# 基于图像的大场景三维重建

申抒含 中国科学院自动化研究所 模式识别国家重点实验室

http://vision.ia.ac.cn

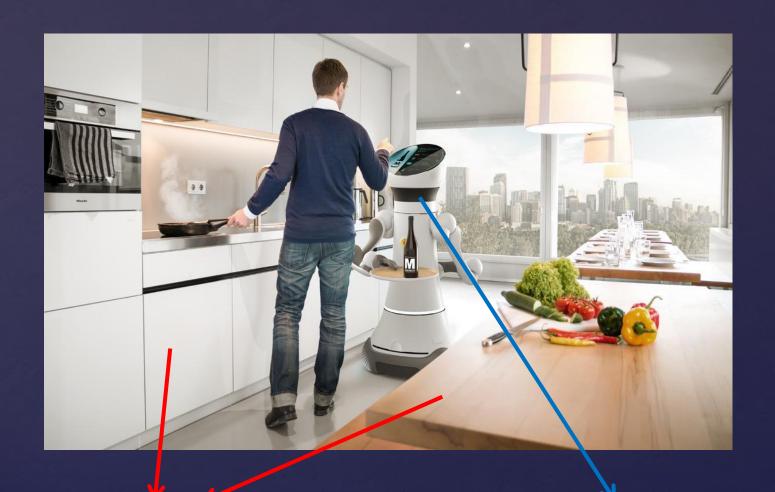


#### **Robot Vision Group**

National Laboratory of Pattern Recognition

Institute of Automation, Chinese Academy of Sciences

# 三维计算机视觉核心问题



场景结构

相机位姿

#### 三维计算机视觉核心问题

3D视觉核心问题:场景结构+相机位姿+(相机参数)

#### Structure from Motion (SfM)

- 多视角图像
- 重建场景稀疏结构与相机位姿(off-line)
- -SfM后可通过MVS获得稠密场景结构(off-line)
- -SfM后可通过PnP计算相机实时位姿(on-line)

#### Simultaneous Localization and Mapping (SLAM)

- —视频序列
- 重建场景稀疏/准稠密/稠密结构与相机位姿(on-line)
- -需要闭环检测+图优化(on-line)

精度和鲁棒性: SfM+PnP > SLAM

### 图像全自动三维建模系统

输入 二维 图像







无人机图像



街景车图像







图像全自动三维建模系统



输出 三维 模型





大同云冈石窟



大同九龙壁



恒山悬空寺



应县木塔



九华旃檀禅林



普陀法雨寺



峨眉金顶



龙泉寺



颐和园石舫



颐和园狮子



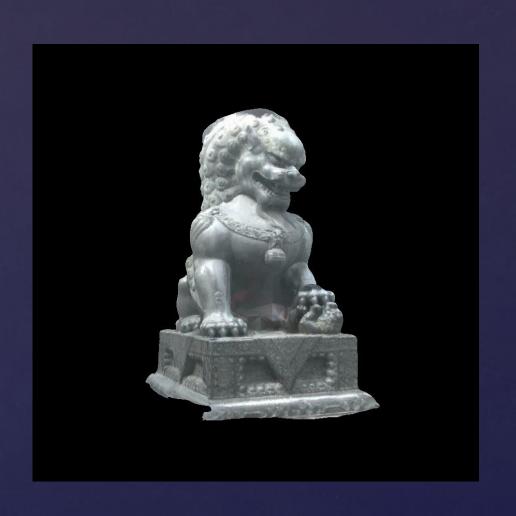
清华假山



清华生科楼



颐和园铜狮







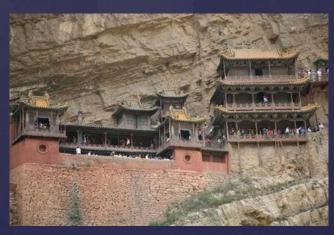


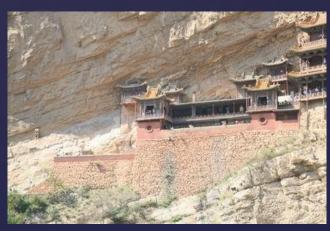
颐和园石舫











恒山悬空寺:位于山西浑源县,始建于公元491年,古代工匠根据道家"不闻鸡鸣犬吠之声"的要求建设了悬空寺,该寺距地面高约50米。



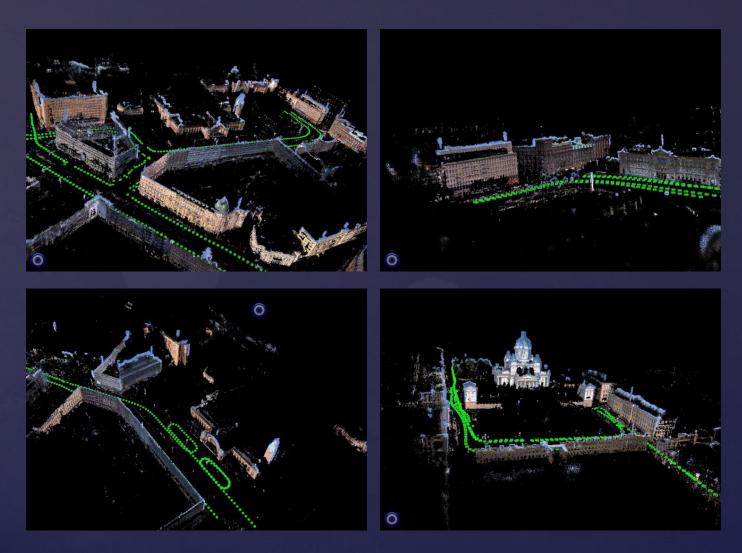
### 应用二: 三维数字化城市





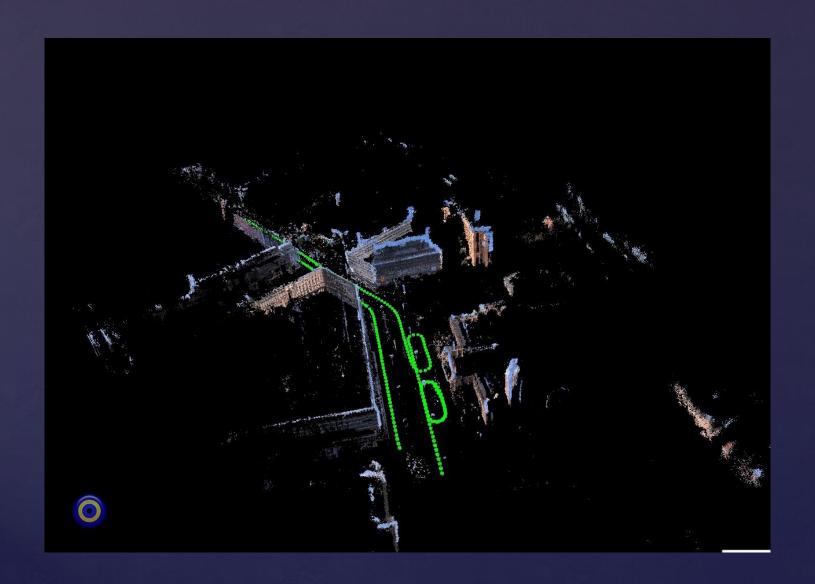
街景车图像

### 应用二: 三维数字化城市



部分区域重建结果(总点云规模>10亿)

## 应用二: 三维数字化城市





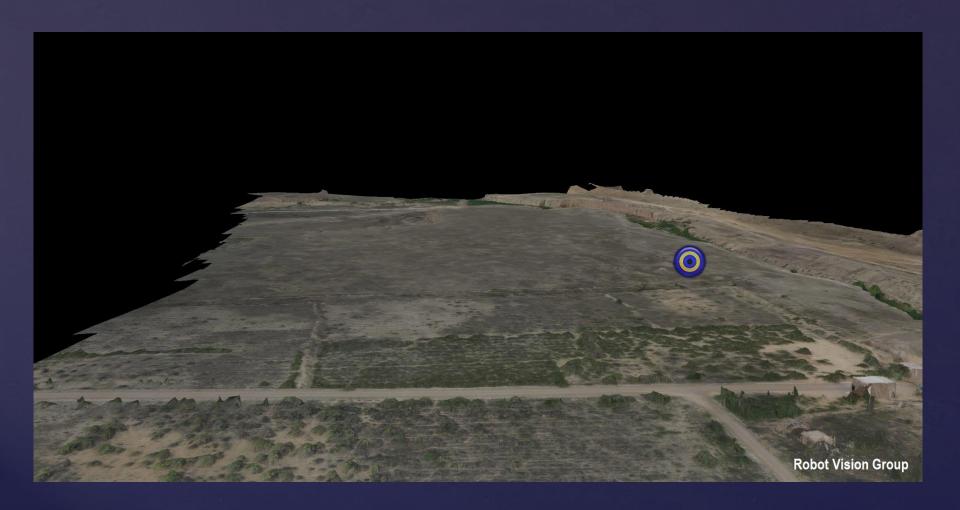
四旋翼低空无人机





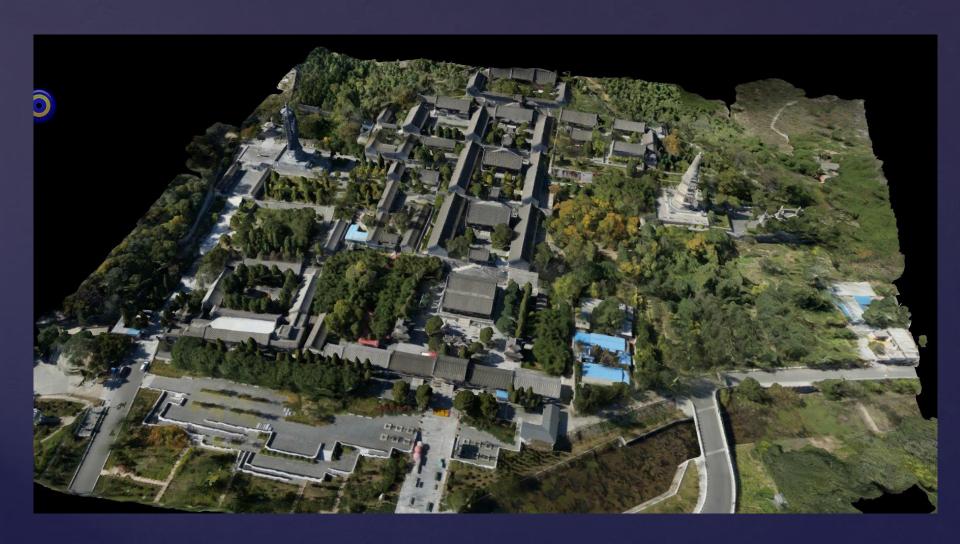


宁夏水洞沟考古发掘现场1平方公里,1200幅低空无人机图像





古代建筑三维重建,1200幅无人机图像+3000幅地面图像





城市建筑三维重建, DJI无人机视频



#### 应用三: 倾斜摄影三维地图构建







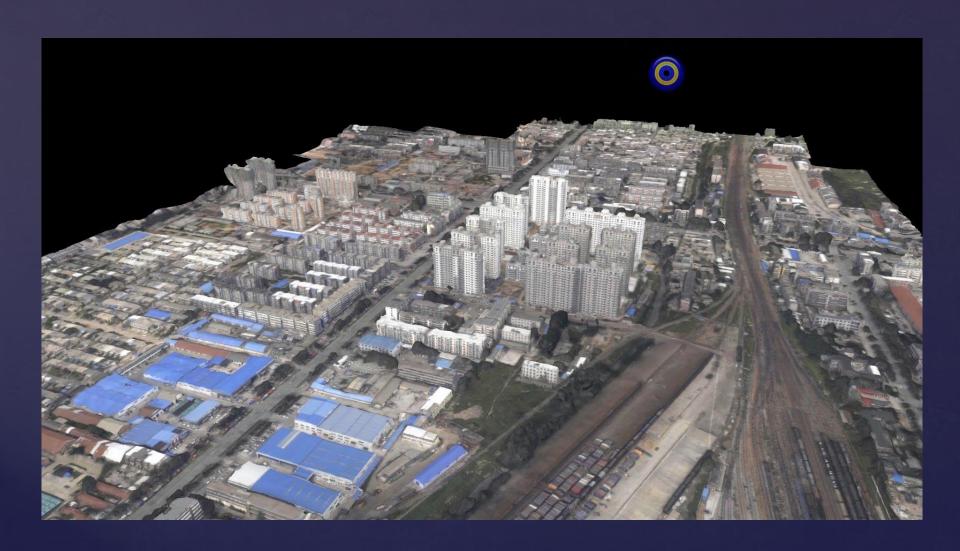






五相机航空倾斜摄影测量,单幅图像分辨率5600万像素

### 应用三: 倾斜摄影三维地图构建



#### 总结: 三维计算机视觉核心应用

应用场景	输入	输出	核心技术	属性
服务机器人	Mono/Stereo/RGB-D Video	Semantic Model Semantic Point Cloud Camera Pose	SLAM Pose Estimation Semantic Segmentation	On-line, Embedded
工业机器人	Mono/Stereo/RGB-D Video			
AR眼镜	Mono/Stereo/RGB-D Video			
无人车/无人机	Stereo Video	Semantic Depth-map	Stereo Semantic Segmentation	
街景建模	Panorama Image	Semantic Model Semantic Point Cloud	SfM MVS Modeling Semantic Segmentation	Off-line, Cluster
倾斜测绘	Oblique Image			
室内建模	Mono/Stereo/RGB-D Image			
通用建模	Mono/Stereo Image	Mesh Mode/Point Cloud		

#### 我们的产品线

- 2016年12月: ImageBuilder (集群版)
- 2017年06月: POI Builder/LOD Builder (生产力工具)
- 2017年12月: ImageBuilder Indoor (室内建模)

谢谢!