

Grundlagen der Stereoskopie

Medieninformatik IL

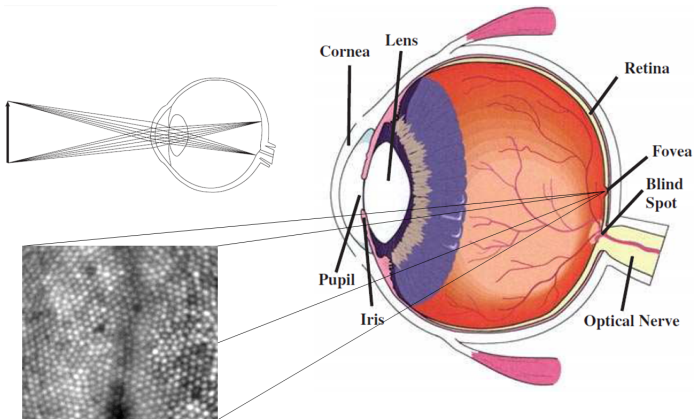
Andreas Unterweger

Vertiefung Medieninformatik
Studiengang ITS
FH Salzburg

Wintersemester 2015/16

Wiederholung: Menschliche Bildwahrnehmung

- Auge ist ähnlich einer Camera obscura aufgebaut
- Bildinformationsverarbeitung eines Auges: Monokularsehen



Quellen: Roorda, A. und Williams, D.: The arrangement of the three cone classes in the living human eye. *Nature*, 397(6719):520-522, 1999; Nadenau, M.: Integration of Human Color Vision Models into High Quality Image Compression. Doktorarbeit, Ecole Polytechnique Federale de Lausanne, 2000.

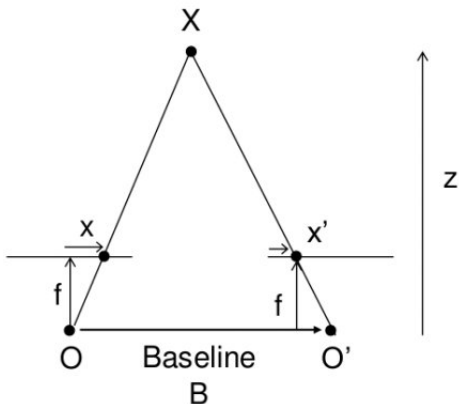
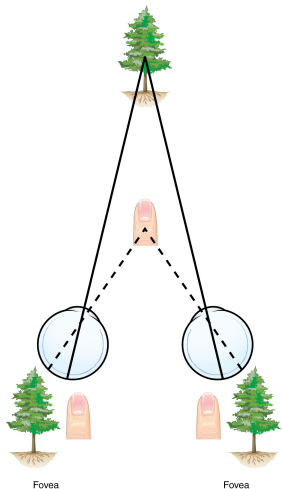
Räumliches Sehen

- Augen haben einen Abstand von ca. 5-7 cm
 - Beide Augen nehmen unabhängig Bilder auf (Binokularesehen)
- Versatz (Disparität) zwischen Bildern beider Augen
- Gehirn berechnet aus Versatz Entfernung (Details unklar)
- Räumliches (stereoskopisches) Sehen



Quelle: <http://vision.middlebury.edu/stereo/submit/tsukuba/>

Disparität



Quellen: Openstax College: Anatomy & Physiology

<http://cnx.org/contents/14fb4ad7-39a1-4eee-ab6e-3ef2482e3e22@6.17:93> (10.8.2014), 2014; opencv dev team: Depth Map from Stereo Images (10.8.2014), 2014.

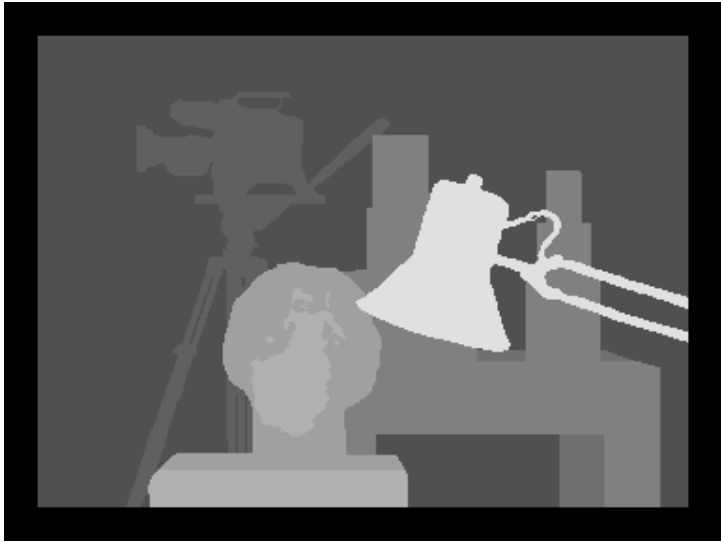
- Gibt Disparität pro Pixel (bei aufgenommenen Bildern) an
- Schwarz (Disparität minimal): Maximale Entfernung
- Weiß (Disparität maximal): Minimale Entfernung
- Umrechnung zwischen Disparität $x - x'$ und Entfernung z bei Augen-/Kameraabstand B und Brennweite f (vereinfacht über Lochkameramodell, ohne Beweis):

$$z = \frac{Bf}{x - x'}$$

- Umrechnung zwischen Entfernung und Disparität:

$$x - x' = \frac{Bf}{z}$$

Disparitätsbild (Beispiel)



Quelle: <http://vision.middlebury.edu/stereo/submit/tsukuba/>

Stereoskopische Bildaufnahme mit zwei Kameras

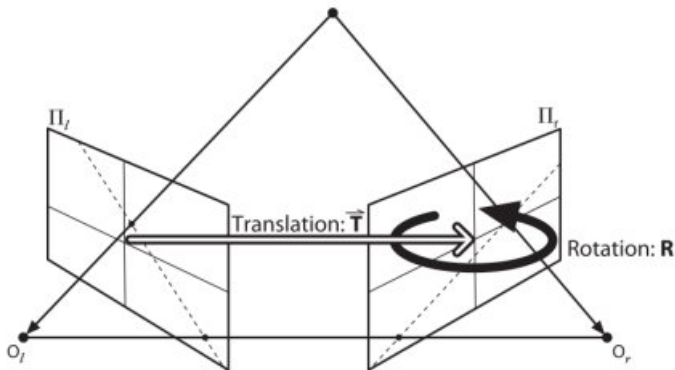
- Montage der Kameras in Augenabstand
- Synchrone Bildaufnahme
- Vereinfachende Annahmen für beide Kameras:
 - Selbe Brennweite
 - Selbe Bildauflösung
 - Selbe intrinsische Kameraparameter
 - In der Praxis: Baugleiche Kameras (alternativ: Stereokamera)



Quellen: Harada, K.: Stereoscopic Photography. <http://www.komeiharada.com/Photography/Stereo/Stereo.html> (10.8.2014), 2009; Bungert, C.: Stereo3D-NEWS-Archive – First Half of 1999. http://www.stereo3d.com/news_1_99.htm (10.8.2014), 1999.

Grundbegriffe I

- Bildebenen (in Weltkoordinaten!) können durch Translation und Rotation aufeinander abgebildet werden → Essenzielle Matrix (engl. *essential matrix*) $\underline{E}$ mit $3 \cdot 3$ Elementen



Quelle: opencv dev team: Epipolar Geometry.

http://docs.opencv.org/trunk/doc/py_tutorials/py_calib3d/py_epipolar_geometry/py_epipolar_geometry.html
(10.8.2014), 2014.

- Fundamentalmatrix F (mit $3 \cdot 3$ Elementen)
 - Bildet Punkte der ersten Bildebene auf Punkte der zweiten Bildebene (in Kamerakoordinaten inkl. Einheiten, d.h. Pixel) ab
 - Berücksichtigt Kameraparameter über Kameramatrizen M_{links} / M_{rechts} :

$$F = (M_{rechts}^{-1})^T \cdot \underline{E} \cdot M_{links}^{-1}$$

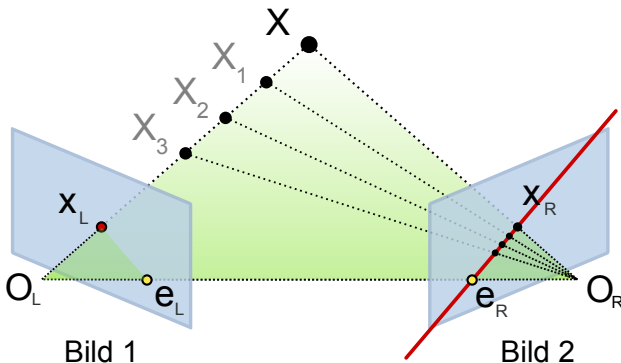
- M_{links} / M_{rechts} werden quadratisch gemacht ($4 \cdot 4$ Elemente), damit sie (pseudo-)invertierbar werden (Zeilenvektor $(0 \ 0 \ 0 \ 1)$ ergänzen)
 - Kameramatrizen haben einen Freiheitsgrad (Skalierungsfaktor)
- F kann nur auf einen Skalierungsfaktor genau bestimmt werden
- Ein Punkt P_{links} wird auf eine Gerade (so genannte Epipolarlinie), die P_{rechts} enthält, abgebildet (ein Freiheitsgrad) → Epipolargleichung:

$$P_{rechts}^T \cdot F \cdot P_{links} = 0$$

- Zum Ermitteln von F Epipolargleichung für acht Punktpaare lösen

Epipolargeometrie I

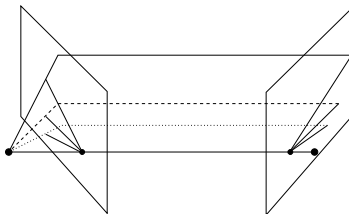
- X wird im ersten Bild auf X_L abgebildet
- Eine unendliche Menge von Punkten $\{X_i | i \in \mathbb{N}\}$ (auf einer Gerade liegend) wird auf X_L abgebildet (u.a. X)
- Die Abbildung jedes dieser Punkte im zweiten Bild ist eine mögliche Abbildung von X (Epipolarlinie von X_R)



Quelle: <http://commons.wikimedia.org/wiki/File:Epipolargeometrie.svg>

Epipolargeometrie II

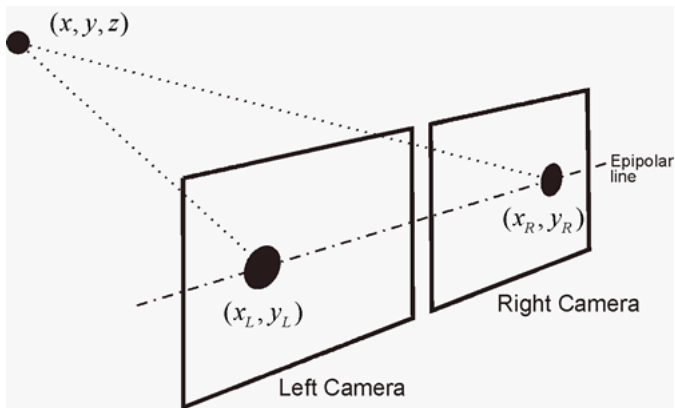
- Beispiel für Epipolarlinien:



Adaptiert von: Hartley, R. und Zisserman, A.: Multiple View Geometry in Computer Vision. 2. Auflage, 2004.
<http://www.robots.ox.ac.uk/~vgg/hzbook/hzbook2/HZepipolar.pdf> (10.8.2014)

Epipolargeometrie III

- Vereinfachter Fall: Keine Rotation zwischen Kameras (nur Translation) → Horizontale Epipolarlinien



Quelle: Calin, G. and Roda, V. O.: Real-time disparity map extraction in a dual head stereo vision system. Latin American applied research, vol. 37, no. 1, pp. 21–24, 2007.

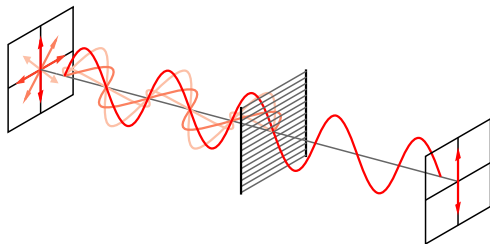
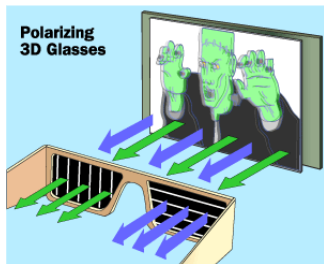
http://www.scielo.org.ar/scielo.php?script=sci_arttext&pid=S0327-07932007000100005 (10.8.2014)

Stereoskopische Bildwiedergabe: Überblick

- Ziel: Räumliche Wahrnehmung bei/durch Wiedergabe von aufgenommenen stereoskopischen Bildpaaren hervorrufen
- Voraussetzungen:
 - Linkes Auge sieht (nur) das linke Bild
 - Rechtes Auge sieht (nur) das rechte Bild
 - Kamera- und Augenabstand weichen nur minimal voneinander ab
 - ... (ohne weitere Details)
- Techniken zur Realisierung (Auswahl):
 - Bildpaardarstellung (ohne technische Unterstützung)
 - Animation (z.B. Wackelbilder)
 - **Parallele Darstellung (mit Polarisationsbrillen)**
 - **Wechselweise Darstellung (mit Shutterbrillen)**
 - **Anaglyphenbilder (mit Anaglyphenbrillen)**
 - Autostereoskopie (mit Linsenraster)

Parallele Darstellung mit Polarisationsbrillen

- Linkes und rechtes Bild werden gleichzeitig dargestellt
- Ausgesandtes Licht ist pro Bildposition verschieden polarisiert
- Brille mit Polarisationsfiltern (zu Aussendung passend)
 - Linkes Auge empfängt nur Licht des linken Bildes
 - Rechtes Auge empfängt nur Licht des rechten Bildes



Quellen: Brain, M.: How 3-D Glasses Work. <http://science.howstuffworks.com/3-d-glasses2.htm> (10.8.2014), 2014;
<http://commons.wikimedia.org/wiki/File:Wire-grid-polarizer.svg>

Wechselweise Darstellung mit Shutterbrillen

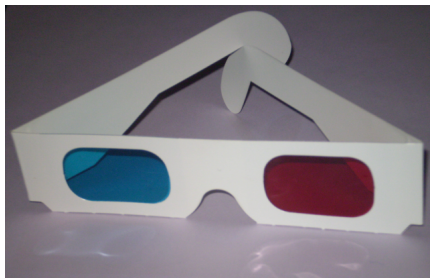
- Linkes und rechtes Bild werden (zeitlich) hintereinander dargestellt
- Doppelte Bildwiederholrate
- Shutterbrille (mit Darstellung synchronisiert)
 - Linkes Auge wird abgedunkelt, wenn rechtes Bild dargestellt wird
 - Rechtes Auge wird abgedunkelt, wenn linkes Bild dargestellt wird



Adaptiert von: http://commons.wikimedia.org/wiki/File:ASUS_LCD_Shutter_glasses.jpg

Anaglyphenbilder I

- Ausgangsbild ist Graustufenbild
- Linkes und rechtes Bild werden rot bzw. blau (meist cyan, d.h. grün plus blau im RGB-Farbraum) eingefärbt und zusammengesetzt
- Anaglyphenbrille (mit roten bzw. blauen Farbfiltern)
 - Linkes Auge empfängt nur roten Farbanteil (linkes Bild)
 - Rechtes Auge empfängt nur blauen Farbanteil (rechtes Bild)



Quellen: https://farm7.staticflickr.com/6107/6280895078_309c551b5b_b.jpg;
http://commons.wikimedia.org/wiki/File:Anaglyph_glasses.png

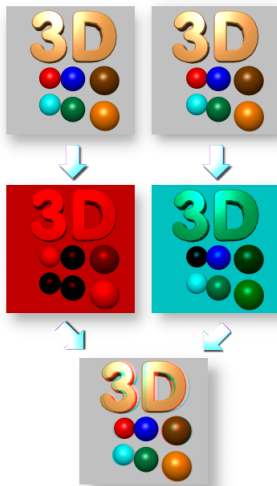
Anaglyphenbilder II

- Ausgangsbild ist Farbbild
- Linkes und rechtes Bild werden rot bzw. cyan (komplementär) eingefärbt und zusammengesetzt
- Anaglyphenbrille (mit roten bzw. cyan-Farbfilttern)
 - Linke Seite filtert Rotanteil (linkes Bild plus Fehler)
 - Rechte Seite filtert Cyananteil (rechtes Bild plus Fehler)



Quellen: http://commons.wikimedia.org/wiki/File:Dusk_on_Desert.jpg;
<http://en.wikipedia.org/wiki/File:LGColorAnaglyphSceneMR.jpg>

Anaglyphenbilder III



Quelle: <http://commons.wikimedia.org/wiki/File:SchemaAnaglypherzeugung.png>

- Polarisation
 - Vorteil: Günstig
 - Nachteil: Reduzierte effektive Bildauflösung durch gleichzeitige Darstellung
- Shutter
 - Vorteil: Sehr gute Wiedergabequalität
 - Nachteile: Teuer und schwer (mechanische Shutter), Synchronisation aufwändig (sehr sensibel)
- Anaglyphen
 - Vorteil: Günstig
 - Nachteil: Reduzierte Farbtiefe in manchen Farbkanälen
- Nachteil aller angeführten Techniken: Benötigen spezielle Brillen

Danke für die Aufmerksamkeit!

Fragen?