

IFT 6145

Vision tridimensionnelle

Calibration III

Sébastien Roy
Département d'informatique et de recherche opérationnelle
Université de Montréal

hiver 2005

En bref...

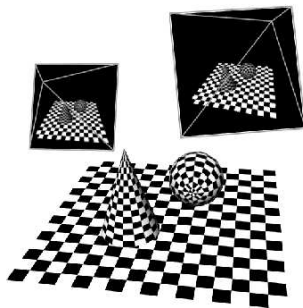
Chapitres 7 de *Trucco & Verri*.
– Géométrie épipolaire 7.3

1

Objet de calibration inconnu

Que fait-on si l'objet de calibration n'est pas connu ?

On utilise deux images plutôt qu'une seule.



2

Géométrie épipolaire

Problème

Calculer les paramètres d'une caméra en utilisant uniquement des points mis en correspondance entre deux images d'une même scène, prises sous des points de vue différents.

→ Exprime la relation entre les paramètres externes des deux caméras, pas entre les caméras et la scène.

2 cas : Paramètres internes...

- connus (→ matrice **Essentielle E**)
- inconnus (→ matrice **Fondamentale F**)

3

Géométrie épipolaire

- Suppose un déplacement rigide entre les caméras (**RT**)
- Points images correspondants
 $\mathbf{p}'_l = (x_l, y_l)$ et $\mathbf{p}'_r = (x_r, y_r)$.

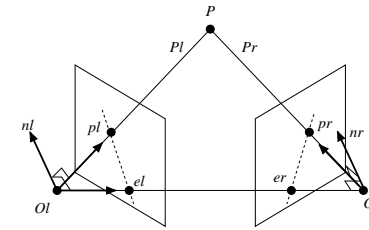
$$\mathbf{p}_r^{*\top} \mathbf{E} \mathbf{p}_l^* = 0 \quad \mathbf{p}_r'^{\top} \mathbf{F} \mathbf{p}_l' = 0$$

où \mathbf{p}' est en pixels et \mathbf{p}^* est en coordonnées normalisées.

$$\mathbf{p}^* = \mathbf{A}^{-1} \mathbf{p}'$$

4

Géométrie épipolaire



- Le plan épipolaire est défini par les points $\mathbf{O}_l, \mathbf{O}_r, \mathbf{P}$.
- La ligne épipolaire est formée par l'intersection du plan épipolaire et du plan de projection de la caméra (ligne $\mathbf{p}_l \mathbf{e}_l$, et ligne $\mathbf{p}_r \mathbf{e}_r$).
- $\mathbf{P}, \mathbf{P}_l, \mathbf{P}_r$ représentent le même point, dans les systèmes de la **scène**, de la caméra **gauche**, et de la caméra **droite** respectivement.

5

Dérivation

Modèle perspective pour les caméras gauche et droite

$$\begin{aligned} \mathbf{p}'_l &= \mathbf{J} \mathbf{A}_l \mathbf{R}_l \mathbf{T}_l \mathbf{P}' = \mathbf{J} \mathbf{A}_l \mathbf{P}'_l \\ \mathbf{p}'_r &= \mathbf{J} \mathbf{A}_r \mathbf{R}_r \mathbf{T}_r \mathbf{P}' = \mathbf{J} \mathbf{A}_r \mathbf{P}'_r \end{aligned}$$

- $\mathbf{P}' = (X, Y, Z, 1)$ représente un point de la scène.
- \mathbf{P}'_l et \mathbf{P}'_r représentent \mathbf{P}' dans les système des caméras.
- \mathbf{p}'_l et \mathbf{p}'_r sont les points images projetés.

$$\begin{aligned} \mathbf{P}'_r &= \mathbf{R}_r \mathbf{T}_r \mathbf{P}' = \mathbf{R}_r \mathbf{T}_r \mathbf{T}_l^{-1} \mathbf{R}_l^{-1} \mathbf{P}'_l \\ &= \mathbf{S}_{lr} \mathbf{P}'_l \end{aligned}$$

\mathbf{S}_{lr} est la matrice de passage de la caméra gauche vers la caméra droite.

6

La matrice de passage \mathbf{S}_{lr} contient une partie *rotation* \mathbf{R} et une partie *translation* \mathbf{t} .

$$\mathbf{S}_{lr} = \begin{bmatrix} \mathbf{R} & \mathbf{t} \\ \mathbf{0}^\top & 1 \end{bmatrix}$$

Donc, on a les formulations équivalentes

$$\begin{aligned} \mathbf{P}'_r &= \mathbf{S}_{lr} \mathbf{P}'_l \\ \mathbf{P}_r &= \mathbf{R} \mathbf{P}_l + \mathbf{t} \end{aligned}$$

7

Cas particulier : le monde est à gauche

Si on choisi $\mathbf{R}_l = \mathbf{I}$ et $\mathbf{T}_l = \mathbf{0}$, alors on a

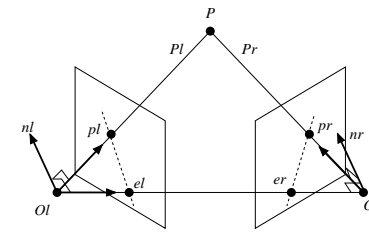
$$\mathbf{S}_{lr} = \left(\mathbf{R}_r \mid \mathbf{R}_r \mathbf{t}_r \right)$$

Donc, dans ce cas, notre définition de \mathbf{S}_{lr} correspond à dire que $\mathbf{R} = \mathbf{R}_r$ et $\mathbf{t} = \mathbf{R}_r \mathbf{t}_r$.

Rappel : \mathbf{t}_r est le vecteur rotation utilisé dans la matrice \mathbf{T}_r .

8

Plan épipolaire



Le plan épipolaire est représenté par le vecteur normal \mathbf{n}_l dans le système de la caméra gauche

$$\mathbf{n}_l = \mathbf{t} \times \mathbf{P}_l$$

où \mathbf{t} est la composante *translation* de \mathbf{S}_{lr} .

9

(Produit vectoriel)

On peut représenter le produit vectoriel de deux vecteur $\mathbf{a} = (a_x, a_y, a_z)$ et $\mathbf{b} = (b_x, b_y, b_z)$

$$\mathbf{a} \times \mathbf{b}$$

par un produit matriciel

$$[\mathbf{a}]_{\times} \mathbf{b}$$

où la matrice $[\mathbf{a}]_{\times}$ est définie comme

$$\left[\begin{pmatrix} a_x \\ a_y \\ a_z \end{pmatrix} \right]_{\times} = \begin{pmatrix} 0 & -a_z & a_y \\ a_z & 0 & -a_x \\ -a_y & a_x & 0 \end{pmatrix}$$

10

Plan épipolaire

Le plan épipolaire est représenté par le vecteur normal \mathbf{n}_l dans le système de la caméra gauche

$$\mathbf{n}_l = [\mathbf{t}]_{\times} \mathbf{P}_l$$

où \mathbf{t} est la composante *translation* de \mathbf{S}_{lr} .

Ce même plan est représenté par \mathbf{n}_r dans le système de la caméra droite

$$\mathbf{n}_r = \mathbf{R} \mathbf{n}_l$$

Les points de l'image droite qui sont sur le plan épipolaire doivent satisfaire

$$\mathbf{P}_r^{\top} \cdot \mathbf{n}_r = 0$$

11

Plan épipolaire : matrice essentielle

On obtient

$$\mathbf{P}_r^\top \underbrace{\mathbf{R}[\mathbf{t}]_\times}_{\mathbf{E}} \mathbf{P}_l = 0$$

\mathbf{E} est la matrice **essentielle**.

Important : Les points \mathbf{P}_l et \mathbf{P}_r ne sont pas les points images !

→ On peut multiplier par des facteurs ($\frac{1}{P_{lZ}}$ et $\frac{1}{P_{rZ}}$) et obtenir

$$\mathbf{p}_r^{*\top} \underbrace{\mathbf{R}[\mathbf{t}]_\times}_{\mathbf{E}} \mathbf{p}_l^* = 0$$

12

Plan épipolaire : matrice fondamentale

Puisque

$$\mathbf{p}'_l = \mathbf{A}_l \mathbf{P}_l \quad \mathbf{p}'_r = \mathbf{A}_r \mathbf{P}_r$$

on obtient

$$\mathbf{p}'_r{}^\top \underbrace{\mathbf{A}_r^{-1\top} \mathbf{R}[\mathbf{t}]_\times \mathbf{A}_l^{-1}}_{\mathbf{F}} \mathbf{p}'_l = 0$$

\mathbf{F} est la matrice **fondamentale**.

$$\mathbf{p}'_r{}^\top \mathbf{A}_r^{-1\top} \mathbf{E} \mathbf{A}_l^{-1} \mathbf{p}'_l = 0 \quad \mathbf{p}'_r{}^\top \mathbf{F} \mathbf{p}'_l = 0$$

→ \mathbf{p}'_l et \mathbf{p}'_r sont en pixels !

13

Extraction de la rotation et de la translation

On sait que $\mathbf{E} = \mathbf{R}[\mathbf{t}]_\times$.

Comment factoriser \mathbf{E} en ses deux composantes ?

La décomposition SVD donne $\mathbf{E} = \mathbf{U} \mathbf{D} \mathbf{V}^\top$, avec $\mathbf{D} = (1, 0, 0)$.

Il y a quatre solutions :

$$\begin{array}{ll} \mathbf{R} = \mathbf{U} \mathbf{W} \mathbf{V}^\top & \mathbf{T} = +\mathbf{U}_3 \\ \mathbf{R} = \mathbf{U} \mathbf{W} \mathbf{V}^\top & \mathbf{T} = -\mathbf{U}_3 \\ \mathbf{R} = \mathbf{U} \mathbf{W}^\top \mathbf{V}^\top & \mathbf{T} = +\mathbf{U}_3 \\ \mathbf{R} = \mathbf{U} \mathbf{W}^\top \mathbf{V}^\top & \mathbf{T} = -\mathbf{U}_3 \end{array}$$

$$\text{avec } \mathbf{W} = \begin{pmatrix} 0 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}.$$

Les points sont toujours devant les caméras...

14

Calibration

Comment calibrer les matrices essentielles ou fondamentales ?

→ En utilisant des points mis en correspondance entre l'image gauche et l'image droite.

- Paramètres internes connus \Rightarrow matrice essentielle \mathbf{E}
- Paramètres internes inconnus \Rightarrow matrice fondamentale \mathbf{F}

Pour le moment, prenons la calibration de \mathbf{F} .

15

Algorithme des 8 points

Algorithme le plus simple et très populaire.

Soit N points (avec $N \geq 8$) mis en correspondance entre l'image gauche et l'image droite, (x_i, y_i) et (u_i, v_i) .

On a l'équation

$$(x_i \ y_i \ 1) \begin{pmatrix} f_1 & f_2 & f_3 \\ f_4 & f_5 & f_6 \\ f_7 & f_8 & f_9 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} u_i \\ v_i \\ 1 \end{pmatrix} = 0$$

qui se reformule comme...

16

$$\mathbf{A} \begin{pmatrix} f_1 \\ f_2 \\ \vdots \\ f_9 \end{pmatrix} = 0$$

avec

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} x_1 u_1 & x_1 v_1 & x_1 & y_1 u_1 & y_1 v_1 & y_1 & u_1 & v_1 & 1 \\ x_2 u_2 & x_2 v_2 & x_2 & y_2 u_2 & y_2 v_2 & y_2 & u_2 & v_2 & 1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ x_N u_N & x_N v_N & x_N & y_N u_N & y_N v_N & y_N & u_N & v_N & 1 \end{pmatrix}$$

Système linéaire homogène... → SVD!

17

Stabilité numérique

Qu'est-ce qui arrive si les images ont une taille de 2000×2000 ?

Pour deux points correspondants $(x_i, y_i) = (1000, 1000)$ et $(u_i, v_i) = (1000, 1000)$ on aurait

$$\mathbf{A} = \begin{pmatrix} \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 1000000 & 1000000 & \dots & 1000 & 1000 & 1 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \end{pmatrix}$$

Problème? Oui!!!! ⇒ la matrice \mathbf{A} est mal conditionnée

Suggestion : Normaliser les points des images.

18

On normalise en fonction de la taille de l'image (s_x, s_y) .

Par exemple

$$\mathbf{G} = \begin{pmatrix} \frac{2}{s_x} & 0 & -1 \\ 0 & \frac{2}{s_y} & -1 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

On résoud le système

$$\mathbf{p}'_r{}^\top \mathbf{G}^\top \mathbf{F}^* \mathbf{G} \mathbf{p}'_l = 0$$

et la solution \mathbf{F}^* est reliée à la matrice fondamentale par la relation

$$\mathbf{F} = \mathbf{G}^\top \mathbf{F}^* \mathbf{G}$$

Et voilà !

19