

Практическая работа 4

Компьютерное зрение в 3D. RANSAC

- ❖ В начале, как обычно, требуется импортировать необходимые библиотеки.

Код:

```
import numpy as np
import cv2
import matplotlib.pyplot as plt
```

- ❖ Считывание и вывод карты глубины. Карта глубины хранится в виде черно-белого (grayscale) изображения. Значения пикселей карты глубины хранятся в миллиметрах и занимают 2 байта, что нужно учитывать при считывании карты глубины.

Код:

```
def plot_depthmap(depthmap):
    plt.figure()
    plt.imshow(depthmap, cmap='gray')
    plt.show()

depthmap = cv2.imread("1.png", cv2.IMREAD_ANYDEPTH)
plot_depthmap(depthmap)
```

Результат:



- ❖ По карте глубины можно получить облако точек в трехмерном пространстве, преобразовав координаты по формулам из лекции:

$$x = \frac{z \cdot (u - c_x)}{f}$$

$$y = \frac{z \cdot (c_y - v)}{f}$$

$$z = z$$

Предлагается сравнить два способа выполнения этого преобразования (перевод проективных координат в реальные): медленный (с помощью стандартных операций языка Python и циклов по пикселям) и быстрый (с помощью операций NumPy).

Код:

```

FX = 575.7
FY = 575.7
CX = 320.
CY = 240.

def depthmap_to_pointcloud_slow(depthmap):
    points_real = []
    for v in range(depthmap.shape[0]):
        for u in range(depthmap.shape[1]):
            z = depthmap[v, u]
            if z!=0:
                x = z * (u - CX) / FX
                y = z * (CY - v) / FY
                points_real.append([x, y, z])
    points_real = np.array(points_real)
    return points_real

def depthmap_to_pointcloud(depthmap):
    grid = np.indices(np.shape(depthmap))
    points_proj = np.stack([grid[1].flatten(), grid[0].flatten(),
                           depthmap.flatten()], axis=-1)
    points_proj = points_proj[np.nonzero(points_proj[:, 2])]

    points_real_x = points_proj[:, 2] * (points_proj[:, 0] - CX) / FX
    points_real_y = points_proj[:, 2] * (CY - points_proj[:, 1]) / FY
    points_real_z = points_proj[:, 2]
    points_real = np.stack([points_real_x, points_real_y,
                           points_real_z], axis=1)
    return points_real

%timeit points_real = depthmap_to_pointcloud_slow(depthmap)
%timeit points_real = depthmap_to_pointcloud(depthmap)

```

Результат:

```
1.23 s ± 46.5 ms per loop (mean ± std. dev. of 7 runs, 1 loop each)
13.1 ms ± 887 µs per loop (mean ± std. dev. of 7 runs, 100 loops each)
```

Как видно, способ, основанный на использовании операций NumPy, работает более чем в 100 раз быстрее (хотя это число может зависеть от параметров процессора, на котором запускается код).

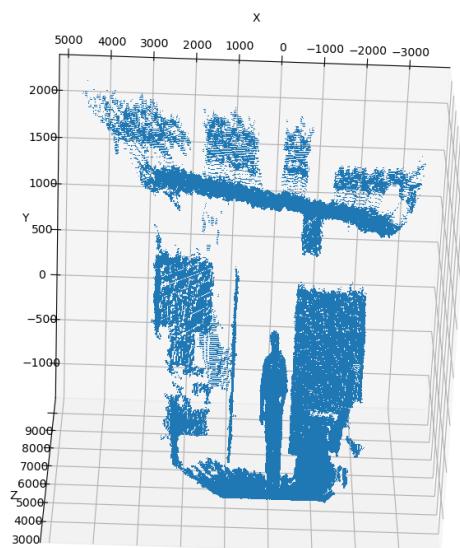
- ❖ Полученное облако точек можно визуализировать с помощью библиотеки matplotlib, при этом полученная визуализация может быть интерактивной (если правильно настроить среду, в которой выполняется код, и если среда позволяет сделать это).

Код:

```
def plot_3d_points(points):
    fig = plt.figure()
    ax = fig.add_subplot(projection='3d')
    ax.set_xlabel('X')
    ax.set_ylabel('Y')
    ax.set_zlabel('Z')
    ax.plot(points[:, 0], points[:, 1], points[:, 2], marker=',',',
            linestyle=' ')
    plt.show()

plot_3d_points(points_real)
```

Результат:



- ❖ Можно получить 2D-проекции облака точек на координатные плоскости.

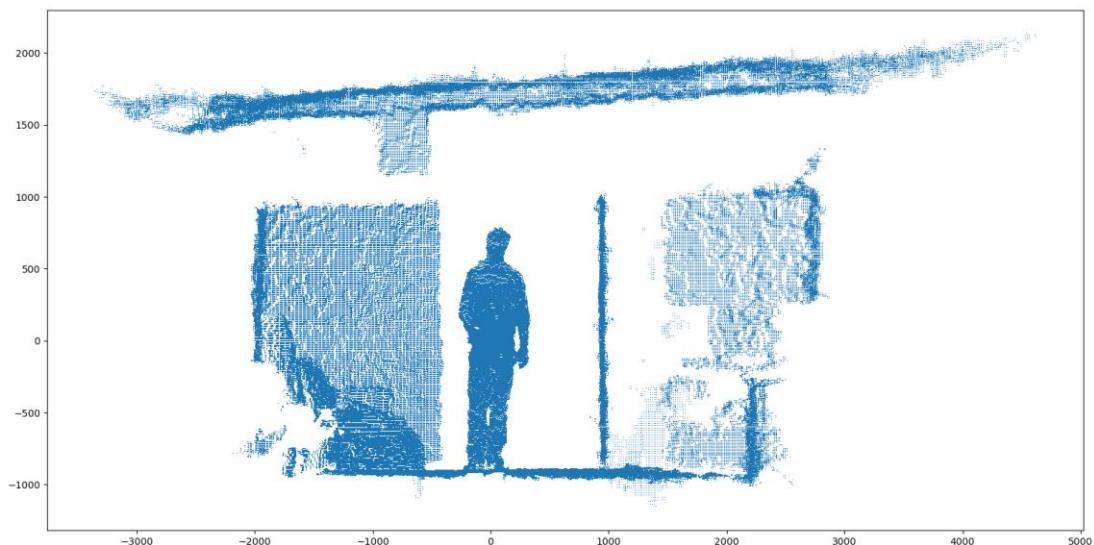
Код:

```
def plot_2d_points(points):
    plt.figure()
    plt.plot(points[:, 0], points[:, 1], marker=',', linestyle=' ')
    plt.show()

def plot_2d_projections_of_3d_points(points):
    plot_2d_points(points[:, [0, 1]])
    plot_2d_points(points[:, [0, 2]])
    plot_2d_points(points[:, [1, 2]])

plot_2d_projections_of_3d_points(points_real)
```

Результат:



- ❖ Также можно по облаку точек получить карту глубины по следующим формулам:

$$u = c_x + \frac{xf}{z}$$

$$v = c_y - \frac{yf}{z}$$

Код:

```
def pointcloud_to_depthmap(points_real, depthmap_shape):
    points_proj_u = CX + points_real[:, 0]*FX/points_real[:, 2]
    points_proj_v = CY - points_real[:, 1]*FY/points_real[:, 2]
    points_proj_z = points_real[:, 2]
    points_proj = np.stack([points_proj_u, points_proj_v,
    points_proj_z], axis=1)

    indices = np.round(points_proj[:, 0:2]).astype(int)
    depthmap = np.zeros(depthmap_shape, dtype=np.dtype("uint16"))
    depthmap[indices[:, 1], indices[:, 0]] = points_proj[:, 2]

    return depthmap

depthmap_restored = pointcloud_to_depthmap(points_real, depthmap.shape)
plot_depthmap(depthmap_restored)
```

Результат:



Получилась исходная карта глубины, значит преобразование выполнено корректно.

RANSAC

- ❖ Для проверки метода RANSAC сначала предлагается сгенерировать точки на прямой и выбросы и отрисовать полученные точки и прямую.

Код:

```
def distance_to_line_2d(points, line):  
    distance = np.abs(np.dot(points, line[:2]) +  
line[2])/np.linalg.norm(line[:2])  
    return distance  
  
def get_line_points_by_x(x, line):  
    points = np.stack([x, (-line[0]*x-line[2])/line[1]], axis=-1)  
    return points  
  
def plot_2d_points_with_line(points, line, line_threshold):  
    line_mask = distance_to_line_2d(points, line) < line_threshold  
    plt.figure()  
    min_x, max_x = np.min(points[:, 0]), np.max(points[:, 0])  
    min_y, max_y = np.min(points[:, 1]), np.max(points[:, 1])  
    plt.xlim([min_x, max_x])  
    plt.ylim([min_y, max_y])  
  
    if line[1]==0:  
        line_x = -line[2]/line[0]  
        line_point1 = np.array([line_x, min_y])  
        line_point2 = np.array([line_x, max_y])  
    else:  
        x1, x2 = min_x - 100., max_x + 100.  
        line_point1 = get_line_points_by_x(x1, line)  
        line_point2 = get_line_points_by_x(x2, line)  
    line_points = np.array([line_point1, line_point2])  
    line_norm_vector = line_threshold*line[:2]/np.linalg.norm(line[:2])  
    line_biased_points_1 = line_points - line_norm_vector  
    line_biased_points_2 = line_points + line_norm_vector  
  
    plt.plot(line_points[:, 0], line_points[:, 1], marker='',  
color="red")  
    plt.plot(line_biased_points_1[:, 0], line_biased_points_1[:, 1],  
marker='', color="darkred")  
    plt.plot(line_biased_points_2[:, 0], line_biased_points_2[:, 1],  
marker='', color="darkred")  
  
    plt.plot(points[line_mask, 0], points[line_mask, 1], marker='o',  
linestyle=' ', color="red")  
    plt.plot(points[~line_mask, 0], points[~line_mask, 1], marker='o',  
linestyle=' ')  
    plt.show()
```

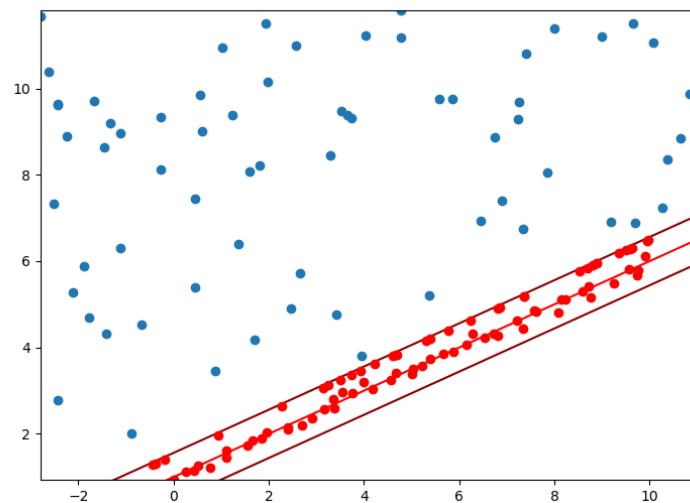
```

def generate_line_points_with_outliers(
    line,
    line_points_count=50,
    outliers_count=100,
    line_x_range = (0, 10),
    x_range = (-3, 11),
    y_range = (0, 12),
    line_points_sigma = 0.1,
    line_threshold = 0.5,
):
    point1 = get_line_points_by_x(line_x_range[0], line)
    point2 = get_line_points_by_x(line_x_range[1], line)
    line_points = np.linspace(point1, point2, line_points_count)
    line_points += np.random.normal(0, line_points_sigma,
size=line_points.shape)
    outliers_x = np.random.uniform(x_range[0], x_range[1],
outliers_count)
    outliers_y = np.maximum(
        line_threshold+get_line_points_by_x(outliers_x, line)[:, 1],
        np.random.uniform(y_range[0], y_range[1], outliers_count)
    )
    outliers = np.stack([outliers_x, outliers_y], axis=-1)
    points = np.concatenate([line_points, outliers], axis=0)
    return points

line_threshold = 0.5
line = np.array([1, -2, 2])
points_2d = generate_line_points_with_outliers(line,
line_threshold=line_threshold)
plot_2d_points_with_line(points_2d, line, line_threshold)

```

Результат:



- ❖ Можно попробовать найти прямую с помощью линейной регрессии. Для этого можно использовать реализацию линейной регрессии из библиотеки sklearn. Установить эту библиотеку можно с помощью следующей команды:

Команды bash:

```
$ pip3 install scikit-learn
```

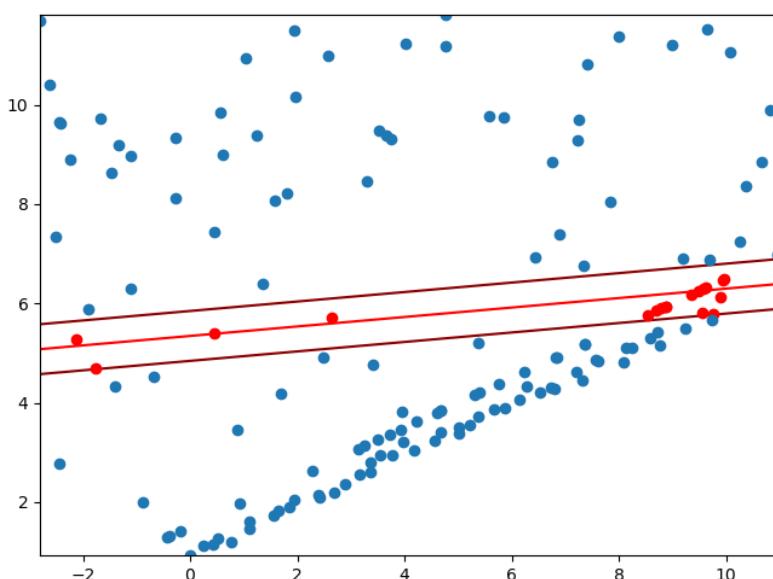
Код:

```
from sklearn.linear_model import LinearRegression

def find_line_with_linear_regression(points):
    regr = LinearRegression().fit(points[:, 0, None], points[:, 1])
    line = np.array([-regr.coef_[0], 1, -regr.intercept_])
    return line

regr_line = find_line_with_linear_regression(points_2d)
plot_2d_points_with_line(points_2d, regr_line, line_threshold)
```

Результат:



Как видно, найденная прямая сильно смещена относительно искомой, значит линейная регрессия не поможет решить эту задачу.

- ❖ Значит нужно решать задачу поиска прямой с помощью метода RANSAC.

Код:

```

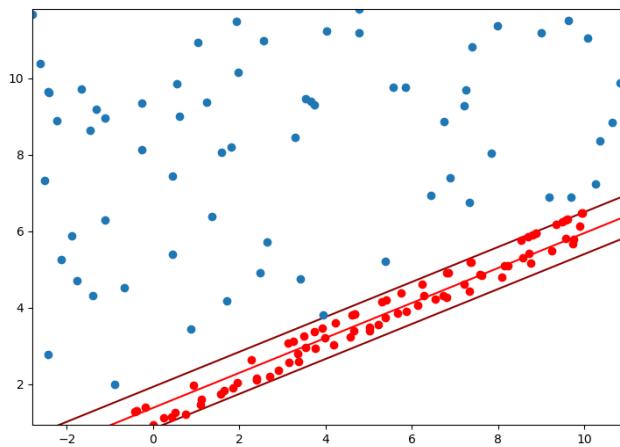
def find_line_by_2_points(points):
    A = points[0, 1] - points[1, 1]
    B = points[1, 0] - points[0, 0]
    C = -(A*points[0, 0] + B*points[0, 1])
    line = np.array([A, B, C])/np.hypot(A, B)
    return line

def find_line_with_ransac(points, threshold, iterations_count):
    best_line = np.array([1., 1., 0.])
    best_loss = 1e100
    for iter_num in range(iterations_count):
        i = np.random.randint(len(points))
        j = i
        while j==i:
            j = np.random.randint(len(points))
        cur_line = find_line_by_2_points(points[[i, j]])
        cur_loss = np.sum(distance_to_line_2d(points, cur_line) >
threshold)
        if best_loss > cur_loss:
            best_loss = cur_loss
            best_line = cur_line
    return best_line

ransac_line = find_line_with_ransac(points_2d, line_threshold, 100)
plot_2d_points_with_line(points_2d, ransac_line, line_threshold)

```

Результат:



Как видно, прямая, найденная с помощью RANSAC, близка к истинной, значит метод RANSAC можно применять для решения этой задачи.