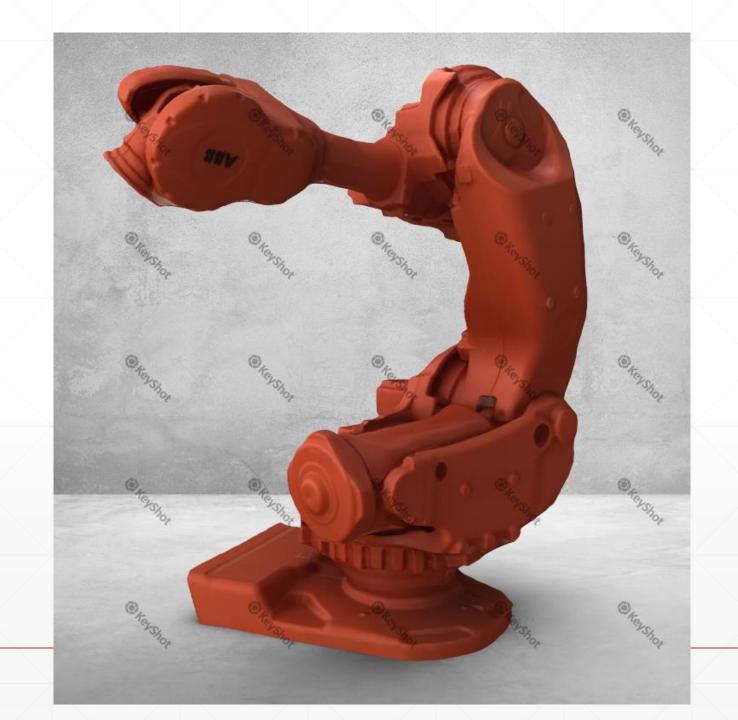


Beispiel: Photogrammetrie

Computergrafik: Realitätserfassung

Block I: Realitätserfassung

- Lektion 2: Praxisübung "Photogrammetrie"
 - Methoden der 3D Rekonstruktion
 - Time of Flight Messsysteme
 - Lasertracker
 - Photogrammetrie
 - Praxisbeispiel: Modellroboter
 - Grundlagen: Autodesk ReCap, (Meshmixer); Unity



"Almost real"







Anwendungsszenario

Projektspezifikation

Anwendungsszenario

- Produktkommunikation f
 ür Kunden-Messe
- Darstellung eines Industrie 4.0 Fabrikmodells für Aus- und Weiterbildung
- Botschaft: "Attraktiver Ausbildungsbetrieb"
- Problem
 - Keine Konstruktionsdaten (CAD)
 - Detaillierte Struktur (kein einfaches generatives Modellieren sinnvoll)

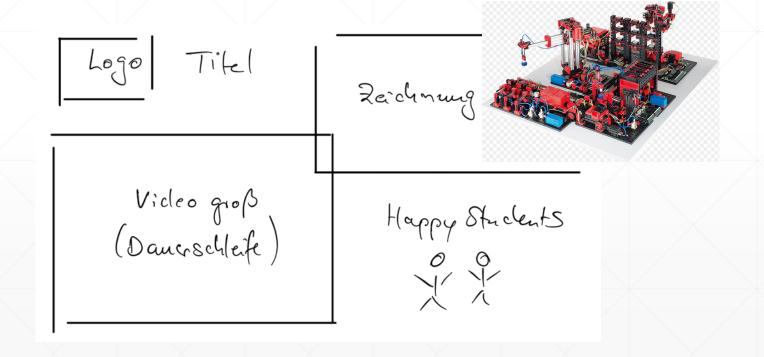
Anwendungsszenario

Endlosschleife



Planung "Design Document"

"Computergrafik" fängt in vielen Fällen mit Papier und Bleistift an





Experience Education Education Experience





- Grundlegende Messprinzipien ...
 - Time-of-Flight (ToF)
 - Laserscanner
 - Photogrammetrie
 - Streifenprojektion

... zur Erfassung von 3D Modellen.



Achtung! Keine Messtechnik-Vorlesung!

Hardware

Projektspezifikation

Literatur

Thomas Luhmann

Nahbereichsphotogrammetrie

Grundlagen, Methoden und Anwendungen

3., völlig neu bearbeitete und erweiterte Auflage



Wichmann

Laufzeitmessung

"Time-of-Flight", ToF

Auswertung von reflektierten Lichtpulsen



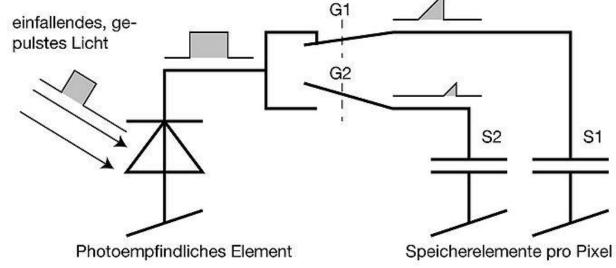
hier: naher IR Bereich

Abtastrate

~60kHz

Genauigkeit

1cm



(Quelle: Wikipedia)

Laufzeitmessung

"Time-of-Flight", ToF

Laufzeit bei Abstand D = 2.5m:

$$t_{
m D} = 2\,rac{D}{c_{
m luft}} = 2\,rac{2,5\,{
m m}}{299.710\,{
m km\,s^{-1}}} pprox 16,7\,{
m ns}$$

Max. Abstand bei Pulslänge 50ns:

$$D_{
m max} = rac{c_{
m luft} \ t_0}{2} = rac{299.710 \, {
m km \, s^{-1} \, \cdot 50 \, ns}}{2} pprox 7,5 \, {
m m}$$

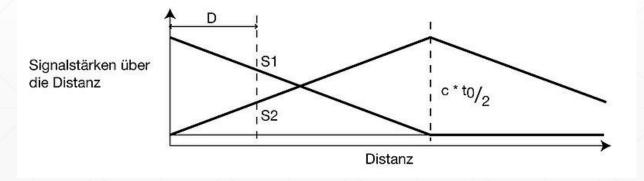
Ausgesendeter
Lichtpuls

Reflektierter
Lichtpuls

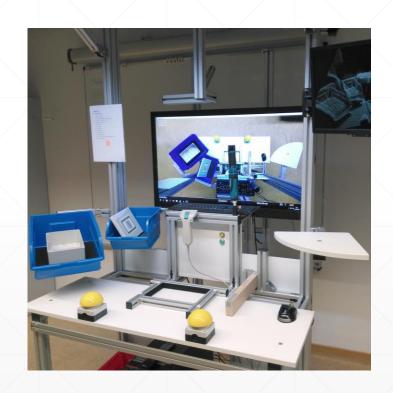
Schalter innerhalb
des Pixels

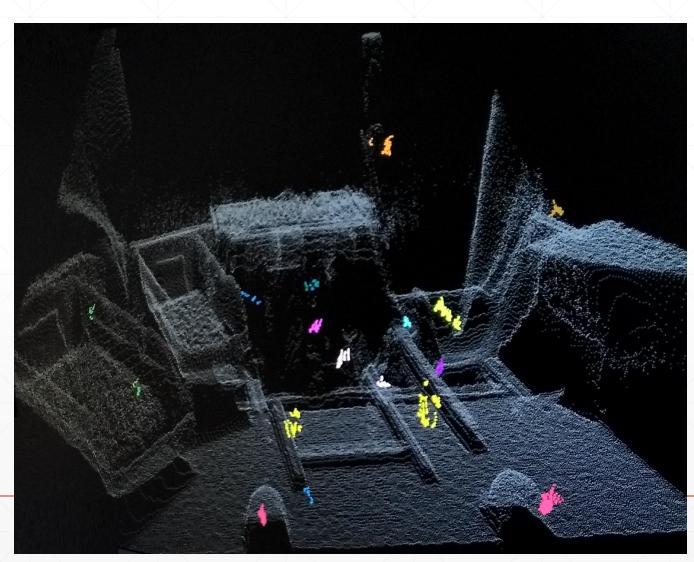
Integriertes Signal
in 2 Speichern innerhalb des Pixels

Zeit



3D Live-Visualisierung GePRO: Gestenbasierte Prozessanalyse







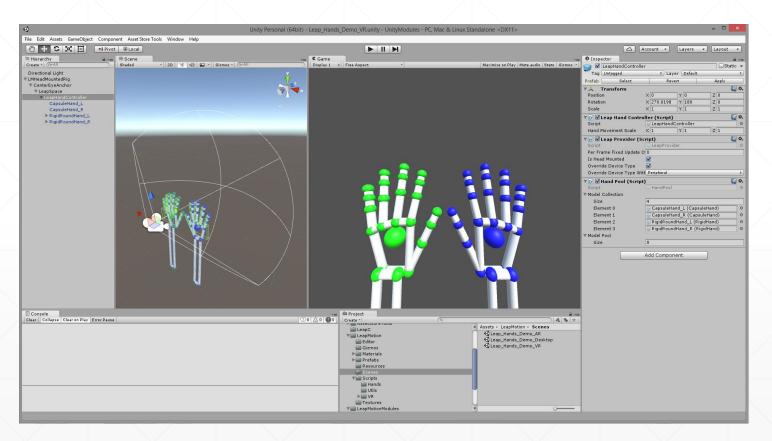






Laufzeitmessung: Weiteres Beispiel

Virtuelle Repräsentation (Hände)





Interferenzmessung

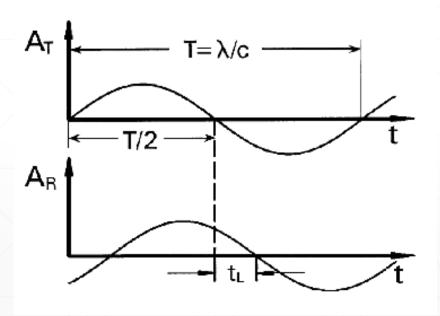
Laserscanner; Continuous Wave Verfahren (CW)

Abtastung über Raumwinkel, Bestimmung der Phasendifferenz

Object		
		Transmitter Receiver

(Quelle: Jamtsho, Sonam. (2018). Geometric Modelling of 3D Range Cameras and their Application for Structural Deformation Measurement.) Abtastrate 1MHz Genauigkeit 1mm

i.d.R. mehrere Wellenlängen



(Quelle: http://www.geoinformation.net)

Interferenzmessung

Laserscanner



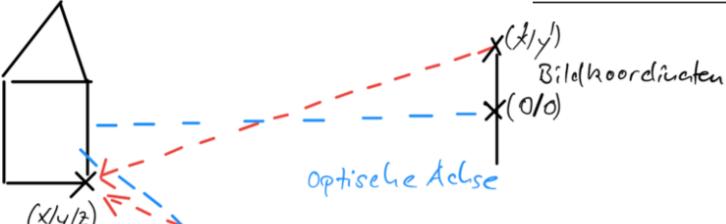
(Quelle: Faro)

Reflektionsbild des 3D-Laserscans einer Flugzeughalle. Zu jedem Bildpunkt existiert auch eine 3D-Koordinate, die hier nicht dargestellt ist.

Photogrammetrie

Nahbereich

Bildkoordinaten aus n Ansichten



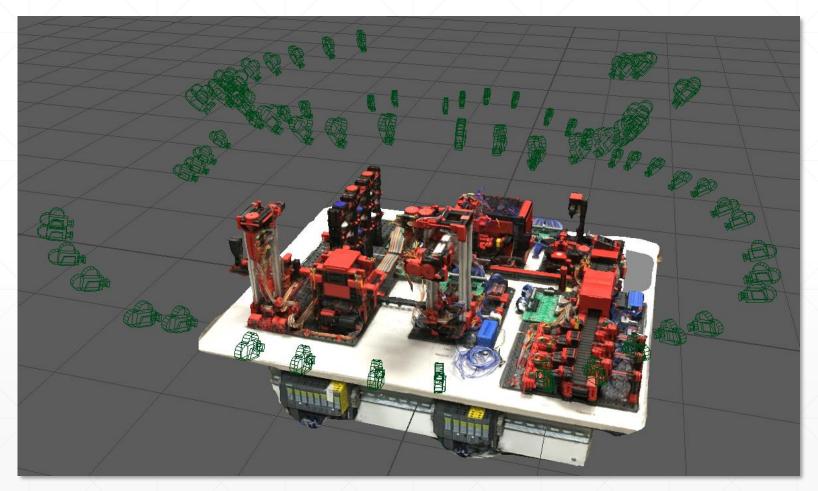
3D Koordinaten

n äußere Orientierungen

Stahlrehonstruktur Triangulation

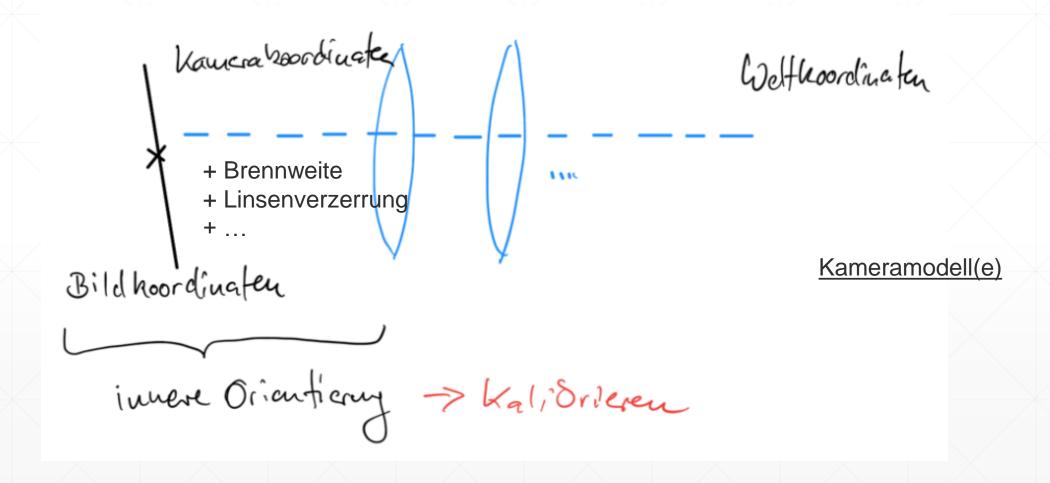
> Kameraposition und -orientiernez in Weltzoordinaten

Photogrammetrie Nahbereich



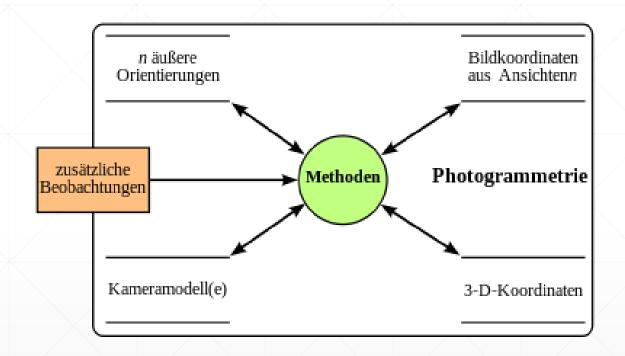
Photogrammetrie

Nahbereich



Photogrammetrie

Nahbereich



$$x = PX$$

mit

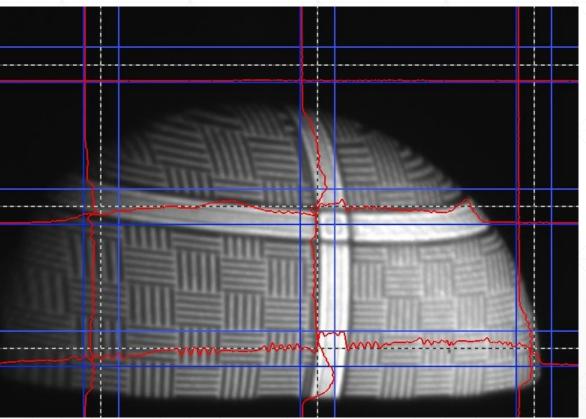
$$P = KR[I|-Z]$$

- *x* homogene Bildkoordinate (2D)
- *X* homogener Raumpunkt (3D)
- *P* Projektionsmatrix
- K Kalibriermatrix mit Kamerakonstante
- R Rotationsmatrix
- *I* Einheitsmatrix
- *Z* Lage des Projektionszentrums (homogen)

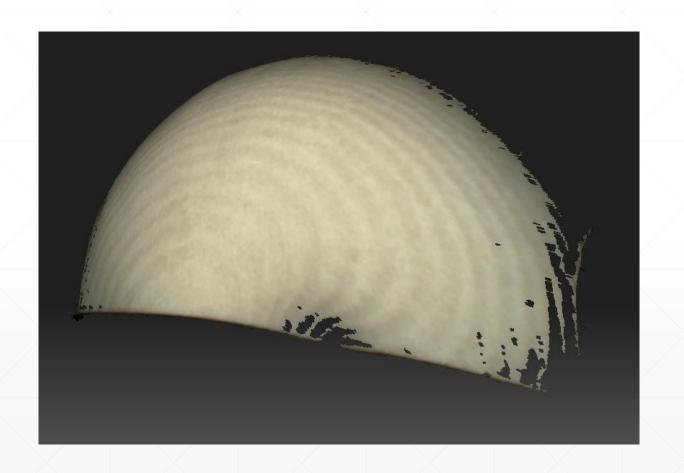
(Quelle: Wikipedia)

Streifenprojektion Nahbereich





Streifenprojektion Nahbereich



Prototyping

Content Creation

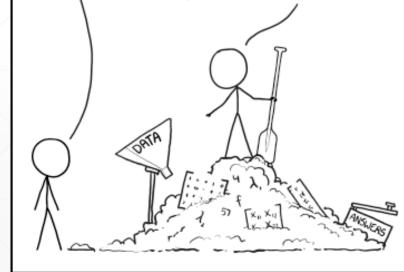
Vorbereitungen

THIS IS YOUR MACHINE LEARNING SYSTEM?

YUP! YOU POUR THE DATA INTO THIS BIG PILE OF LINEAR ALGEBRA, THEN COLLECT THE ANSWERS ON THE OTHER SIDE.

WHAT IF THE ANSWERS ARE WRONG?

JUST STIR THE PILE UNTIL THEY START LOOKING RIGHT.

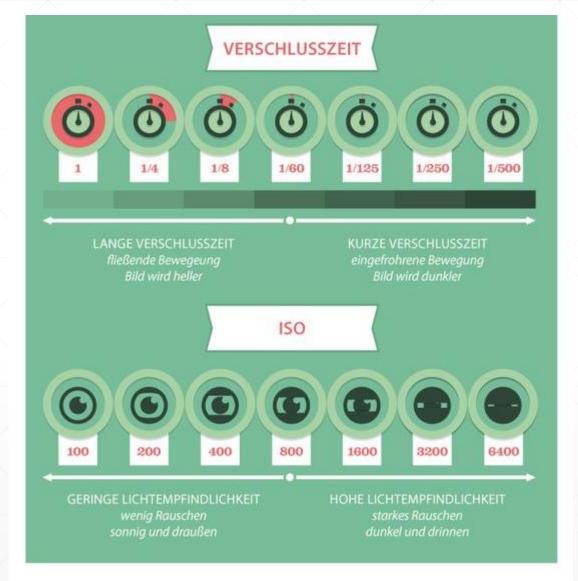




(Quelle: xkcd.com)

Vorbereitungen





(Quelle: pinterest)

Software





Exkurs: Texturen

Asset Creation

Diffuse Map





Vorgehensweise

- Verschiedene Arten von Texturen
 - Einfache Strukturen, wiederholte Anwendung auf den gleichen Körpen (Tiling)
 - Darstellungen (bspw. Front einer Maschine), die auf Körper "aufgeklebt" werden.
- Bilder für Texturen aufnehmen
 - 2D Bild heißt Albedo Map oder Diffusion Map
 - Muss gleichmäßig (homogen) ausgeleuchtet sein, sonst kein nahtloses Tiling möglich
 - Größe meist quadratisch, 512x512Px bis 8192x8192Px
- Erzeugen weiterer Maps aus ursprünglichem Bild
 - Height Map, Normal Map / Bump Map, Metallic Map; bspw. mit Materialize

Bump Map

Emboss Bump Mapping =



Verschobene Höhentextur (gegen Lichtquelle)
– Originale Höhentextur



Software



Materialize