# Shape-from-silhouettes réfracté



### Plan

- 1. Introduction
  - 1.1. MVS classique / réfracté
  - 1.2. SFS classique
- 2. SFS "inverse"
  - 2.1. Principe/méthode
  - 2.2. Mise en œuvre
- 3. Résultats
- 4. Conclusion
- 5. Perspectives

### Plan

- 1. Introduction
  - 1.1. MVS classique / réfracté
  - 1.2. SFS classique
- 2. SFS "inverse"
  - 2.1. Principe/méthode
  - 2.2. Mise en œuvre
- 3. Résultats
- 4. Conclusion
- 5. Perspectives

### Introduction





Espèces fragiles conservées dans un milieu transparent



Reconstruction 3D d'un insecte piégé dans de la résine

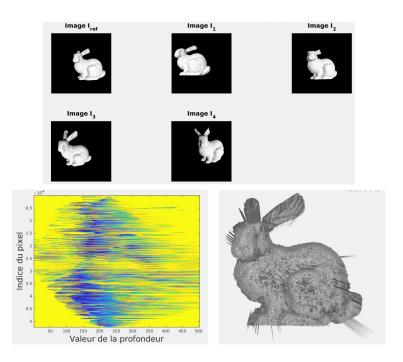
## MVS classique

#### • Entrée:

- Images/Masques
- Poses (RT)
- Caméras calibrées (K,f)

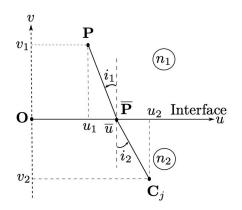
#### • Sortie:

• Une fonction de profondeur



## MVS réfracté

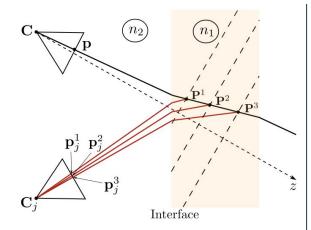
### **Déprojection**



#### Loi de Snell-Descartes:

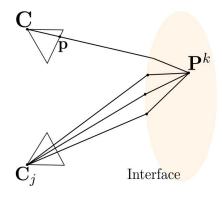
$$n_1 \sin i_1 = n_2 \sin i_2$$

#### **Projection**



### Plage de valeurs "plausibles":

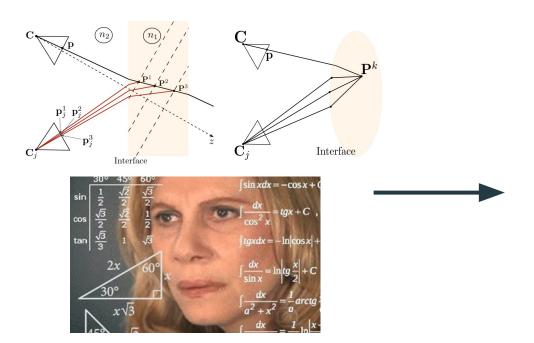
Discrétisation du rayon

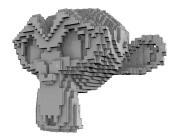


### Plus court chemin:

Discrétisation du dioptre

## MVS réfracté

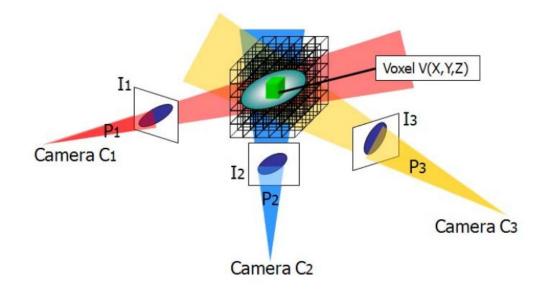




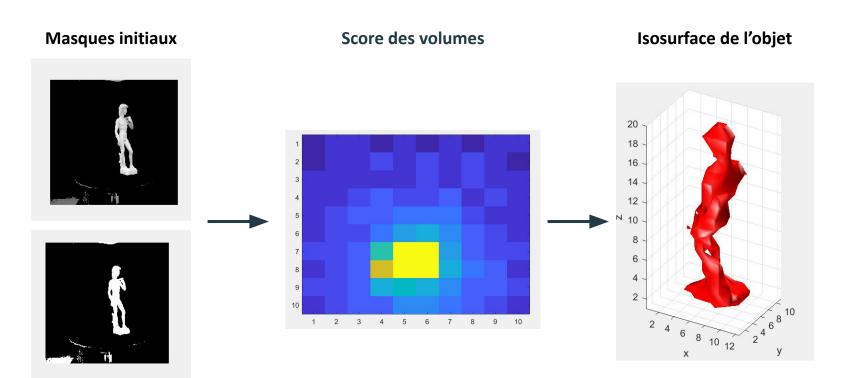


## Shape-from-silhouettes classique

- Définition d'une boîte englobante large de l'objet.
- Connaissance des poses caméra.
- Définition des matrices de transformation du volume aux coordonnées monde.
- Calcul du score d'occupation pour chaque voxel.

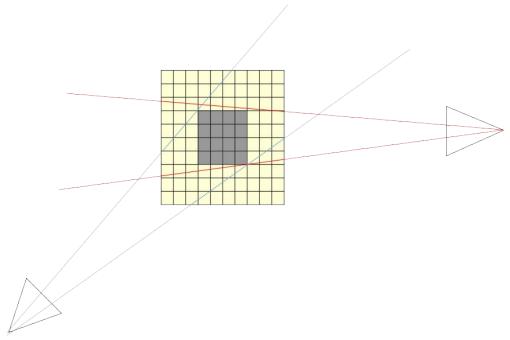


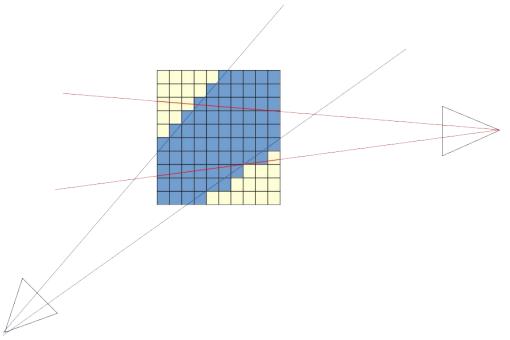
## Shape-from-silhouettes classique

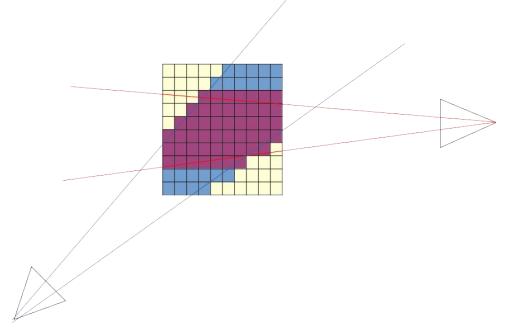


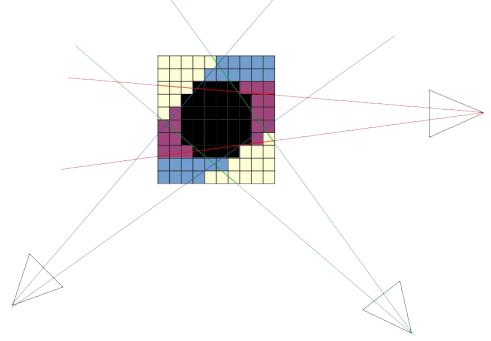
### Plan

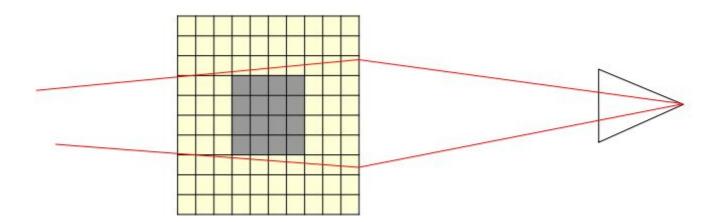
- 1. Introduction
  - 1.1. MVS classique / réfracté
  - 1.2. SFS classique
- 2. SFS "inverse"
  - 2.1. Principe/méthode
  - 2.2. Mise en œuvre
- 3. Résultats
- 4. Conclusion
- 5. Perspectives





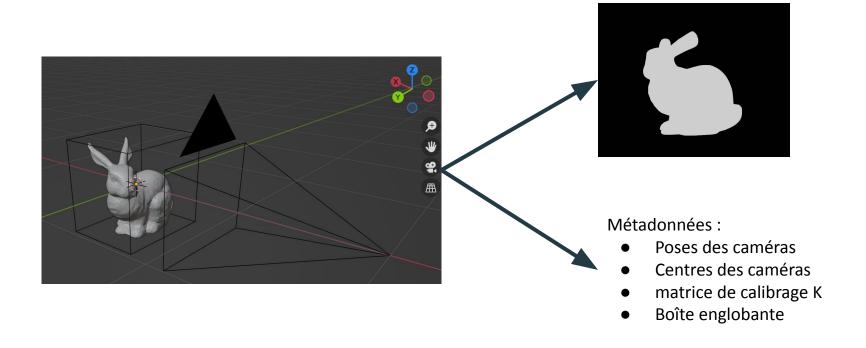






Adaptation possible du problème pour prendre en compte la réfraction

## Préparation des données



### Mise en œuvre

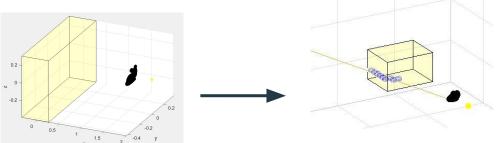


coordonnées pixel



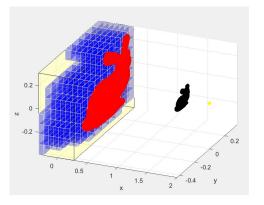
puis vers le repère monde

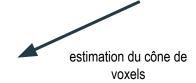
$$R^T(P_{camera} - t)$$



lancement d'un rayon depuis le pixel du masque passant par le centre de

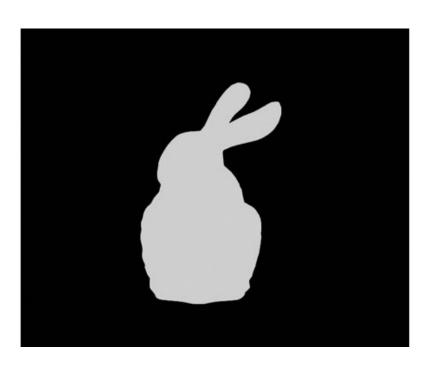
la caméra

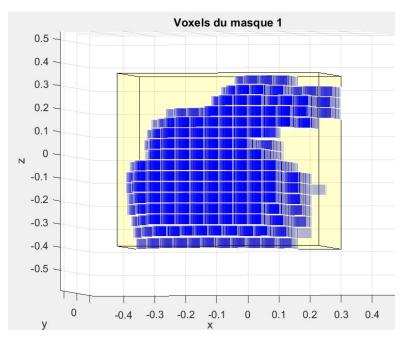


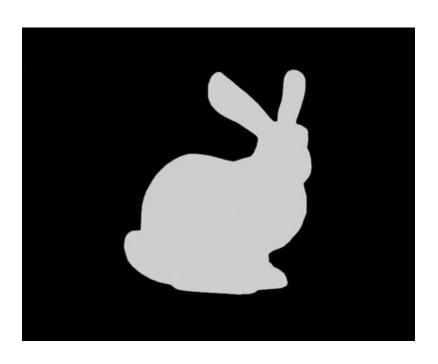


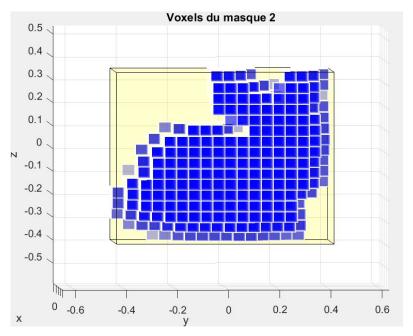
### Plan

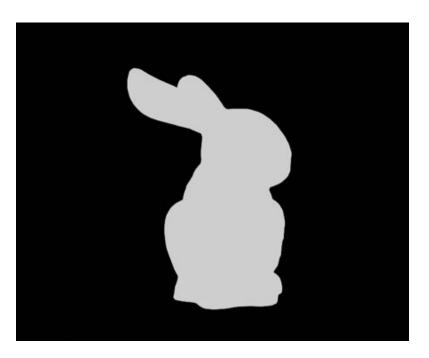
- 1. Introduction
  - 1.1. MVS classique / réfracté
  - 1.2. SFS classique
- 2. SFS "inverse"
  - 2.1. Principe/méthode
  - 2.2. Mise en œuvre
- 3. Résultats
- 4. Conclusion
- 5. Perspectives

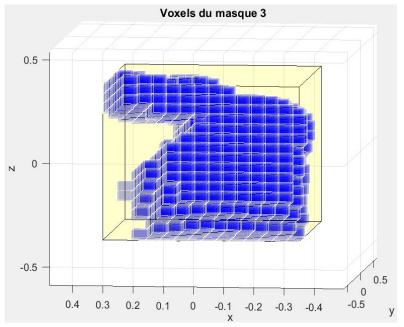




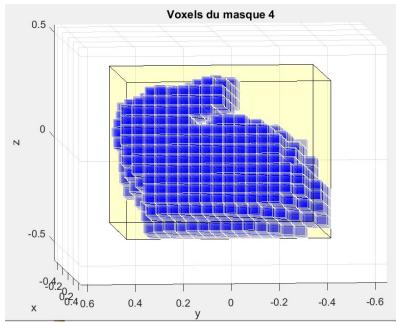


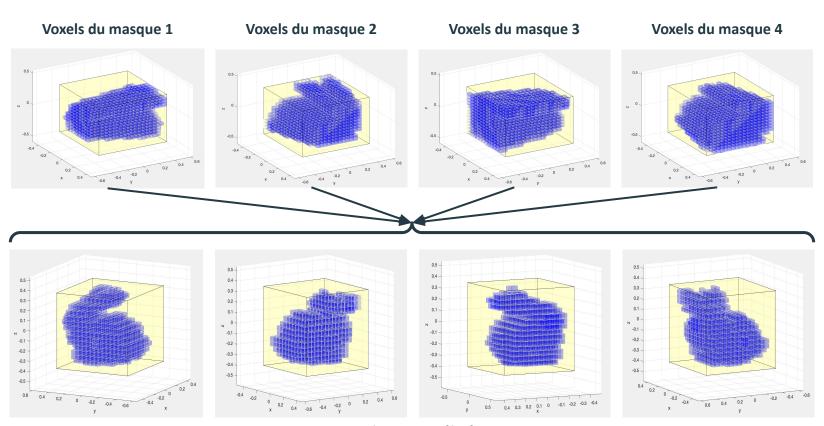






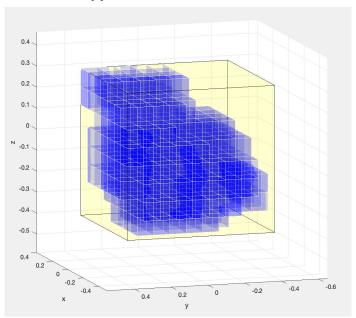




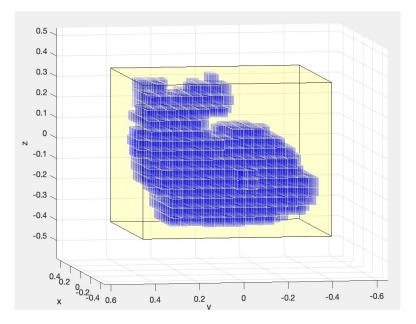


Enveloppe voxélisée

#### Enveloppe voxélisée résolution de 0.1

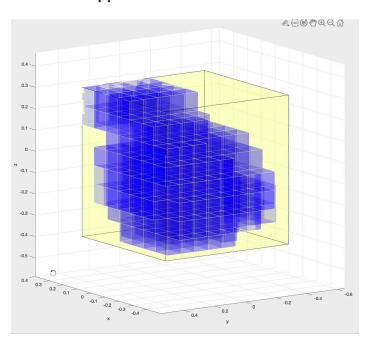


#### Enveloppe voxélisée résolution de 0.05

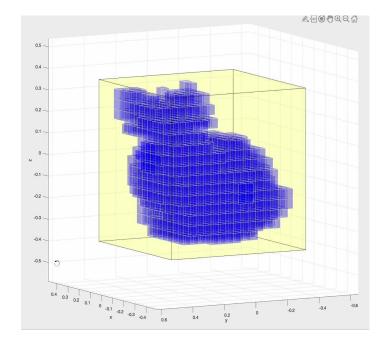


## Résultats (vidéos)

#### Enveloppe voxélisée résolution de 0.1



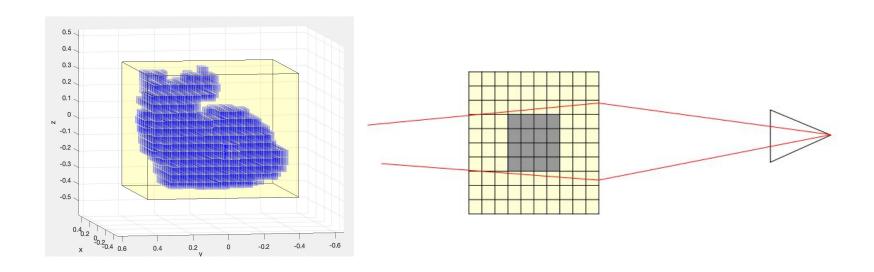
#### Enveloppe voxélisée résolution de 0.05



### Plan

- 1. Introduction
  - 1.1. MVS classique / réfracté
  - 1.2. SFS classique
- 2. SFS "inverse"
  - 2.1. Principe/méthode
  - 2.2. Mise en œuvre
- 3. Résultats
- 4. Conclusion
- 5. Perspectives

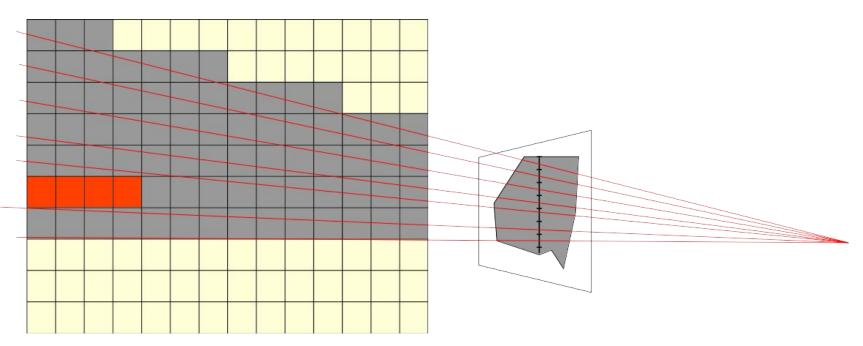
## Conclusion



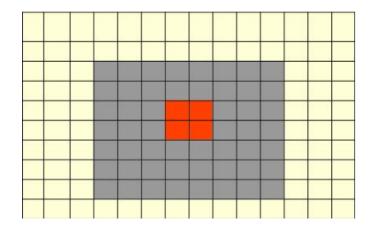
### Plan

- 1. Introduction
  - 1.1. MVS classique / réfracté
  - 1.2. SFS classique
- 2. SFS "inverse"
  - 2.1. Principe/méthode
  - 2.2. Mise en œuvre
- 3. Résultats
- 4. Conclusion
- 5. Perspectives

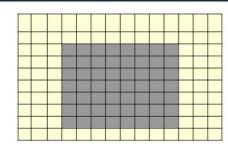
## Problème possible



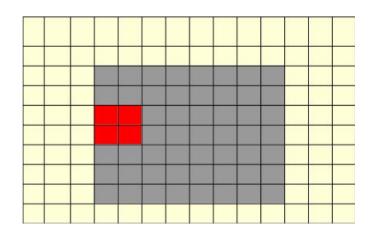
## 2 types d'erreurs



Pas grâve

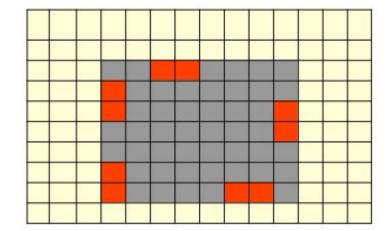


vérité terrain

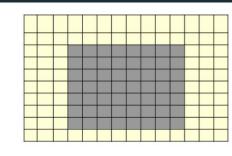


Grâve!

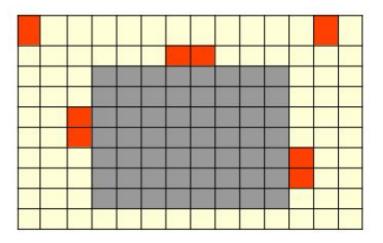
## Solution possible



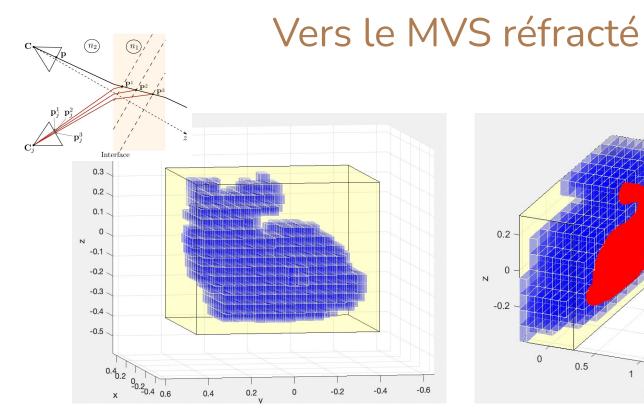
Intersection des voxels traversés par les rayons du masque

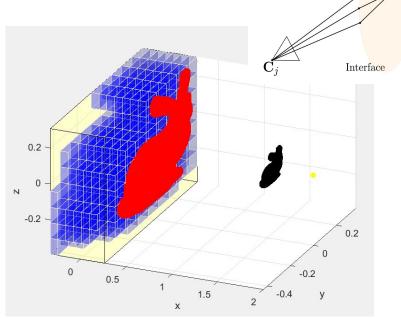


vérité terrain



Complémentaire de l'union des voxels traversés par les rayons en dehors du masque





# Merci pour votre attention