

Recalage et fusion de modèles numérisés tridimensionnels de grande taille

MEMO-F-403 - Préparation au mémoire

Tim Lenertz

ULB

2 septembre 2014

Introduction

- **Nuage de points**
= ensemble de points sur surface d'objet
- Pas de connectivité des points
- Pris par scanner laser, photogrammétrie
- Coordonnées dans repère cartésien 3D
- Attribués par couleur RGB, température, etc.
- Documentation 3D
(site archéologiques, bâtiment, grotte, terrain, dent, objet céleste, ...)



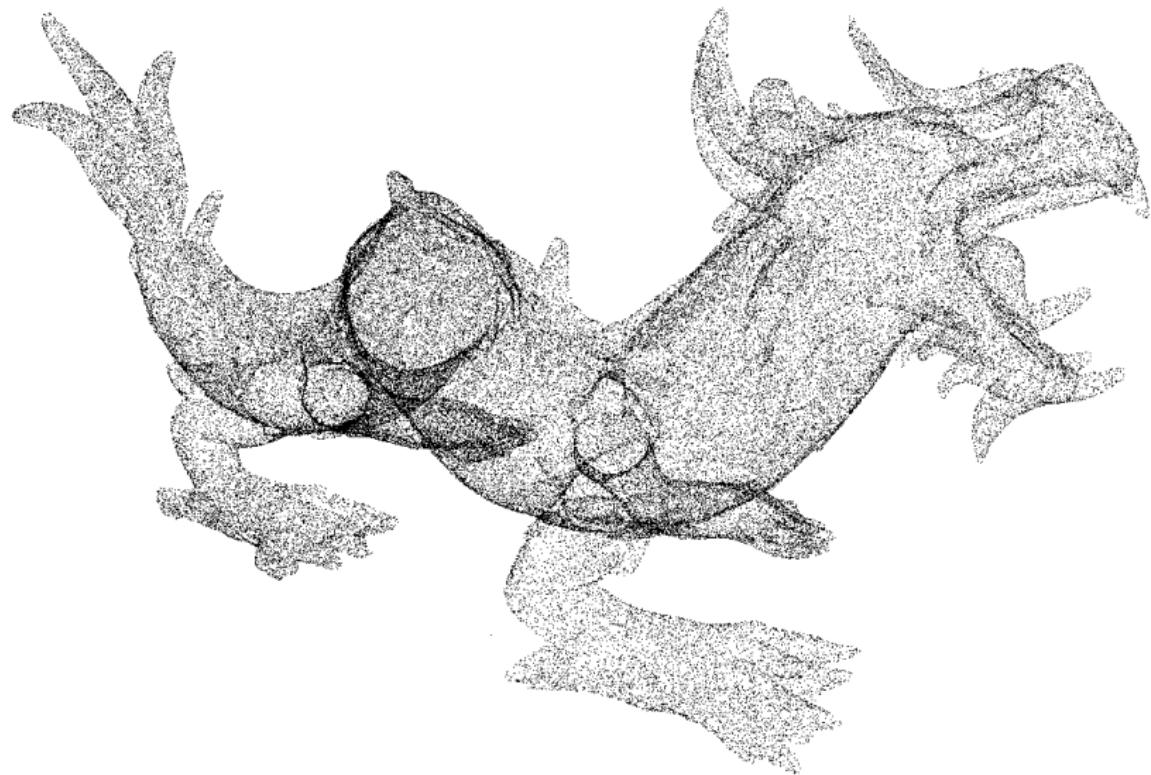
Scanner LIDAR

Nuage de points - Exemple 1



Modèle de Jacobs University Bremen gGmbH

Nuage de points - Exemple 2



Modèle de Stanford Computer Graphics Laboratory

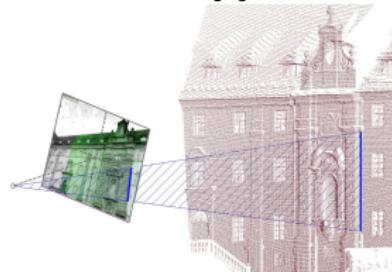
Scans bruts → modèle final

- Planification des scans / photos
p.ex. ajouter marqueurs visuels
- Filtrage bruit, outliers
- Recalage :
 - Mettre plusieurs scans dans même repère
 - Transformation rigide
translation, rotation, (redimensionnement)
 - Multiplication matricielle en coordonnées homogènes
 - Recalage brut (semi-automatisé)
identifier correspondances, comparer formes, ...
 - Recalage précis : ICP
- Combinaison photo + nuage → colorisation
- Maillage, feature detection, CAD, ...

Marqueurs : [3]

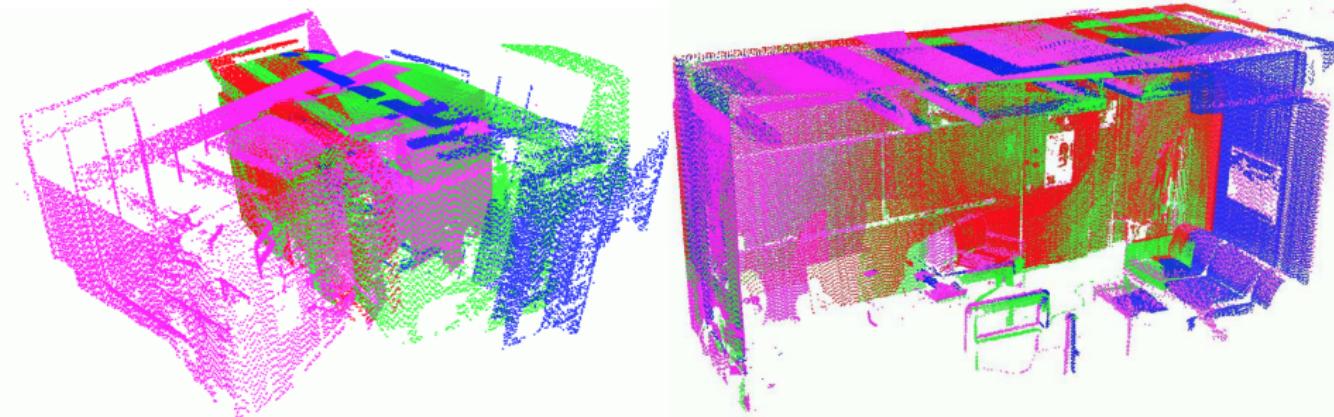


Colorisation : [4]



Recalage - Exemple 1

Recalage de 4 scans [5]

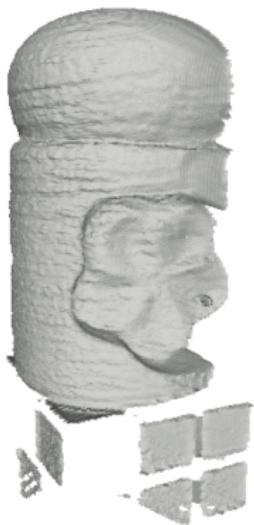


Avant

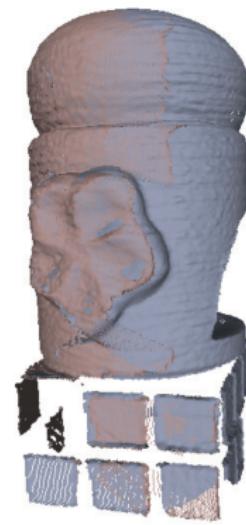
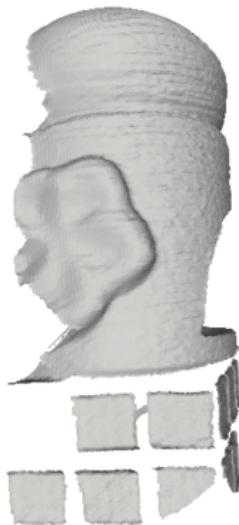
Après

Recalage - Exemple 2

Recalage de 2 scans [6]
avec overlap partiel



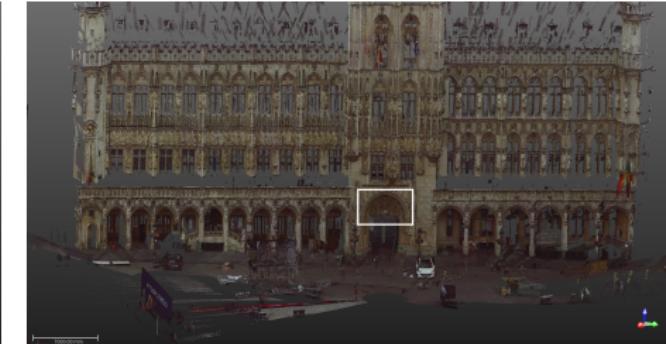
Avant



Après

Projet de mémoire

- Recalage et fusion
 - scans à grande distance + scans de détails
- Densité faible du modèle complet
- Grands nombres de points → algorithmes efficaces
- Développer méthode/algorithmes, établir workflow nécessaire
i.e. types de scans, photos requis
- Projets de documentation 3D (LISA ULB)
 - Hôtel de Ville de Bruxelles
 - Grotte avec gravures préhistoriques



Quelques techniques/algorithmes

Nuages de points

ICP Recalage précis, minimisation distances

Generalized-ICP Approximation de surface par distributions des points

4PCS Correspondance de 4-points congruents

Keypoints Identifier points d'intérêt

Recalage par photos Correspondances sur photos associées aux nuages

Photogrammétrie

Reconstruction Trouver positions 3D à partir de photos

Appariement dense Photos → carte de profondeur

Zônes d'intérêt Points communs sur les photos

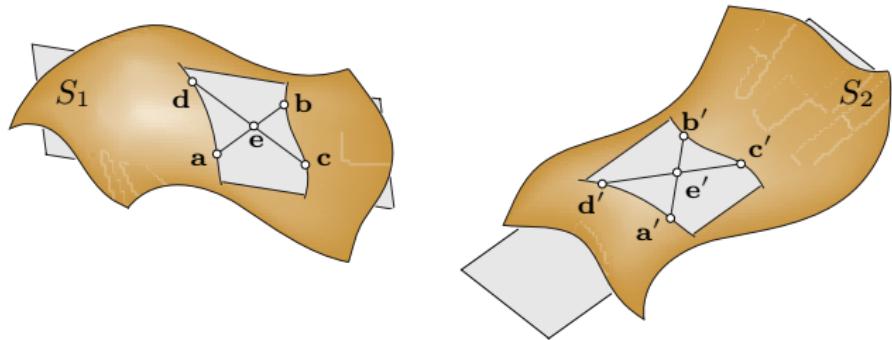
Hough Transform Identifier droites

Iterative Closest Point [2]

- 2 nuages de points déjà recalés approximativement
- **Cible** reste fixe, **Source** est transformée
 - ① Former couples (s_i, c_i) de points +/- correspondants
p.ex. points les plus proches
 - ② Métrique d'erreur, p.ex. $\sum_i \|s_i - c_i\|^2$
 - ③ Transformer source pour minimiser erreur
méthodes directes, p.ex. rotation en quaternion
 - ④ Répéter jusqu'à erreur < seuil
- Plusieurs variantes [7]
- *Point-to-plane* : Plans tangents de **cible**
- *Generalized-ICP* : Points = variables aléatoires [8]

4-Points Congruent Sets [1]

- 4-Points = ensemble de 4 points coplanaires. Procédure :
 - ① Choisir aléatoirement 4-Points **base** dans **cible**
 - ② Trouver plusieurs 4-Points congruents à **base** dans **source**
= liées par transformation rigide
 - ③ Chercher celui qui donne le meilleure recalage
 - ④ Répéter (RANSAC)
- Pas besoin de recalage initial
- Résistant au bruit (outliers)
- K-4PCS : Utilise des keypoints → Peut avoir densités différentes [9]



[1]



Dror Aiger, Niloy J Mitra, and Daniel Cohen-Or.

4-points congruent sets for robust pairwise surface registration.

ACM Transactions on Graphics, 27(3), 2008.



Paul J Besl and Neil D. McKay.

A method for registration of 3-d shapes.

In *IEEE Transactions on Pattern Analysis and Machine Intelligence*, volume 14, pages 239–256. IEEE, February 1992.



José Luis Lerma, Santiago Navarro, Miriam Cabrelles, and Valentín Villaverde.

Terrestrial laser scanning and close range photogrammetry for 3d archaeological documentation : the upper palaeolithic cave of parpalló as a case study.

Journal of Archaeological Science, 37 :499–507, October 2009.



Maria Lichtenstein.

Strukturbasierte Registrierung von Punktwolken unter Verwendung von Bild- und Laserscannerdaten.

PhD thesis, Rheinisch-Westfälische Technische Hochschule Aachen, 2011.



Ameesh Makadia, Alexander Patterson IV, and Kostas Daniilidis.

Fully automatic registration of 3d point clouds.

In *CVPR '06 Proceedings of the 2006 IEEE Computer Society Conference on Computer Vision and Pattern Recognition*, volume 1, pages 1297–1304. University of Pennsylvania, 2006.



V. Matiukas and D. Miniotas.

Point cloud merging for complete 3d surface reconstruction.

Number 7 in ISSN 1392–1215 ELECTRONICS AND ELECTRICAL ENGINEERING.
Department of Electronic Systems, Vilnius Gediminas Technical University, 2011.



Szymon Rusinkiewicz and Marc Levoy.

Efficient variants of the icp algorithm.

volume 3-D Digital Imaging and Modeling, pages 145–152. Stanford University,
2001.



Aleksandr V. Segal, Dirk Haehnel, and Sebastian Thrun.

Generalized-icp.

Proceedings of Robotics : Science and Systems, 2009.



P.W. Theiler, J.D. Wegner, and K. Schindler.

Markerless point cloud registration with keypoint-based 4-points congruent sets.

ISPRS Annals of the Photogrammetry, Remote Sensing and Spatial Information Sciences, 2(5) :283–288, November 2013.