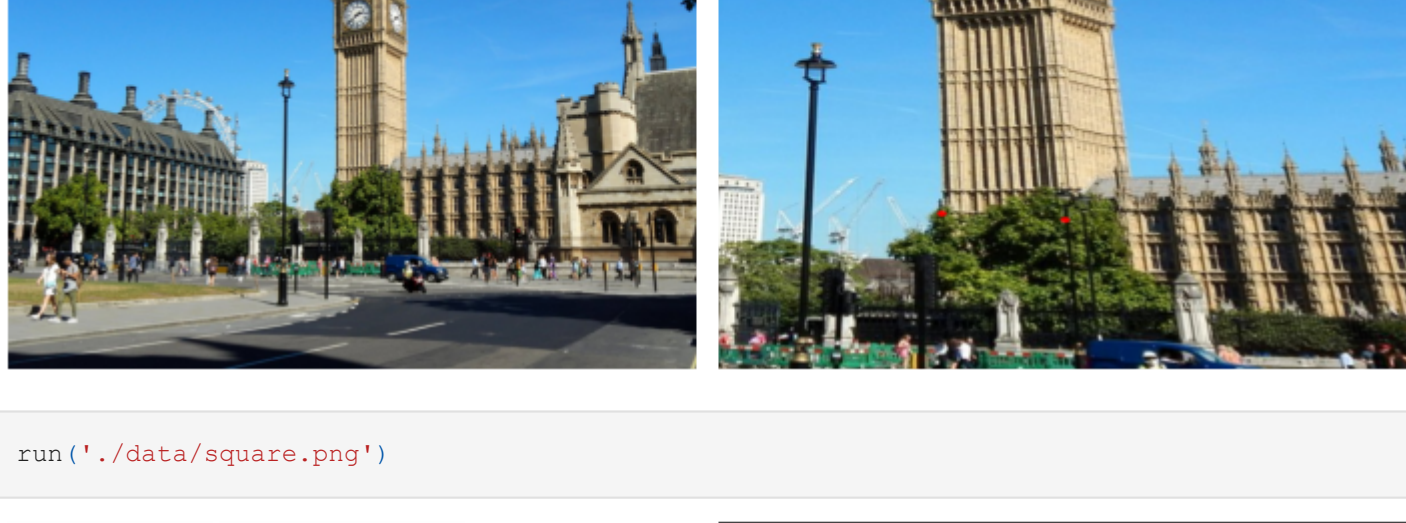
    while True:
        img_copy = img.copy()
        upd_img_copy = upd_img.copy()
        print_points(img_points, img_copy)
        print_points(upd_img_points, upd_img_copy)

        if len(img_points) == len(upd_img_points) == 4:
            homography = cv2.findHomography(np.array(img_points), np.array(upd_img_points))
            upd_img_copy = cv2.warpPerspective(img_copy, homography[0], (upd_img_copy.shape[1], upd_img_copy.sh
            last_upd_img = upd_img_copy

        cv2.imshow(input_img, img_copy)
        cv2.imshow(output_img, upd_img_copy)

        if cv2.waitKey(1) == 27:
            show_results([img, last_upd_img])
            cv2.destroyAllWindows()
            img_points.clear()
            upd_img_points.clear()
            break
```

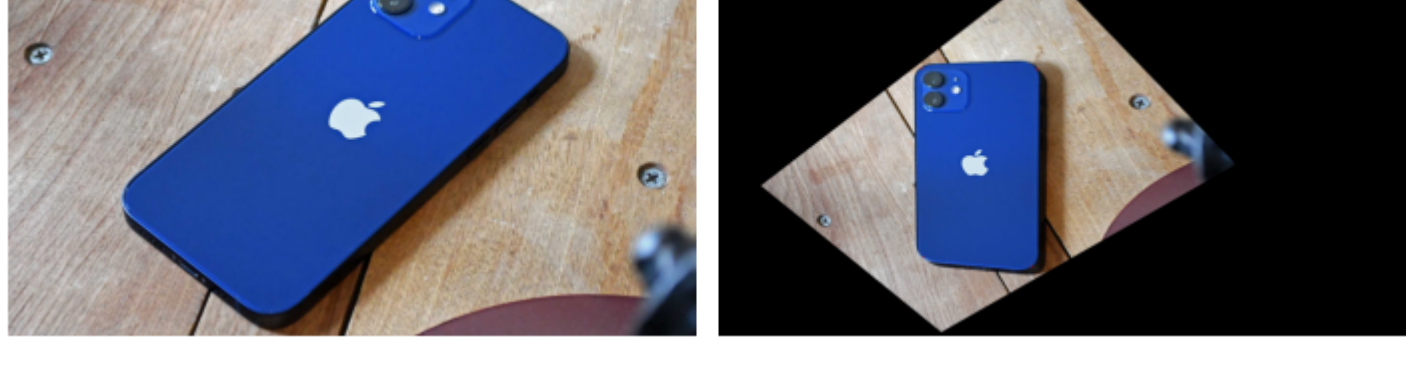
```
In [92]: run('./data/building.png')
```



```
In [94]: run('./data/square.png')
```



```
In [7]: run('./data/iphone.png')
```



- Полученная картинка является ровной лишь приблизительно
- Это связано с тем, что у нас нет полного 3D изображения, то есть какие-то детали, которые видно с другой точки зрения, просто отсутствуют на нашем исходном изображении.