

VISIÓN Y ÁREAS RELACIONADAS

Dr. Luis Gerardo de la Fraga

E-mail: fraga@cs.cinvestav.mx
Departamento de Computación
Cinvestav

28 de octubre, 2010

1. ¿Qué es visión?
2. Áreas relacionadas con visión por computadora
3. Ejemplos de aplicaciones en cada área
4. Conclusiones

EL ÁREA DE VISIÓN POR COMPUTADORA ^a

^aFoley, van Dam, Feiner, Hughes, Computer Graphics: principles and practice, 2000, Addison Wesley.

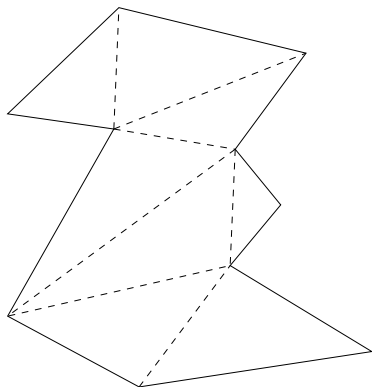
1. **Graficación:** Trata la síntesis de escenas con objetos reales o imaginarios a partir de sus modelos computacionales.
2. **Procesamiento de Imagen:**
 - 2.1 **Realzado de imagen**
 - 2.2 **Detección y reconocimiento de patrones**
 - 2.3 **Análisis de escenas**
 - 2.4 **Visión por computadora:** Reconstrucción de un modelo 3D de una escena a partir de varias imágenes 2D.

1. Procesamiento de imágenes
2. Graficación
 - 2.1 Realidad virtual
 - 2.2 Geometría computacional
 - 2.3 Interfaces hápticas
 - 2.4 Interfaces hombre-máquina
 - 2.5 Modelos deformables
3. Visión
 - 3.1 Geometría proyectiva
 - 3.2 Realidad aumentada (usa las tres áreas)
 - 3.3 Análisis numérico
 - 3.4 Procesamiento paralelo (GPUs)

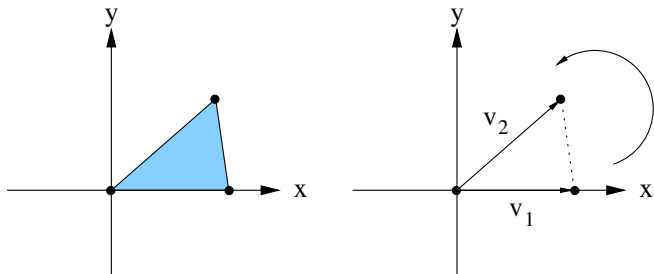
EJEMPLO DE PROCESAMIENTO DE IMAGEN



Julio Cornejo Herrera, Adriana Lara López, Ricardo Landa Becerra y Luis Gerardo de la Fraga; Una biblioteca para procesamiento de imagen: scimagen; VIII Conferencia de Ingeniería Eléctrica, 4, 5 y 6 de septiembre del 2002. CINVESTAV.



Triangular un polígono

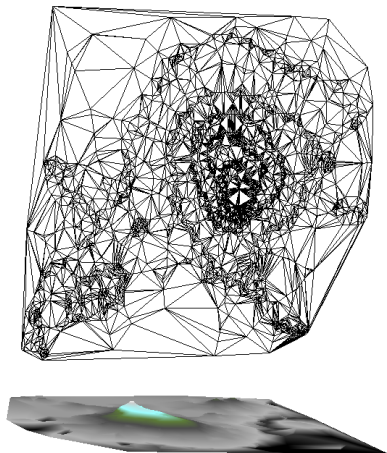


Área de un triángulo



Curvas de nivel

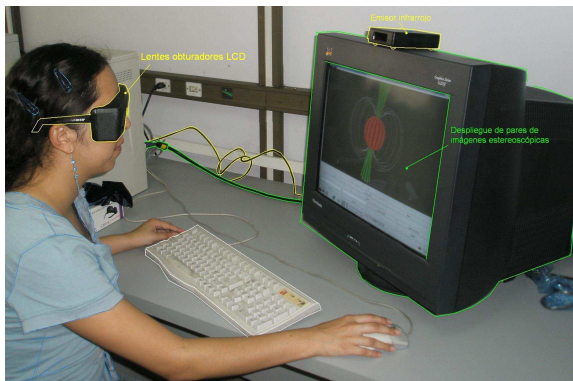
RECONSTRUCCIÓN 3D DE MAPAS (2/2)



Luis Gerardo de la Fraga, A Method to Generate Automatically a Triangulated Irregular Network from Contour Maps. Book chapter in *New Trends in Electrical Engineering. Automatic Control, Computing and Communication Sciences*. C.A. Coello Coello, A. Poznyak, J.A. Moreno Cadenas and V. Azhmyakov (Editors), 2010, LOGOS Verlag

Objetos deformables

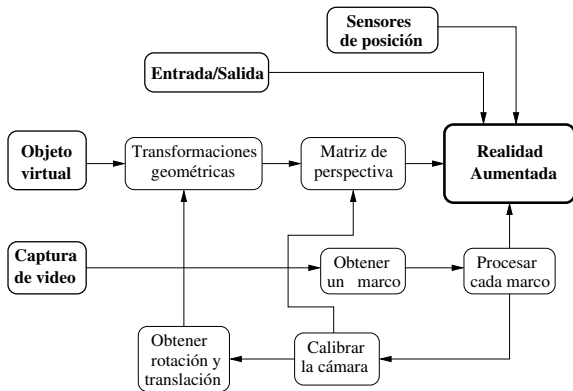
Manipulación de objetos deformables



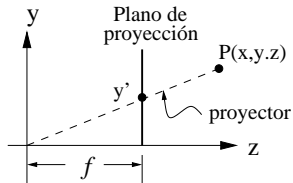
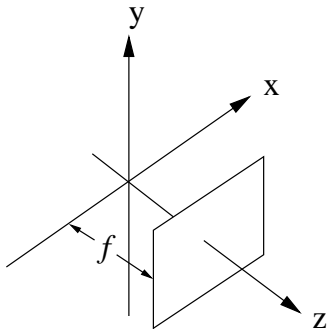


Manipulación de objetos deformables

REALIDAD AUMENTADA



PROYECCIÓN EN PERSPECTIVA



Por triángulos semejantes:

$$\frac{y'}{f} = \frac{y}{z}$$
$$y' = \frac{fy}{z}$$

Las ecuaciones:

$$x' = \frac{xy}{z}, \quad y \quad y' = \frac{fy}{z},$$

pueden escribirse en forma matricial como:

$$\lambda \begin{bmatrix} x' \\ y' \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} f & 0 & 0 \\ 0 & f & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix}$$

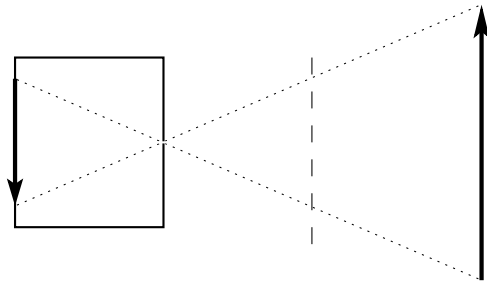
Usando solo coordenadas homogneas:

$$\lambda \begin{bmatrix} x' \\ y' \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} f & 0 & 0 \\ 0 & f & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{bmatrix}$$

Cambiando el centro óptico de la cámara a (u_0, v_0) :

$$\lambda \begin{bmatrix} x' \\ y' \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} f & 0 & u_0 \\ 0 & f & v_0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{bmatrix}$$

MODELO DE LA CÁMARA OSCURA (1/2)



Usando la matriz de rotación R y el vector de translación \mathbf{t} de la cámara con respecto al sistema de coordenadas del mundo:

$$\lambda \begin{bmatrix} x' \\ y' \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} f_x & \alpha & u_0 \\ 0 & f_y & v_0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} r_{11} & r_{12} & r_{13} & t_1 \\ r_{21} & r_{22} & r_{23} & t_2 \\ r_{31} & r_{32} & r_{33} & t_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\lambda \mathbf{p} = K[R|\mathbf{t}]\mathbf{P}$$

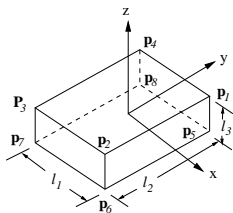
R tiene tres grados de libertad, que puede verse como tres ángulos de rotación alrededor de los ejes:

$$R = R_z(\theta_3) \cdot R_y(\theta_2) \cdot R_z(\theta_1)$$

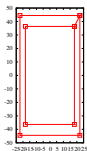
Checar

http://en.wikipedia.org/wiki/Euler_angles

Con el siguiente modelo parametrizado de un cuboide:



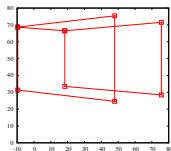
Para todas las imágenes: $f = 200$, $l_1 = l_3 = 1$, $l_2 = 2$



$$(u_0, v_0) = (0, 0),$$

$$\theta_1 = 0, \theta_2 = 0, \theta_3 = 0,$$

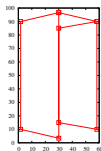
$$\mathbf{t} = [0, 0, 5]^T.$$



$$(u_0, v_0) = (0, 0),$$

$$\theta_1 = 90, \theta_2 = 45, \theta_3 = 0,$$

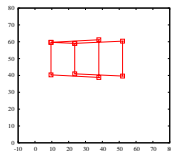
$$\mathbf{t} = [0, 0, 5]^T.$$



$$(u_0, v_0) = (30, 50),$$

$$\theta_1 = 0, \theta_2 = 45, \theta_3 = 0,$$

$$\mathbf{t} = [0, 0, 5]^T.$$

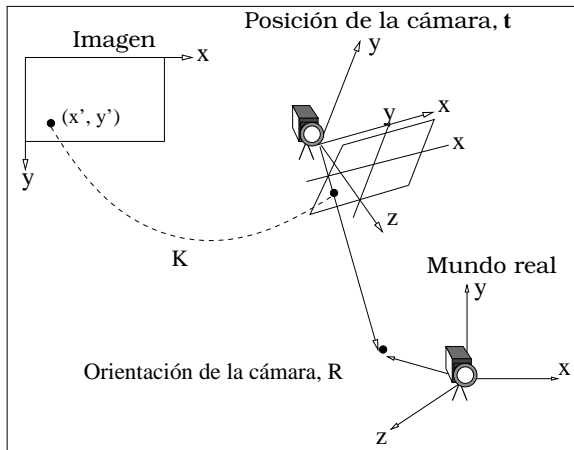


$$(u_0, v_0) = (0, 0),$$

$$\theta_1 = 90, \theta_2 = 45, \theta_3 = 0,$$

$$\mathbf{t} = [0, 0, 10]^T.$$

PARÁMETROS DE LA CÁMARA



PASOS NECESARIOS EN UN SISTEMA DE REALIDAD AUMENTADA

- PASO 1 Procesamiento de imagen.** Involucra la adquisición de las imágenes, el filtrado de ellas para mejorar sus condiciones, y segmentar el patrón en cada marco del video.
- PASO 2 Visión.** Consiste en la *calibración de la cámara y la obtención de los parámetros de orientación y posición* para la vista correspondiente en cada imagen.
- PASO 3 Visualización.** Agregar los objetos virtuales y dibujarlos.

- ▶ Se basa en el trabajo de Wilczkowiak (2001) ¹
- ▶ Es posible reconstruir un cuboide a partir de una sola imagen.

¹M. Wilczkowiak and E. Boyer and P. Sturm, Camera Calibration and 3D Reconstruction from Single Images Using Parallelepipeds, Proceedings of the 8th International Conference on Computer Vision, Vancouver, Canada, Jul. 2001, p. 142–148. <http://perception.inrialpes.fr/Publications/2001/WBS01a>

Los puntos en la imagen $\mathbf{p}_i = [u_i, v_i, 1]^T$, con $i = 1 \dots 8$, satisfacen la ecuación:

$$\begin{bmatrix} \alpha_1 u_1 & \alpha_2 u_2 & \cdots & \alpha_8 u_8 \\ \alpha_1 v_1 & \alpha_2 v_2 & \cdots & \alpha_8 v_8 \\ \alpha_1 & \alpha_2 & \cdots & \alpha_8 \end{bmatrix} = \tilde{X} \cdot \begin{bmatrix} 1 & 1 & \cdots & -1 \\ 1 & -1 & \cdots & -1 \\ 1 & 1 & \cdots & -1 \\ 1 & 1 & \cdots & 1 \end{bmatrix}$$

La matrix \tilde{X} puede estimarse a partir de seis puntos en la imagen

Una estimación por mínimos cuadrados de \tilde{X} para el sistema homogéneo de ecuaciones resultante se obtiene usando la descomposición en valores singulares (DVS).

La matriz de proyección \tilde{X} captura toda la información geométrica contenida en la imagen de proyección del cuboide.

\tilde{X} es la matriz de proyección de tamaño 3×4 la cual está definida hasta un factor de escala como:

$$\tilde{X} \sim M \cdot \tilde{\Lambda} \sim K \cdot [R|\mathbf{t}] \cdot \tilde{\Lambda}$$

Considerando la relación $X \sim K \cdot R \cdot \Lambda$, entonces $K^{-1}X \sim R \cdot \Lambda$, elevando esta última al cuadrado y considerando que $R^T R = I$, se obtiene:

$$X^T \cdot K^{-T} \cdot K^{-1} \cdot X \sim \Lambda^T \cdot \Lambda$$

Tenemos tres incógnitas en K , que son los valores para f , u_0 y v_0 . De $\omega = K^{-T} \cdot K^{-1}$ resulta:

$$\omega = \begin{bmatrix} \omega_{11} & 0 & \omega_{13} \\ 0 & \omega_{11} & \omega_{23} \\ \omega_{13} & \omega_{23} & \omega_{33} \end{bmatrix}$$

que se resuelve aplicando las siguiente restricciones lineales, donde X_i es la i -ésima columna de X :

1. $X_i^T \cdot \omega \cdot X_j = 0$.
2. Para cada relación de largos de la caja $r_{ij} = l_i/l_j$:
 $X_i^T \cdot \omega \cdot X_i - r_{ij}^2 X_j^T \cdot \omega \cdot X_j = 0$.

puede establecer un sistema de ecuaciones homogéneo y obtenerse la estimación para ω usando DVS

ESTIMACIÓN DE LOS PARÁMETROS DE ORIENTACIÓN Y POSICIÓN

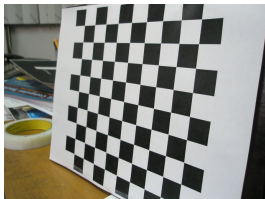
$$R = \frac{1}{\lambda} K^{-1} X \Lambda^{-1}$$

R no cumple las propiedades de una matriz ortogonal ($R^{-1}R = R^T R = I$), por lo tanto para cumplir estas propiedades se fuerzan las condiciones de ortogonalidad usando de nuevo DVS.

t se determina de:

$$\begin{aligned}\tilde{X} &= \lambda K \cdot [R|t] \tilde{\Lambda}, \text{ y} \\ \lambda [R|t] &= K^{-1} \tilde{X} \tilde{\Lambda}^{-1}\end{aligned}$$

$\lambda = 1/\|\mathbf{r}_1\| = 1/\|\mathbf{r}_2\| = 1/\|\mathbf{r}_3\|$, donde \mathbf{r}_i es la i -ésima columna de la matriz R .



$$\lambda \begin{bmatrix} u \\ v \\ 1 \end{bmatrix} = K [\mathbf{r}_1 \ \mathbf{r}_2 \ \mathbf{r}_3 \ \mathbf{t}] \begin{bmatrix} x \\ y \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\lambda \begin{bmatrix} u \\ v \\ 1 \end{bmatrix} = K [\mathbf{r}_1 \ \mathbf{r}_2 \ \mathbf{t}] \begin{bmatrix} x \\ y \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\lambda \mathbf{p} = \mathbf{H} \mathbf{P}$$

Z. Zhang, A Flexible New Technique for Camera Calibration, IEEE Trans on Patt Anal & Mach Intel (22) 11, 2000, p. 1330–1334.

RESTRICCIONES SOBRE LOS PARÁMETROS INTRÍNSECOS

Si $H = [\mathbf{h}_1 \ \mathbf{h}_2 \ \mathbf{h}_3]$, tenemos

$$[\mathbf{h}_1 \ \mathbf{h}_2 \ \mathbf{h}_3] = \lambda K[\mathbf{r}_1 \ \mathbf{r}_2 \ \mathbf{t}].$$

Sabiendo que \mathbf{r}_1 y \mathbf{r}_2 son ortogonales, tenemos:

$$\mathbf{h}_1^T K^{-T} K^{-1} \mathbf{h}_2 = 0$$

$$\mathbf{h}_1^T K^{-T} K^{-1} \mathbf{h}_1 = \mathbf{h}_2^T K^{-T} K^{-1} \mathbf{h}_2.$$

$$\begin{aligned} \omega &= K^{-T} K^{-1} = \\ &= \begin{bmatrix} \frac{1}{f} & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{f} & 0 \\ \frac{-u_0}{f} & \frac{-v_0}{f} & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{1}{f} & 0 & \frac{-u_0}{f} \\ 0 & \frac{1}{f} & \frac{-v_0}{f} \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} \frac{1}{f^2} & 0 & \frac{-u_0}{f^2} \\ 0 & \frac{1}{f^2} & \frac{-v_0}{f^2} \\ \frac{-u_0}{f^2} & \frac{-v_0}{f^2} & \frac{u_0^2}{f^2} + \frac{v_0^2}{f^2} + 1 \end{bmatrix} = \\ &= \begin{bmatrix} \omega_{11} & 0 & \omega_{13} \\ 0 & \omega_{11} & \omega_{23} \\ \omega_{13} & \omega_{23} & \omega_{33} \end{bmatrix} \end{aligned}$$

Se puede establecer un sistema de ecuaciones homogéneo de la forma:

$$V\mathbf{b} = 0,$$

donde $\mathbf{b} = [\omega_{11}, \omega_{13}, \omega_{23}, \omega_{33}]^T$.

Con una sola imagen, se puede asumir que (u_0, v_0) está en el centro de la imagen, y estimar una solución al sistema de ecuaciones usando DVS.

$$\lambda \mathbf{p} = H \mathbf{P}$$

Los puntos \mathbf{p} y \mathbf{P} los conocemos y podemos establecer un sistema de ecuaciones homogéneo de la forma:

$$A \mathbf{h} = 0$$

Los valores de los puntos en la imágenes deben normalizarse:

$$\begin{aligned} T_1 \mathbf{p} &= H' T_2 \mathbf{P} \\ \mathbf{p}' &= H' \mathbf{P}' \end{aligned}$$

Para recuperar H hacemos:

$$\begin{aligned} T_1^{-1} T_1 \mathbf{p} &= T_1^{-1} H' T_2 \mathbf{P}, \\ \mathbf{p} &= T_1^{-1} H' T_2 \mathbf{P}', \end{aligned}$$

$$\text{y } H = T_1^{-1} H' T_2.$$

La normalización de los datos es a media cero y d.e. 1.

El método lineal para calcular f , u_0 , v_0 , \mathbf{r}_1 , \mathbf{r}_2 y \mathbf{t} se puede mejorar aplicando un estimador de máxima verosimilitud, minimizando:

$$\sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^m \|\mathbf{p}_{ij} - \hat{\mathbf{p}}(K, R_i, \mathbf{t}_i, \mathbf{P}_j)\|^2$$

para n imágenes y m puntos por imagen.

1. El objetivo de visión es la reconstrucción tridimensional de la superficie de objetos, a partir de imágenes bidimensionales. Esto es, nos permite reconstruir la estructura de la superficie del objeto.
2. Un sistema de visión usa técnicas de procesamiento de imágenes, de visión y de graficación.
3. Para visión, es necesario tener conocimiento de algebra lineal y análisis numérico.
4. La parte más difícil de visión es la calibración de la cámara, esto es encontrar la transformación proyectiva que realiza la cámara entre el mundo 3D y las imágenes en 2D.

Ofrecemos la **maestría** y **doctorado** en
Ciencias de la Computación.

- ▶ Página del Departamento: <http://www.cs.cinvestav.mx>
- ▶ Página personal: <http://cs.cinvestav.mx/~fraga>
- ▶ Correo-e: fraga@cs.cinvestav.mx