

基于结构光的3D重建系统

赵东威

南京大学电子学院
电路与系统

2013年5月27日



3D重建

① 初步介绍

- 概念与应用
- 方法分类
- 技术挑战

② 结构光为颜色条纹

- 系统架构和流程
- 颜色校正
- 线条提取
- 峰值定位
- 其他问题
- 重建结果

③ 基于格雷码光栅的3D重建

- 特征投影
- 特征提取
- 重建结果

④ 摄像机-投影仪系统定标

⑤ 结论



└ 初步介绍

└ 概念与应用

3D重建的应用

美国Smithsonian博物馆对藏品3D重建：



└ 初步介绍

└ 概念与应用

3D重建的应用

美国Smithsonian博物馆对藏品3D重建：

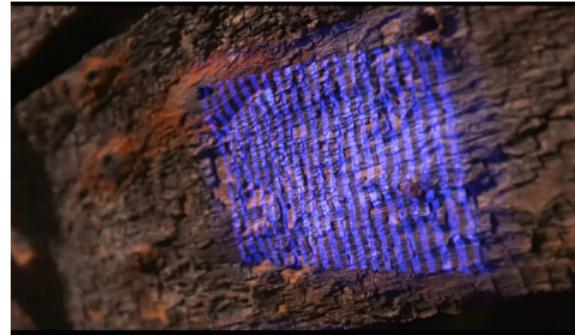


└ 初步介绍

└ 概念与应用

3D重建的应用

美国Smithsonian博物馆对藏品3D重建：



└ 初步介绍

└ 概念与应用

3D重建的应用

美国Smithsonian博物馆对藏品3D重建：



└ 初步介绍

└ 概念与应用

3D重建的应用

美国Smithsonian博物馆对藏品3D重建：



└ 初步介绍

 └ 概念与应用

3D重建的概念

3D重建是指用声、光等方法，获取物体表面3D信息的过程。

方法分类

- 主动方法：光源受特别控制，自主设计
- 被动方法：光源没有特别控制，需要纹理
- 单观察点：只有一个视角
- 多观察点：多视角

方法分类

- 主动方法：光源受特别控制，自主设计
- 被动方法：光源没有特别控制，需要纹理
- 单观察点：只有一个视角
- 多观察点：多视角

└ 初步介绍

└ 方法分类

方法分类

- 主动方法：光源受特别控制，自主设计
- 被动方法：光源没有特别控制，需要纹理
- 单观察点：只有一个视角
- 多观察点：多视角

└ 初步介绍

└ 方法分类

方法分类

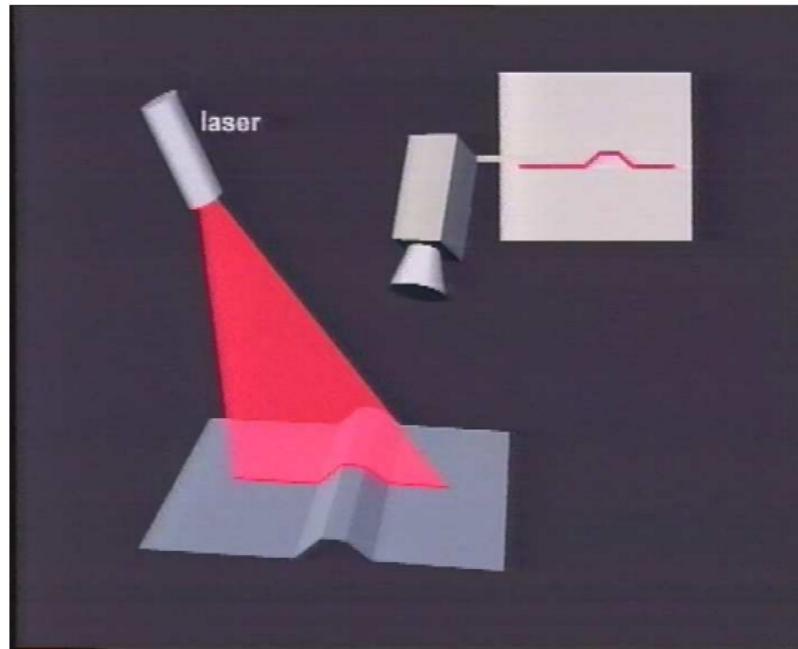
- 主动方法：光源受特别控制，自主设计
- 被动方法：光源没有特别控制，需要纹理
- 单观察点：只有一个视角
- 多观察点：多视角

└ 初步介绍

└ 方法分类

主动方法

一种简单的情况

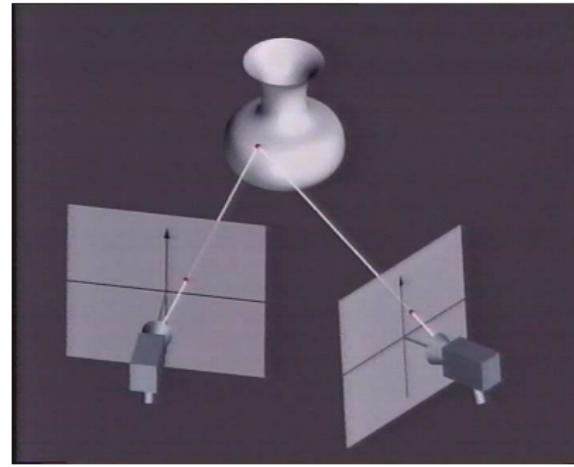


└ 初步介绍

└ 方法分类

被动方法

Stereo



└ 初步介绍

└ 方法分类

其他方法

- Time-of-Flight
- Shape-from-Shading
- Shape-from-Silhouettes
- 混合：Shape-from-Silhouettes 和 stereo

└ 初步介绍

└ 技术挑战

技术挑战

- 物体形状复杂，高精度高灵敏度来获取凹陷，处理遮挡
- 物体种类和材料多样，表面性质各异
- 自动选择重建方法
- 重建尺度

└ 初步介绍

└ 技术挑战

技术挑战

- 物体形状复杂，高精度高灵敏度来获取凹陷，处理遮挡
- 物体种类和材料多样，表面性质各异
- 自动选择重建方法
- 重建尺度

└ 初步介绍

└ 技术挑战

技术挑战

- 物体形状复杂，高精度高灵敏度来获取凹陷，处理遮挡
- 物体种类和材料多样，表面性质各异
- 自动选择重建方法
- 重建尺度

└ 初步介绍

└ 技术挑战

技术挑战

- 物体形状复杂，高精度高灵敏度来获取凹陷，处理遮挡
- 物体种类和材料多样，表面性质各异
- 自动选择重建方法
- 重建尺度

本文方法

- de bruijn序列编码的颜色线条



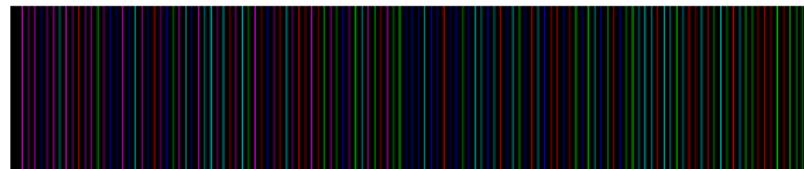
- 格雷码光栅+相移码



- 空间编码和时间编码

本文方法

- de bruijn序列编码的颜色线条



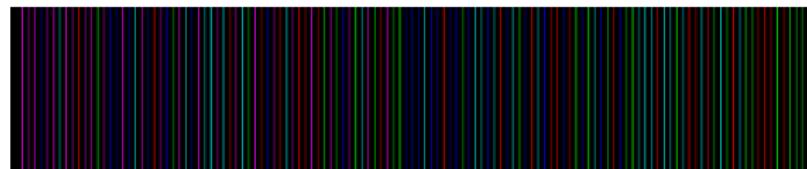
- 格雷码光栅+相移码



- 空间编码和时间编码

本文方法

- de bruijn序列编码的颜色线条



- 格雷码光栅+相移码



- 空间编码和时间编码

3D重建

1 初步介绍

- 概念与应用
- 方法分类
- 技术挑战

2 结构光为颜色条纹

- 系统架构和流程
- 颜色校正
- 线条提取
- 峰值定位
- 其他问题
- 重建结果

3 基于格雷码光栅的3D重建

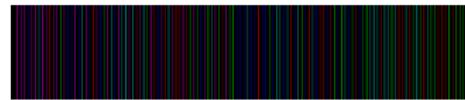
- 特征投影
- 特征提取
- 重建结果

4 摄像机-投影仪系统定标

5 结论



系统组成



后续的处理



后续的处理

- ① 检测线条
- ② 确定线条的峰值位置
- ③ 确定线条的颜色
- ④ 线条匹配、计算3D坐标

后续的处理

- ① 检测线条
- ② 确定线条的峰值位置
- ③ 确定线条的颜色
- ④ 线条匹配、计算3D坐标

后续的处理

- ① 检测线条
- ② 确定线条的峰值位置
- ③ 确定线条的颜色
- ④ 线条匹配、计算3D坐标

└ 结构光为颜色条纹

└ 系统架构和流程

后续的处理

- ① 检测线条
- ② 确定线条的峰值位置
- ③ 确定线条的颜色
- ④ 线条匹配、计算3D坐标

└ 结构光为颜色条纹

└ 系统架构和流程

挑战和难点

- ① 物体表面也有颜色（如肤色）
怎么对颜色原来颜色准确判断？
- ② 环境光的亮度引入干扰
怎么设计检测线条的算法，找得全，找得准？
- ③ 选什么位置代表线条位置？

└ 结构光为颜色条纹

└ 系统架构和流程

挑战和难点

- ① 物体表面也有颜色（如肤色）
怎么对颜色原来颜色准确判断？
- ② 环境光的亮度引入干扰
怎么设计检测线条的算法，找得全，找得准？
- ③ 选什么位置代表线条位置？

└ 结构光为颜色条纹

└ 系统架构和流程

挑战和难点

- ① 物体表面也有颜色（如肤色）
怎么对颜色原来颜色准确判断？
- ② 环境光的亮度引入干扰
怎么设计检测线条的算法，找得全，找得准？
- ③ 选什么位置代表线条位置？

└ 结构光为颜色条纹

└ 系统架构和流程

挑战和难点

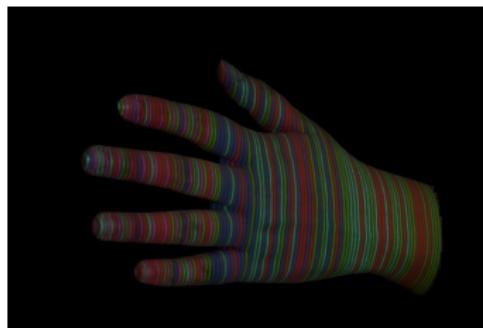
- ① 物体表面也有颜色（如肤色）
怎么对颜色原来颜色准确判断？
- ② 环境光的亮度引入干扰
怎么设计检测线条的算法，找得全，找得准？
- ③ 选什么位置代表线条位置？

创新点，解决以上问题

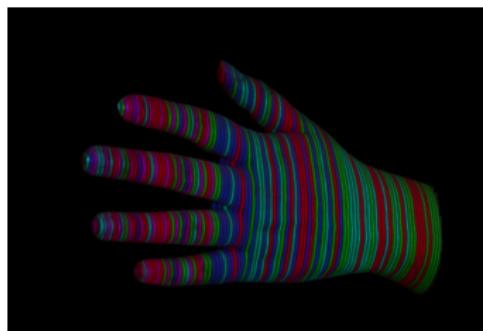
└ 结构光为颜色条纹

└ 颜色校正

颜色畸变



颜色校正之前



颜色校正之后

颜色畸变模型

$$\underbrace{\begin{bmatrix} c^r \\ c^g \\ c^b \end{bmatrix}}_{I_c} = \underbrace{\begin{bmatrix} x_{rr} & x_{rg} & x_{rb} \\ x_{gr} & x_{gg} & x_{gb} \\ x_{br} & x_{bg} & x_{bb} \end{bmatrix}}_X \underbrace{\begin{bmatrix} a^r & 0 & 0 \\ 0 & a^g & 0 \\ 0 & 0 & a^b \end{bmatrix}}_A \left(\underbrace{\begin{bmatrix} p^r \\ p^g \\ p^b \end{bmatrix}}_{I_p} + \underbrace{\begin{bmatrix} o^r \\ o^g \\ o^b \end{bmatrix}}_O \right)$$

颜色畸变模型

投射图像



$$\underbrace{\begin{bmatrix} c^r \\ c^g \\ c^b \end{bmatrix}}_{I_c} = \underbrace{\begin{bmatrix} x_{rr} & x_{rg} & x_{rb} \\ x_{gr} & x_{gg} & x_{gb} \\ x_{br} & x_{bg} & x_{bb} \end{bmatrix}}_X \underbrace{\begin{bmatrix} a^r & 0 & 0 \\ 0 & a^g & 0 \\ 0 & 0 & a^b \end{bmatrix}}_A \underbrace{\left(\begin{bmatrix} p^r \\ p^g \\ p^b \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} o^r \\ o^g \\ o^b \end{bmatrix} \right)}_{I_p + O}$$

颜色畸变模型



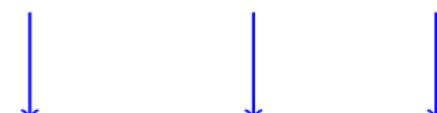
$$\underbrace{\begin{bmatrix} c^r \\ c^g \\ c^b \end{bmatrix}}_{I_c} = \underbrace{\begin{bmatrix} x_{rr} & x_{rg} & x_{rb} \\ x_{gr} & x_{gg} & x_{gb} \\ x_{br} & x_{bg} & x_{bb} \end{bmatrix}}_X \underbrace{\begin{bmatrix} a^r & 0 & 0 \\ 0 & a^g & 0 \\ 0 & 0 & a^b \end{bmatrix}}_A \underbrace{\left(\begin{bmatrix} p^r \\ p^g \\ p^b \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} o^r \\ o^g \\ o^b \end{bmatrix} \right)}_{I_p + O}$$

└ 结构光为颜色条纹

└ 颜色校正

颜色畸变模型

反射率矩阵 投射图像 环境光



$$\underbrace{\begin{bmatrix} c^r \\ c^g \\ c^b \end{bmatrix}}_{I_c} = \underbrace{\begin{bmatrix} x_{rr} & x_{rg} & x_{rb} \\ x_{gr} & x_{gg} & x_{gb} \\ x_{br} & x_{bg} & x_{bb} \end{bmatrix}}_X \underbrace{\begin{bmatrix} a^r & 0 & 0 \\ 0 & a^g & 0 \\ 0 & 0 & a^b \end{bmatrix}}_A \left(\underbrace{\begin{bmatrix} p^r \\ p^g \\ p^b \end{bmatrix}}_{I_p} + \underbrace{\begin{bmatrix} o^r \\ o^g \\ o^b \end{bmatrix}}_O \right)$$

颜色畸变模型

$$\underbrace{\begin{bmatrix} c^r \\ c^g \\ c^b \end{bmatrix}}_{I_c} = \underbrace{\begin{bmatrix} x_{rr} & x_{rg} & x_{rb} \\ x_{gr} & x_{gg} & x_{gb} \\ x_{br} & x_{bg} & x_{bb} \end{bmatrix}}_X \underbrace{\begin{bmatrix} a^r & 0 & 0 \\ 0 & a^g & 0 \\ 0 & 0 & a^b \end{bmatrix}}_A \underbrace{\begin{bmatrix} p^r \\ p^g \\ p^b \end{bmatrix}}_{I_p} + \underbrace{\begin{bmatrix} o^r \\ o^g \\ o^b \end{bmatrix}}_O$$

crosstalk矩阵 反射率矩阵 投射图像 环境光

颜色畸变模型

拍摄图像 crosstalk矩阵 反射率矩阵 投射图像 环境光

$$\underbrace{\begin{bmatrix} c^r \\ c^g \\ c^b \end{bmatrix}}_{I_c} = \underbrace{\begin{bmatrix} x_{rr} & x_{rg} & x_{rb} \\ x_{gr} & x_{gg} & x_{gb} \\ x_{br} & x_{bg} & x_{bb} \end{bmatrix}}_X \underbrace{\begin{bmatrix} a^r & 0 & 0 \\ 0 & a^g & 0 \\ 0 & 0 & a^b \end{bmatrix}}_A \underbrace{\begin{bmatrix} p^r \\ p^g \\ p^b \end{bmatrix}}_{I_p} + \underbrace{\begin{bmatrix} o^r \\ o^g \\ o^b \end{bmatrix}}_O$$

颜色畸变模型

拍摄图像 crosstalk矩阵 反射率矩阵 投射图像 环境光

$$\underbrace{\begin{bmatrix} c^r \\ c^g \\ c^b \end{bmatrix}}_{I_c} = \underbrace{\begin{bmatrix} x_{rr} & x_{rg} & x_{rb} \\ x_{gr} & x_{gg} & x_{gb} \\ x_{br} & x_{bg} & x_{bb} \end{bmatrix}}_X \underbrace{\begin{bmatrix} a^r & 0 & 0 \\ 0 & a^g & 0 \\ 0 & 0 & a^b \end{bmatrix}}_A \underbrace{\begin{bmatrix} p^r \\ p^g \\ p^b \end{bmatrix}}_{I_p} + \underbrace{\begin{bmatrix} o^r \\ o^g \\ o^b \end{bmatrix}}_O$$

crosstalk校正可以事先静态进行

└ 结构光为颜色条纹

└ 颜色校正

相对反射率校正

计算步骤：

- ① 计算 G 、 B 通道对 R 通道的相对反射率
- ② 利用Earth Mover's Distance
计算 $G \rightarrow R$ 的流 f
- ③ G 通道灰度级 i 的新灰度为：

$$\text{new}(i) = \frac{\sum_{j=1}^{255} (f_{ij} j)}{\sum_{j=1}^{255} f_{ij}}$$

└ 结构光为颜色条纹

└ 颜色校正

相对反射率校正

计算步骤：

- ① 计算 G 、 B 通道对 R 通道的相对反射率
- ② 利用 Earth Mover's Distance
计算 $G \rightarrow R$ 的流 f
- ③ G 通道灰度级 i 的新灰度为：

$$\text{new}(i) = \frac{\sum_{j=1}^{255} (f_{ij} j)}{\sum_{j=1}^{255} f_{ij}}$$

相对反射率校正

计算步骤：

- ① 计算 G 、 B 通道对 R 通道的相对反射率
- ② 利用 Earth Mover's Distance
计算 $G \rightarrow R$ 的流 f
- ③ G 通道灰度级 i 的新灰度为：

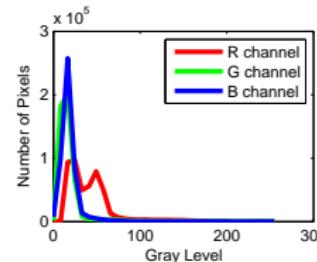
$$\text{new}(i) = \frac{\sum_{j=1}^{255} (f_{ij} j)}{\sum_{j=1}^{255} f_{ij}}$$

└ 结构光为颜色条纹

└ 颜色校正

颜色校正结果

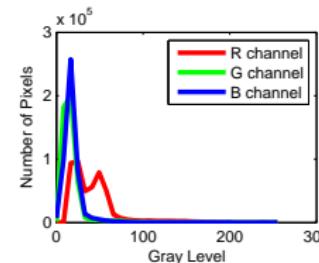
- 颜色校正之前



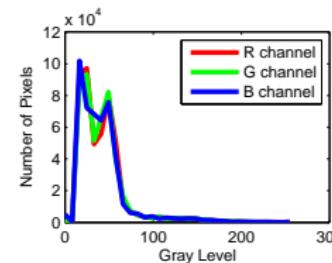
- 颜色校正之后

颜色校正结果

- 颜色校正之前



- 颜色校正之后

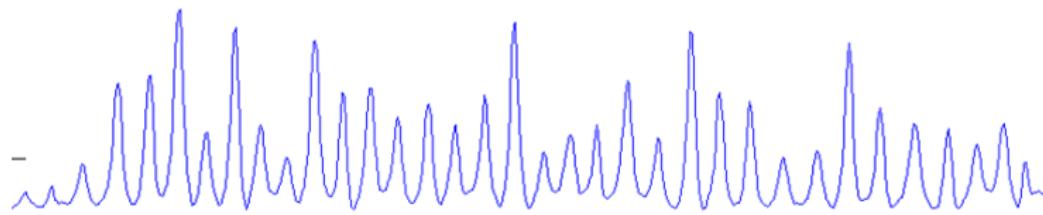


└ 结构光为颜色条纹

└ 线条提取

线条检测

m 通道:



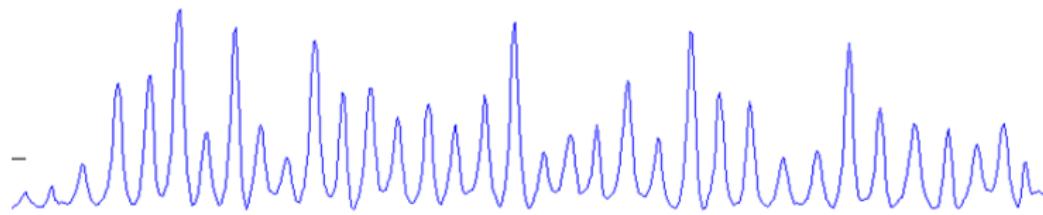
- 强线条和弱线条强度相差太大
- 很难找到合适阈值用于分割

└ 结构光为颜色条纹

└ 线条提取

线条检测

m 通道:



- 强线条和弱线条强度相差太大
- 很难找到合适阈值用于分割

└ 结构光为颜色条纹

└ 线条提取

离散趋势变换

思想：

- 不关心具体的强度大小，只关心强度变化的趋势
- 设定窗口，将趋势变化定量化

└ 结构光为颜色条纹

└ 线条提取

离散趋势变换

思想：

- 不关心具体的强度大小，只关心强度变化的趋势
- 设定窗口，将趋势变化定量化

离散趋势变换

思想：

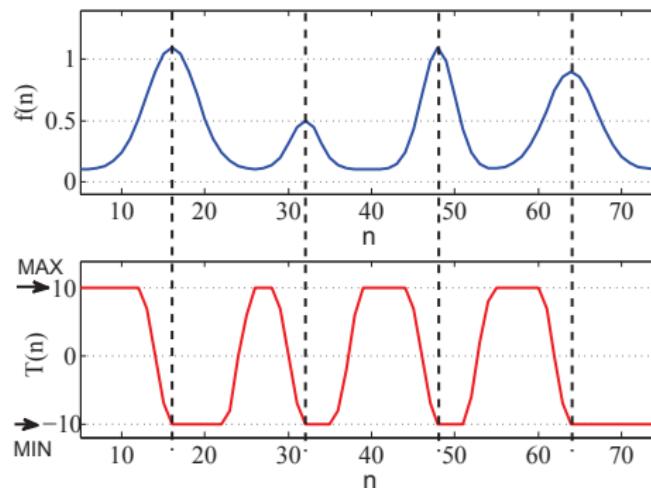
- 不关心具体的强度大小，只关心强度变化的趋势
- 设定窗口，将趋势变化定量化

$$T_j = \sum_{k=h+1}^{j+N} \sum_{h=j}^{j+N-1} sign(M_k - M_h)$$

$$sign(a) = \begin{cases} 1 & a > 0 \\ 0 & a = 0 \\ -1 & a < 0 \end{cases}$$

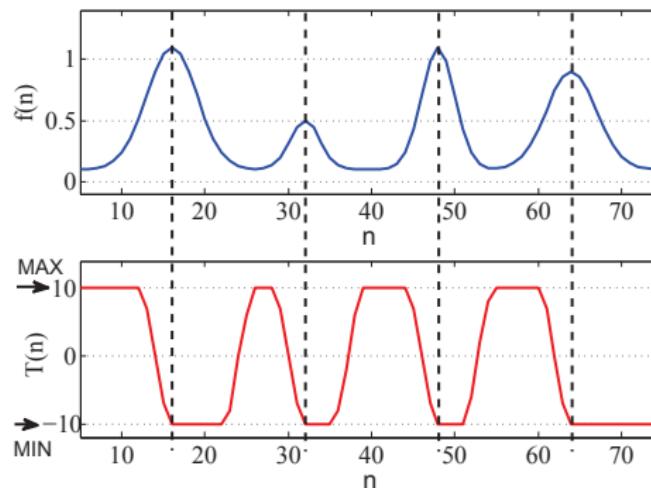
N 是窗口宽度

离散趋势变换 continue



- 上升沿 $\rightarrow \text{MAX}$
- 下降沿 $\rightarrow \text{MIN}$
- 线条 = **MAX-MIN** 的变化模式

离散趋势变换 continue



- 上升沿 \rightarrow **MAX**
- 下降沿 \rightarrow **MIN**
- 线条 = **MAX-MIN** 的变化模式

└ 结构光为颜色条纹

└ 线条提取

线条识别效果



阈值法和离散趋势变换提取的结果对比

- 结构光为颜色条纹

- 峰值定位

亚像素峰值定位方法

定义 M 通道:

$$M_i = \max(R_i, G_i, B_i) - \min(R_i, G_i, B_i)$$

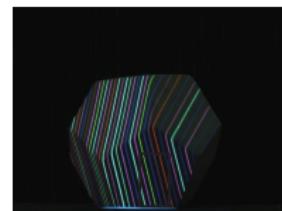
加权平均，但只取峰值附近的点:

$$I_{estimated} = \frac{\sum i \cdot M_i}{\sum i}, \text{ for } M_i \geq \alpha M_{max}$$

└ 结构光为颜色条纹

└ 峰值定位

定位效果和其他方法的对比



本文方法

概率法

中点

最大值点

其他的处理

- 颜色识别放在HSV 空间进行
好处是能够防止环境光对颜色识别的影响
- 线条的匹配使用动态规划
`score`函数为连续3 根线条的联合匹配程度，鼓励连续匹配

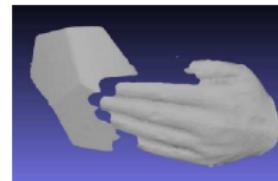
其他的处理

- 颜色识别放在HSV 空间进行
好处是能够防止环境光对颜色识别的影响
- 线条的匹配使用动态规划
`score`函数为连续3 根线条的联合匹配程度，鼓励连续匹配

└ 结构光为颜色条纹

└ 重建结果

重建效果



3D重建

1 初步介绍

- 概念与应用
- 方法分类
- 技术挑战

2 结构光为颜色条纹

- 系统架构和流程
- 颜色校正
- 线条提取
- 峰值定位
- 其他问题
- 重建结果

3 基于格雷码光栅的3D重建

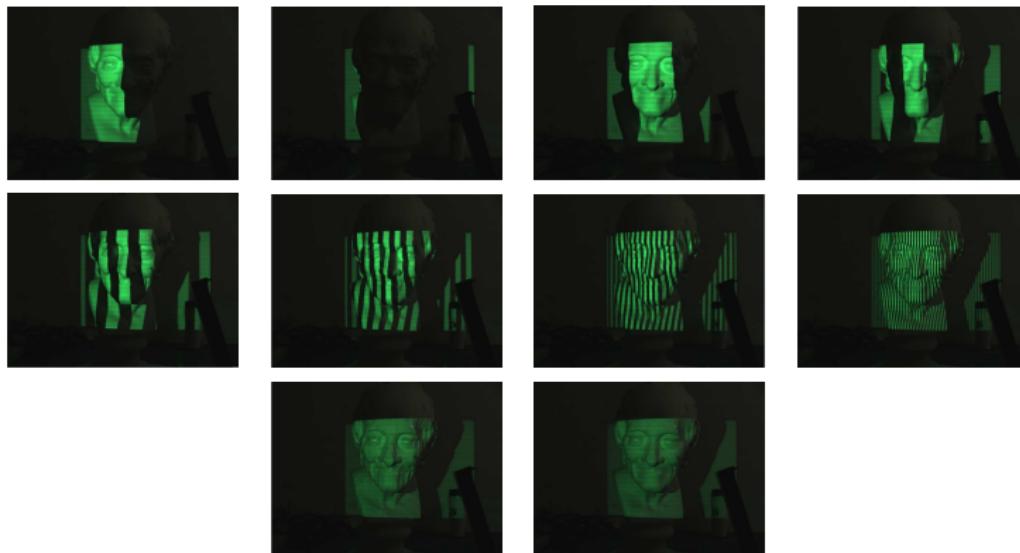
- 特征投影
- 特征提取
- 重建结果

4 摄像机-投影仪系统定标

5 结论



格雷码光栅



最后3幅的亮区暗区交替频率太高，无法处理

替代办法

- 舍弃交替频率太高的格雷码光栅
- 在格雷码光栅最小变化单元内投射位移码



替代办法

- 舍弃交替频率太高的格雷码光栅
- 在格雷码光栅最小变化单元内投射位移码



替代办法

- 舍弃交替频率太高的格雷码光栅
- 在格雷码光栅最小变化单元内投射位移码



替代办法

- 舍弃交替频率太高的格雷码光栅
- 在格雷码光栅最小变化单元内投射位移码



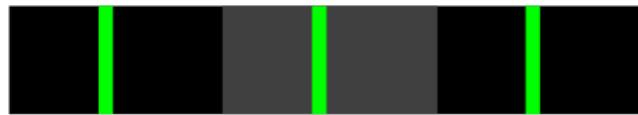
替代办法

- 舍弃交替频率太高的格雷码光栅
- 在格雷码光栅最小变化单元内投射位移码



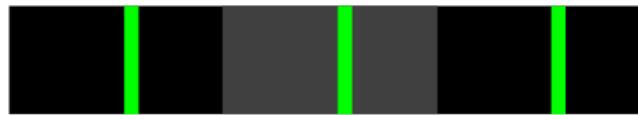
替代办法

- 舍弃交替频率太高的格雷码光栅
- 在格雷码光栅最小变化单元内投射位移码



替代办法

- 舍弃交替频率太高的格雷码光栅
- 在格雷码光栅最小变化单元内投射位移码



替代办法

- 舍弃交替频率太高的格雷码光栅
- 在格雷码光栅最小变化单元内投射位移码



替代办法

- 舍弃交替频率太高的格雷码光栅
- 在格雷码光栅最小变化单元内投射位移码



替代办法

- 舍弃交替频率太高的格雷码光栅
- 在格雷码光栅最小变化单元内投射位移码



后续处理

- 特征提取相对颜色序列结构光简单，不含颜色
- 位移码峰值提取采用与前述相同算法
- 格雷码光栅的边缘确定

└ 基于格雷码光栅的3D重建

 └ 特征提取

后续处理

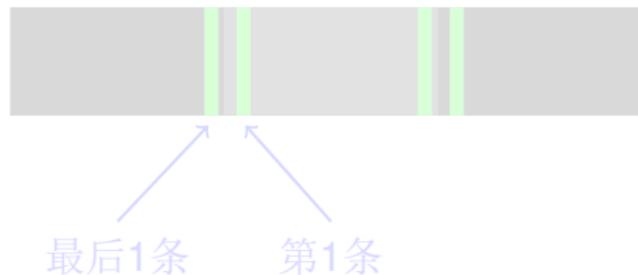
- 特征提取相对颜色序列结构光简单，不含颜色
- 位移码峰值提取采用与前述相同算法
- 格雷码光栅的边缘确定

后续处理

- 特征提取相对颜色序列结构光简单，不含颜色
- 位移码峰值提取采用与前述相同算法
- 格雷码光栅的边缘确定

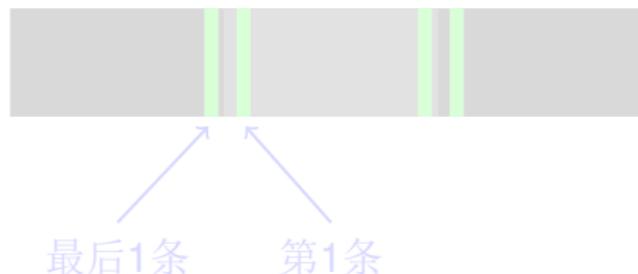
格雷码光栅的边缘确定

- 二值化、局部阈值、边缘提取，常规方法很多
- 准确提取边缘，需考虑一个限制条件：
边缘应位于最后一条位移码和第一条位移码之间



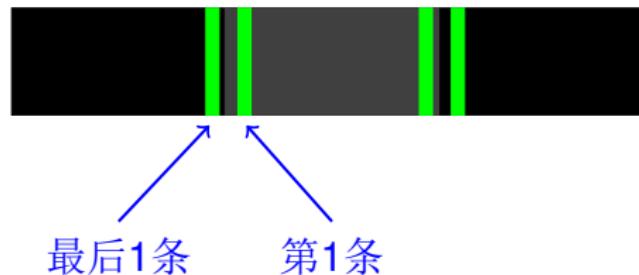
格雷码光栅的边缘确定

- 二值化、局部阈值、边缘提取，常规方法很多
- 准确提取边缘，需考虑一个限制条件：
边缘应位于最后一条位移码和第一条位移码之间



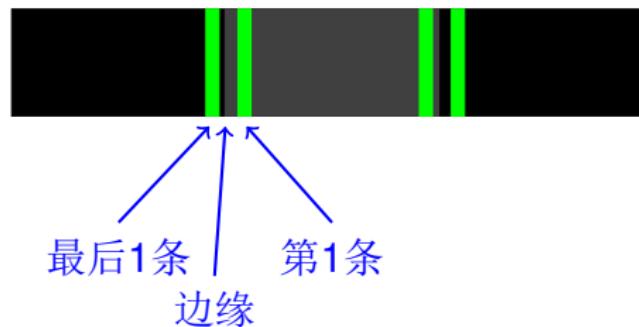
格雷码光栅的边缘确定

- 二值化、局部阈值、边缘提取，常规方法很多
- 准确提取边缘，需考虑一个限制条件：
边缘应位于最后一条位移码和第一条位移码之间

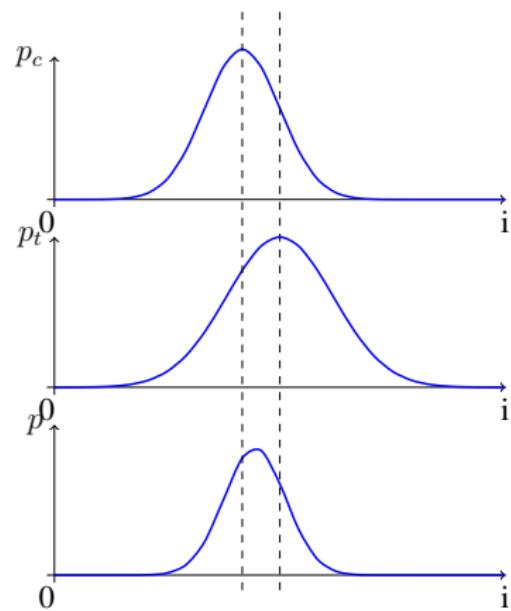
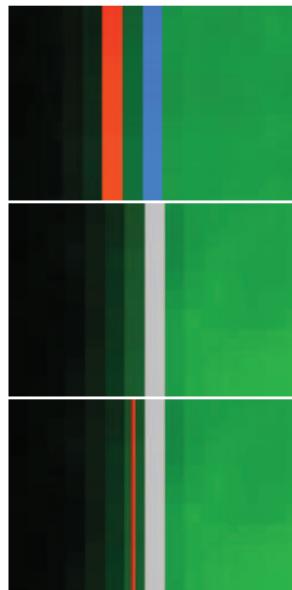


格雷码光栅的边缘确定

- 二值化、局部阈值、边缘提取，常规方法很多
- 准确提取边缘，需考虑一个限制条件：
边缘应位于最后一条位移码和第一条位移码之间



光栅边缘的确定 高斯函数



重建效果



3D重建

1 初步介绍

- 概念与应用
- 方法分类
- 技术挑战

2 结构光为颜色条纹

- 系统架构和流程
- 颜色校正
- 线条提取
- 峰值定位
- 其他问题
- 重建结果

3 基于格雷码光栅的3D重建

- 特征投影
- 特征提取
- 重建结果

4 摄像机-投影仪系统定标

5 结论

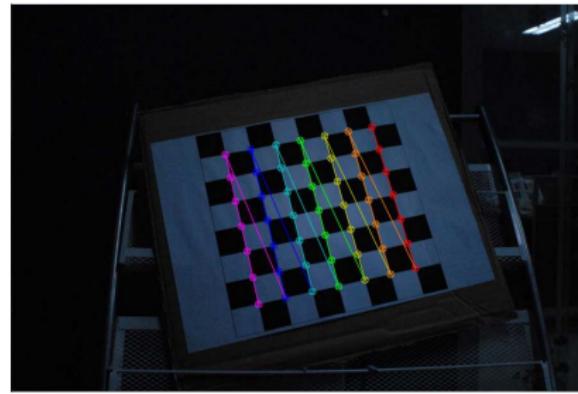


为什么定标

- 计算摄像机坐标系与投影仪坐标系间的几何转换关系
- 摄像机与投影仪均会产生畸变

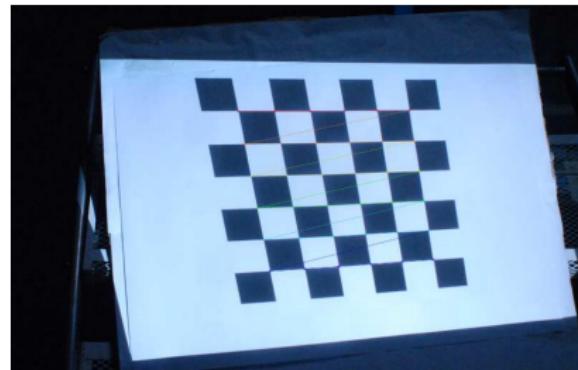
摄像机定标

拍摄棋盘格平板：边长确定



投影仪定标

投射棋盘格图像: 像素个数确定



3D重建

1 初步介绍

- 概念与应用
- 方法分类
- 技术挑战

2 结构光为颜色条纹

- 系统架构和流程
- 颜色校正
- 线条提取
- 峰值定位
- 其他问题
- 重建结果

3 基于格雷码光栅的3D重建

- 特征投影
- 特征提取
- 重建结果

4 摄像机-投影仪系统定标

5 结论



创新点

- ① EMC 用于相对反射率校正
- ② 提出离散趋势变化，用于线条检测
- ③ 使用 M 通道，对线条进行亚像素定位
- ④ 格雷码光栅边缘定位方法

Q&A