



MINISTÉRIO DA CIÊNCIA E TECNOLOGIA
INSTITUTO NACIONAL DE PESQUISAS ESPACIAIS

ALGORITMO PARA DETERMINAÇÃO DE COORDENADAS ESPACIAIS DE OBJETOS COM BASE EM IMAGENS

**(RELATÓRIO PARCIAL DE PROJETO DE INICIAÇÃO CIENTÍFICA -
PIBIC/CNPq/INPE)**

Vivian Dorat Betoni (UNIVAP, Bolsista PIBIC/CNPq)
E-mail: vdb29586@yahoo.com.br

Dr. Valdemir Carrara (DMC/ETE/INPE, Orientador)
E-mail: val@dem.inpe.br

Julho de 2006

RESUMO

Iniciado em fevereiro de 2006, este trabalho tem como objetivo a criação e desenvolvimento de um algoritmo que define coordenadas espaciais de objetos, com base em um processamento de coordenadas bidimensionais obtidas através de imagens (fotografias), em diversos ângulos, de uma mesma cena, gerando assim o objeto desta cena em três dimensões. O processamento de coordenadas consiste em uma minimização do erro entre as projeções das prováveis soluções das coordenadas espaciais (dadas pelo usuário) e as respectivas coordenadas reais das imagens. Para a determinação do erro e sua variação com relação aos parâmetros das transformações e sua minimização, o algoritmo realiza aplicações de transformações lineares (rotação, variação de escala e translação) como em cálculos estereoscópicos. O algoritmo será desenvolvido em linguagem C ou C++, com visualização realizada por meio de OpenGL.

ALGORITHM FOR IMAGE-BASED DETERMINATION OF AN OBJECT'S SPACE COORDINATES

ABSTRACT

The main objective of this work, which was started in February of the year 2006, is to create and develop algorithms to define space coordinates of an object, based on the processing of stereoscopic two-dimensional coordinates obtained from images (photographs) in different angles of a scene. The algorithm consists in the minimization of the error between the projections of the possible solutions of the space coordinates (obtained by user input) and their respective image coordinates. In order to determine and minimize the error and its variation with respect to the transformation parameters, the algorithm applies linear transformations (rotation and translation) in the candidate of a solution. The algorithm will be developed in C / C++ language, using OpenGL to render the images.

SUMÁRIO

CAPÍTULO 1 – INTRODUÇÃO

1.1 - Organização do documento

CAPÍTULO 2 – DESENVOLVIMENTO

2.1 - Método para determinação da posição de pontos no espaço por meio de vistas estereoscópicas

2.1.1 - Formulação da minimização do erro

CAPÍTULO 3 – ALGORITMO

3.1 –Estrutura do programa

CAPÍTULO 4 – CONCLUSÃO

LISTA DE FIGURAS

2.1 - Interface do programa Façade

2.2 - Visão binocular da mesma cena.

2.3 - Relação dos sistemas de coordenadas por meio das matrizes de rotação (A_k) e translação (T_k) originando um subconjunto de sistemas de coordenadas (Q_{ki})

2.4 - Sistemas de coordenadas da câmera em duas orientações distintas

CAPÍTULO 1

INTRODUÇÃO

A criação de um modelo computacional fotorealístico tridimensional encontra várias aplicações que vão desde planejamentos arquiteturais, reconstruções arqueológicas até a criação de ambientes virtuais e efeitos especiais. Combinando técnicas de Computação Gráfica e Computação Visional torna-se possível a criação de um algoritmo que defina coordenadas espaciais de objetos através de um processamento de coordenadas bidimensionais, utilizando como base algumas imagens (fotografias) de um mesmo objeto em diversos ângulos, de uma mesma cena, gerando assim o objeto desta cena em três dimensões. O processo de modelagem é composto por duas partes:

- na primeira, utilizando-se de técnicas de modelagem fotogramétrica, busca-se a extração de informações nas imagens, a serem usadas na sua reconstrução tridimensional, de maneira interativa, mas com cálculos para detecção de possíveis erros nos pontos indicados pelo usuário e, caso ocorra, da minimização desta distância.

- na segunda parte, por meio de técnicas estereoscópicas, é feita a recuperação do grau de desvio da imagem base (principal) com as outras imagens e seus respectivos pontos de interligação, recuperando a profundidade da extensão espaçada dos pares de imagem (ou seja, a variação de escala das câmeras), rotação e translação.

Portanto, o objetivo deste trabalho é determinar as coordenadas espaciais de um objeto, utilizando-se como base um grupo de imagens e buscando uma modelagem otimizada, com o uso de menos fotos do que utilizam as aproximações de modelagem com base em imagens atuais.

A linguagem usada no momento é a C, mas contará com recursos de OpenGL para a visualização, que se dará utilizando a linguagem C++.

As principais funções a serem implementadas que visam à geração tridimensional do objeto, são:

- 1) Correção dos cálculos de minimização, visando um resultado mais próximo do valor real.
- 2) Modificações no algoritmo visando um desempenho mais otimizado.
- 3) Implementação da leitura dos valores dos pontos nas imagens.
- 4) Implementação da leitura dos valores dados pelo usuário (com uma interface criada provavelmente já em linguagem C++)

1.1 - Organização do documento

Este relatório parcial está dividido em três capítulos a seguir:

- Capítulo 2: DESENVOLVIMENTO – Onde serão descritos os métodos, as pesquisas, formulações e funções abordadas até o momento.
- Capítulo 3: ALGORITMO – Explicação do algoritmo que realiza os cálculos para desenvolvimento do objeto em três dimensões, desenvolvido até o momento.
- Capítulo 4: CONCLUSÃO – Conclusão parcial sobre os métodos estudados e atividades a serem prosseguidas.

CAPÍTULO 2

DESENVOLVIMENTO

A necessidade de se criar ambientes virtuais que reproduzam ambientes reais está em constante crescimento e vem ganhando interesse cada vez maior nos campos de Computação Gráfica e Visional. Infelizmente o processo tradicional em que o usuário marca a cena tem muitas desvantagens: é extremamente trabalhoso, pois, precisa-se de muitas informações e, sendo assim, é difícil verificar se o resultado é preciso; o mais decepcionante é que os modelos gerados são facilmente reconhecidos como computadorizados, e mesmo os que têm um bom mapeamento de textura falham. Como resultado, é muito mais fácil distinguir uma imagem sintetizada de uma imagem real. (Debevec, 1996).

Para determinar as coordenadas em três dimensões, estas têm que ser de pontos de vistas semelhantes. Ineficiências como a necessidade da inserção de várias fotos para um melhor resultado dificultam a criação de um ambiente virtual com uma navegação otimizada. Para isso foi buscado o desenvolvimento de uma aproximação utilizando-se técnicas novas, o que resultou no uso de um pequeno conjunto de imagens que pode produzir resultados de qualquer ponto de vista.

Visando alcançar os objetivos deste trabalho e as devidas implementações das funções necessárias, está sendo realizado um estudo em cima de informações coletadas no artigo “Modeling and Rendering Architecture from Photographs” (Debevec, 1992), livros sobre Álgebra Linear (Boldrini et al., 1980), e pesquisas na rede mundial de computadores.

2.1 - Método para determinação da posição de pontos no espaço por meio de vistas estereoscópicas.

Mapeamentos de texturas dependem da visão utilizada (do ponto de vista) e detalhes podem ser recuperados automaticamente através da correspondência

estereoscópica baseada em modelos. O resultado final pode ser gerado por mapeamento de texturas (menos novo) ou baseado em imagens (mais novo).

Debevec em 1996 desenvolveu um programa que visava precisão, conveniência e realismo. Utilizando-se de sistemas de renderização baseado em geometria e novas técnicas baseadas em imagens, gerava uma arquitetura fotogramétrica com tratamento de detalhes recuperados por correspondência estereoscópica que requeria um pequeno conjunto de fotos, produzindo resultados de qualquer ponto de vista. Este programa, o *Façade* (Figura 2.1) seria o precursor do software *Canoma* da MetaCreations (Viewpoint Corporation, 2000).

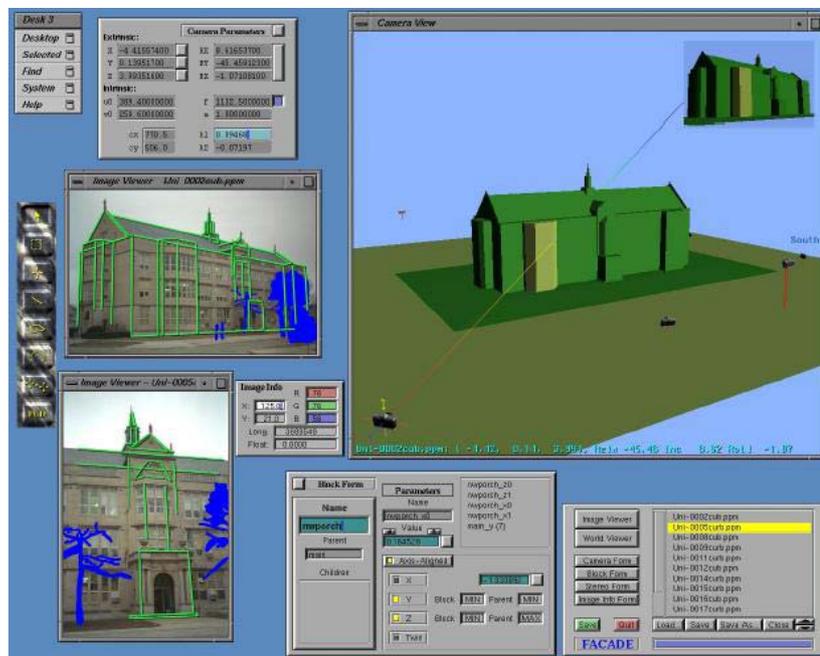


Fig. 2.1 – Interface do programa Façade (Fonte: Debevec, 1996).

Existem diversas técnicas de extração de coordenadas tridimensionais de imagens, sendo algumas das mais relevantes:

Calibração de câmera – Se dá quando as coordenadas da imagem e as direções do centro da câmera são conhecidas. As dadas posições da câmera no espaço (sua translação e rotação) não são necessárias. Apesar do aumento da busca em se utilizar imagens geradas com câmeras não calibradas, foi descoberto que a sua calibração pode

trazer resultados mais simples e diretos. Este princípio é utilizado em diversos tipos de *scanner 3D* (ver, por exemplo, *Scan 3D*, 1999).

Estrutura a partir de imagens distintas – Utiliza-se de técnicas usadas na fotogrametria para se produzir mapas topográficos: com mais de uma imagem é possível se deduzir matematicamente as localizações tridimensionais dos pontos e as posições originais das câmeras até certo fator de escala desconhecido. O problema desta técnica é que a recuperação da estrutura do objeto é muito sensível a “ruídos” nas medidas das imagens quando estas têm uma translação de suas posições muito pequena. Debevec utilizou como solução a recuperação de modelos geométricos para medir as imagens, buscando corrigir o problema de minimização da distância entre os pontos reais e os pontos estimados e incluindo restrições adicionais em geometrias conhecidas. Neste trabalho será buscada a recuperação das medidas das imagens em um conjunto de pontos no espaço.

Formas de contorno da silhueta – A geometria do objeto é obtida através da intersecção de linhas que cruzam seu contorno. Quanto mais imagens, mais fácil a recuperação dos raios que não intercedem com o objeto, possibilitando a captura de algumas estruturas de formas côncavas simples. Apesar disso, com um pequeno número de imagens é possível a recuperação de um objeto bem próximo do real. Este tipo de modelagem traz resultados melhores para objetos curvos, e, caso exista uma geometria conhecida de câmera e os objetos possam ser automaticamente segmentados, o processo pode ser automatizado. Embora não tenha um resultado preciso em formas com muitas pontas e cavidades, pode ser de grande valia na recuperação de vegetações em cenas arquiteturais.

Correspondência estereoscópica – A teoria geométrica usada na recuperação da estrutura obtida a partir de imagens distintas assume que é possível resolver o problema da correspondência, que é identificar os pontos em duas ou mais imagens que são projeções do mesmo ponto no espaço (Debevec et alli, 1996). Na visão dos humanos, ocorre a chamada *Estereoscopia Binocular*, melhor exemplificada pela Figura 2.2. Anos de pesquisas comprovaram que essa determinação é muito difícil. Só em casos

como na visão humana, em que as imagens são semelhantes e com pouca distância uma da outra se obtém sucesso. A medida que o *baseline* (distância entre a localização das câmeras) aumenta, torna-se mais difícil a determinação da correspondência correta pelo computador pois a alteração nos *pixels* das imagens confunde o algoritmo que serve-se de técnicas de similaridade, perdendo até detalhes da imagem. A melhor alternativa é a que calcula a profundidade, mas infelizmente é muito sensível a ruídos nas medições das imagens, significando que, à medida que a câmera virtual se afasta do ponto original, a visualização se torna defeituosa.

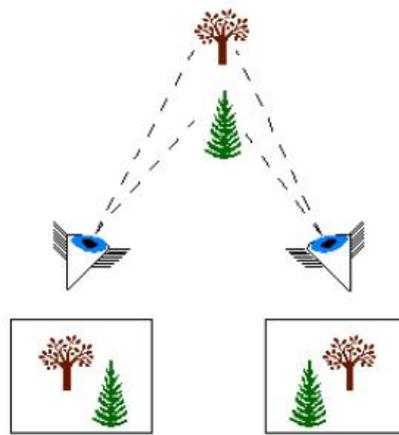


Fig. 2.2 – Visão binocular da mesma cena. (Fonte: Raposo et alli, 2004)

Síntese baseada em imagens – Seu modelo consiste em um conjunto de imagens e um mapa de profundidade obtido através do processamento dessas imagens por correspondência estereoscópica. Sendo a profundidade dos pontos conhecida, a imagem é gerada de um ponto de vista próximo ou entre as imagens conhecidas, projetando os *pixels* da imagem nas suas localizações tridimensionais em um novo plano da imagem. Sua vantagem é que pode sintetizar cenas arbitrariamente complexas com uma quantidade constante de cálculos por *pixel*. Porém este método é eficiente apenas quando o mapa de profundidade apresenta pouca variação nas distâncias entre *pixels* vizinhos (como num relevo, por exemplo). Para ambientes lineares com visões próximas funciona bem, mas extrair estimativas de profundidade confiáveis através de estereoscopia é mais complicado. A necessidade de que as imagens devem estar próximas umas das outras é uma séria limitação na geração de ambientes virtuais plenamente navegáveis.

Neste trabalho é dada uma atenção especial ao desenvolvimento de um algoritmo que, servindo-se de pontos oferecidos pelo usuário em cada imagem bidimensional utilizada, minimiza a distância entre os pontos fornecidos e os pontos reais com base em transformações paramétricas do posicionamento e orientação das câmeras.

2.1.1 - Formulação da minimização do erro

Dado um conjunto de n pontos em um espaço vetorial (ou seja, os pontos reais das imagens) denotados por:

$$P_i = (x_i, y_i, z_i), i = 1, \dots, n,$$

relativos a um sistema de coordenadas retangulares x, y, z , deseja-se estimar estas coordenadas com base no processamento das projeções destes pontos numa seqüência de imagens.

Considera-se agora l outros sistemas de coordenadas x_k, y_k, z_k , com $k = 1, 2, \dots, l$ (número de imagens) relacionados ao sistema x, y, z por meio de uma matriz de rotação A_k e de um vetor de translação T_k . Os pontos P_i são projetados nos planos x_k, y_k por meio de uma projeção em perspectiva, o que origina o conjunto de pontos $Q_{ki} = (x_{ki}, y_{ki}, 1)$, $i = 1, \dots, n$, para cada sistema de coordenadas.

Porém, cada conjunto Q_{ki} destes pontos contém um subconjunto distinto de projeções de P_i , ou seja, os pontos fornecidos (ou estimados) pelo usuário que, em geral, não constitui a totalidade dos n pontos. Isto se deve ao fato de que nem todos os pontos são observados em cada imagem. As coordenadas espaciais dos pontos P_i no sistema k são dadas por P_i^k e são obtidas a partir das equações da projeção em perspectiva:

$$P_i^k = z_{ki} Q_{ki} = z_{ki} \begin{pmatrix} x_{ki} \\ y_{ki} \\ 1 \end{pmatrix}$$

onde z_{ki} representa a profundidade (desconhecida) P_i^k e o índice superior k indica o sistema de coordenadas no qual o ponto é referido.

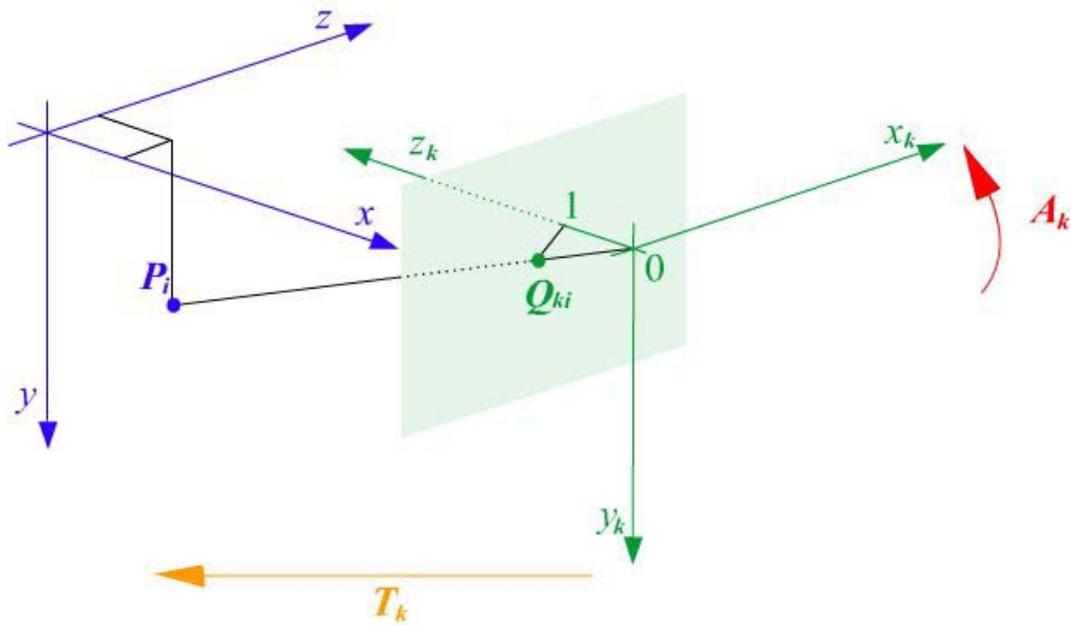


Fig. 2.3 – Relação dos sistemas de coordenadas x, y, z e x_k, y_k, z_k por meio das matrizes de rotação (A_k) e translação (T_k) originando um subconjunto de sistemas de coordenadas (Q_{ki})

Por sua vez as posições relativas ao sistema de coordenadas das projeções (Q_{ki}) relacionam-se com o sistema x, y, z dos pontos P_i por meio de uma matriz de rotação A_k e de uma translação de um vetor T_k :

$$P_i = A_k (P_i^k - T_k)$$

Procura-se reconstituir os pontos reais (P_i) utilizando-se exclusivamente os diversos conjuntos Q_{ki} . Para isto, não só as coordenadas dos pontos P_i devem ser calculadas, mas também a rotação e a translação efetuadas em cada sistema de coordenadas, bem como as profundidades z_{ki} de cada ponto.

A solução adotada aqui consiste na minimização da distância entre uma estimativa S_i dos pontos P_i , com base nas diversas projeções destes pontos nos sistemas k , ou seja:

$$f = \min \sum_{k=1}^l \left[\sum_{i=1}^{n_k} (P_i - S_i)^2 \right]$$

Este problema apresenta duas indeterminações:

- a indeterminação da localização do sistema de coordenadas dos pontos P_i ;
- a escala dos sistemas de coordenadas.

De fato, seja, por exemplo, uma translação de um vetor T no sistema de coordenadas dos pontos P_i . Neste caso, a estimativa S_i será também transladada e a função de minimização fica:

$$f = \min \sum_{k=1}^l \left[\sum_{i=1}^{n_k} (P_i + T - S_i - T)^2 \right] = \min \sum_{k=1}^l \left[\sum_{i=1}^{n_k} (P_i - S_i)^2 \right],$$

o que faz com que a função de minimização não consiga determinar qual foi esta translação.

Seja agora uma rotação neste mesmo sistema causada pela matriz A :

$$f = \min \sum_{k=1}^l \left[\sum_{i=1}^{n_k} (AP - AS_i)^2 \right] = \min \sum_{k=1}^l \left[\sum_{i=1}^{n_k} A A^T (P_i - S_i)^2 \right],$$

e, uma vez que a matriz de rotação é ortogonal, então $A A^T = I$, e novamente a função de minimização não foi alterada.

Isto significa, portanto, que o sistema de coordenadas x, y, z não pode ser determinado por este processo, mas apenas as relações entre os diversos sistemas $x_k, y_k,$

z_k . Logo, deve-se adotar um sistema qualquer para a solução do problema. Adota-se para x, y, z um sistema paralelo ao da primeira imagem, x_1, y_1, z_1 , aplicando apenas uma translação de h_1 no eixo z . Com isso tem-se que $A_1 = I$ e $T_1 = (0, 0, h_1)^T$. Este resultado indica que é igualmente válido resolver o problema no sistema de coordenadas de qualquer uma das imagens, e portanto a função de minimização fica:

$$f = \min \sum_{k=1}^l \left[\sum_{i=1}^{n_k} (P_i^k - S_i^k)^2 \right].$$

Porém se S_i for uma solução válida, então aS_i e aP_i , onde a é uma constante, também será, pois:

$$f = a^2 \min \sum_{k=1}^l \left[\sum_{i=1}^{n_k} (P_i - S_i)^2 \right],$$

o que significa que também a escala do problema não pode ser determinada por meio deste processo.

Assim, deve-se adotar uma dada medida como sendo a unidade. Adota-se, por conveniência, $|T_1| = h_1 = 1$. Contudo deve-se mencionar que os vetores de translação das demais imagens não serão unitários.

Dado um ponto P_i no sistema xyz , este ponto pode ser transformado em coordenadas relativas ao sistema $x_k y_k z_k$ com a (conforme mostra a Figura 2.5):

- aplicação de 3 rotações em direções distintas, de ângulos α_k, β_k e θ_k , nos eixos cartesianos y, x e z , respectivamente.
- aplicação de uma translação de um escalar h_k na direção de z
- aplicação de uma translação de u_k e v_k nas direções x_k e y_k , respectivamente (ou seja, $T_k = (u_k \ v_k \ h_k)^T$)

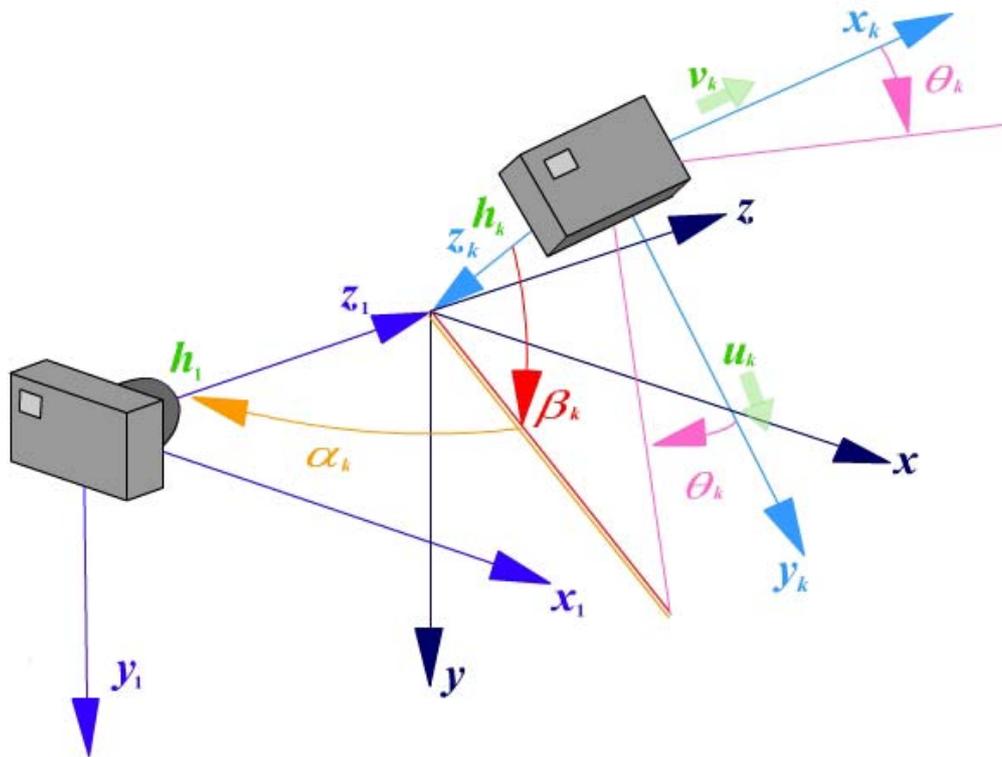


Fig. 2.4 - Sistemas de coordenadas da câmera em duas orientações distintas

Traduzindo-se em termos de equações, tem-se:

$$P_i^k = A_k^T P_i + T_k$$

onde a matriz de coordenadas da rotação é dada por:

$$A_k = R_y(\alpha_k) R_x(\beta_k) R_z(\theta_k),$$

tal que:

$$R_y(\alpha_k) = \begin{pmatrix} \cos \alpha_k & 0 & -\text{sen } \alpha_k \\ 0 & 1 & 0 \\ \text{sen } \alpha_k & 0 & \cos \alpha_k \end{pmatrix},$$

$$R_x(\beta_k) = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \beta_k & \sin \beta_k \\ 0 & -\sin \beta_k & \cos \beta_k \end{pmatrix},$$

e

$$R_z(\theta_k) = \begin{pmatrix} \cos \theta_k & \sin \theta_k & 0 \\ -\sin \theta_k & \cos \theta_k & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Como o objetivo é comparar as coordenadas dos pontos das diversas imagens entre si, deve-se então adotar um sistema de coordenadas único. Embora o sistema verdadeiro dos pontos P_i não possa ser determinado, é possível adotar o sistema de coordenadas normalizado, como indicado na Figura 2.3, onde $h_1 = 1$. Neste caso deve-se expressar as diversas projeções de P_i neste sistema, e, portanto, é necessário inverter a relação de transformação, ou seja:

$$P_i = A_k (P_i^k - T_k)$$

e substituindo-se a transformação de coordenadas e da equação da projeção em perspectiva na função de minimização tem-se:

$$f = \min \sum_{k=1}^l \left[\sum_{i=1}^{n_k} (z_{ki} A_k Q_{ki} - A_k T_k - S_i)^2 \right],$$

onde a primeira somatória constitui o conjunto de imagens e a segunda é constituída pelos pontos de cada uma das imagens.

A minimização de f requer que o gradiente seja nulo na solução do problema, isto é:

$$\nabla f(\alpha_k, \beta_k, \theta_k, T_k, S_i, z_{ki}) = \left(\frac{\partial f}{\partial \alpha_k}, \frac{\partial f}{\partial \beta_k}, \frac{\partial f}{\partial \theta_k}, \frac{\partial f}{\partial T_k}, \frac{\partial f}{\partial S_i}, \frac{\partial f}{\partial z_{ki}} \right) = 0,$$

para $k = 1, 2, \dots, l$, $i = 1, 2, \dots, n$ (lembrando que $h_1 = 1$ e $\alpha_1 = \beta_1 = \theta_1 = u_1 = v_1 = 0$).
 Nota-se que o número de valores (parâmetros de transformação, coordenadas e profundidades) a serem estimados no total é dado por

$$N = 3l + 3l + 3n + \sum_{k=1}^l n_k,$$

que pode ser um número relativamente grande se houverem muitos pontos e muitas imagens.

Uma vez que a função de minimização é quadrática contendo apenas funções lineares ou trigonométricas, pode-se obter este gradiente efetuando-se derivadas analíticas de cada um destes parâmetros. Evita-se, desta forma, a necessidade de se utilizar funções de otimização exclusivamente numéricas. Além disso, a derivada analítica permite obter a solução ótima num único cálculo, a menos, é claro, que as demais variáveis não sejam corretas.

CAPÍTULO 3

ALGORITMO

O método de otimização empregado inicialmente consistiu num algoritmo iterativo onde era admitida inicialmente uma solução, e depois se procurava atingir o resultado ótimo com base no cálculo consecutivo das soluções analíticas de cada uma das variáveis. Supôs-se que tal procedimento levaria à solução ótima, pois individualmente cada uma das soluções analíticas apresentava uma variação lenta com os demais parâmetros. Contudo verificou-se rapidamente não ser este o caso, pois o método somente convergia caso a solução admitida estivesse muito próxima da solução real. Em vista disso, partiu-se para uma análise de quais são as circunstâncias que garantem a convergência, e, ao mesmo tempo, uma busca exaustiva por soluções que estejam suficientemente próximas da solução real. O principal obstáculo é obter algoritmos de busca rápida, uma vez que ela pode ser bastante lenta, principalmente se a região de convergência for pequena. Desconhece-se, ainda, qual é o tamanho desta região para cada um dos parâmetros de otimização.

O algoritmo foi desenvolvido inicialmente na linguagem C, utilizando-se o compilador *lccwin*, por ser possuir interface mais compacta, ideal para o desenvolvimento de pequenos algoritmos. É uma ferramenta padrão ANSI C (não compila programas em C++) disponível gratuitamente para uso não-comercial.

3.1 – Estrutura do programa

As coordenadas dos pontos no espaço são geradas aleatoriamente, portanto ainda sem a interação com o usuário. O algoritmo para geração destes pontos também gera as coordenadas bidimensionais das imagens, admitindo-se para isso rotações e translações para cada câmera, além da eliminação (também aleatoriamente) de alguns destes pontos. Um vetor adicional K_i^k informa se o ponto P_i^k é ou não observado na imagem k . O programa conta ainda com estruturas destinadas a realizar cálculos com matrizes (*matrices*) e funções para implementar as matrizes de rotação (*attaux*). As seguintes funções já se encontram implementadas:

- ***f_init***: define todos os vetores e matrizes a serem utilizados e atribui valores aos vetores e matrizes do sistema de referência da primeira imagem. Atribui também valores iniciais de rotação e translação aos demais sistemas.

- ***gerapontos***: função com finalidade de gerar um conjunto de pontos no espaço para serem determinados por meio do algoritmo. Embora as coordenadas destes pontos sejam conhecidas, elas não serão utilizadas nos processamentos, mas tão somente suas projeções nas diversas imagens. A convergência do algoritmo, porém, é determinada com base na diferença entre as coordenadas os pontos estimados e os reais..

- ***prod_transpose***: recebe dois vetores e realiza o produto do primeiro pelo transposto do segundo, resultando em uma matriz quadrada de dimensão 3.

Foi também implementado o cálculo da função de minimização f , bem como funções para cálculo das derivadas (analíticas) desta função com relação aos parâmetros a serem determinados, como os ângulos α_k , β_k e θ_k , a translação h_k , u_k , v_k , e a profundidade z_{ki} dos pontos.

Por fim, implementou-se um laço onde todos os parâmetros são variados dentro de certos limites (exceto o cálculo de S_i e z_{ki} , que são feitos analiticamente), com incrementos previamente definidos, e busca-se, dentre todas as combinações, aquela que apresenta o menor valor para a função de minimização f .

No presente estágio de desenvolvimento este laço está sendo otimizado, visando reduzir o excessivo tempo de processamento demandado. Como exemplo, se o problema for composto de duas imagens apenas e considerando-se que seriam necessários 100 pontos para cada parâmetro a ser estimado, dentre α_k , β_k , θ_k , h_k , u_k e v_k , então seria necessário calcular testar a função de minimização em 10^{12} pontos. Percebe-se portanto que mesmo com os computadores atuais esta tarefa é bastante demorada, o que viabiliza a busca por soluções otimizadas e algoritmos mais velozes.

CAPÍTULO 4

CONCLUSÕES

Na presente fase inicial de desenvolvimento, considera-se que os objetivos no que diz respeito à familiarização com as formulações e métodos matemáticos e compreensão do trabalho em si foram alcançados. Os próximos aprimoramentos podem ser resumidos em:

- ✓ Testar e melhorar os algoritmos de busca da solução ótima.
- ✓ Criação de uma interface
- ✓ Fornecimento de imagens
- ✓ Entrada de dados (dos pontos estimados)

REFERÊNCIAS BIBLIOGRÁFICAS

Debevec, P. E.; Modeling and Rendering Architecture from Photographs. Dissertation. UC at Berkeley. Disponível em www.debevec.org/Thesis/debevec-phdthesis-1996.pdf, 1996

Debevec, P. E.; Taylor, C. J.; Malik, J.; Modeling and Rendering Architecture from Photographs: A hybrid geometry- and image-based approach. *Proceedings of the 23rd SIGGRAPH Conference*, p. 11-20, 1996.

Raposo, A. B.; Szenberg, F.; Gattass, M.; Celes, W.; Visão Estereoscópica, Realidade Virtual, Realidade Aumentada e Colaboração, *Anais do XXIV Congresso da Sociedade Brasileira de Computação*, v. 2, , cap. 7, XXIII JAI - Livro Texto, SBC, Brasil, 2004. Disponível em www.tecgraf.puc-rio.br/publications/artigo_2004_visao_estereoscopica_realidade_virtual.pdf.

Boldrini, J.L., Costa, S.I.R., Figueiredo, V.L., Wetzler, H.G.; Álgebra Linear, 3ª edição. Ed. Harbra, 1980.

Compilador LCC-Win32. Disponível em www.cs.virginia.edu/~lcc-win32/index.html ou em www.q-software-solutions.com/lccwin32/

Viewpoint Corporation. www.metacreations.com/products/canoma/, 2000.

Simple 3D. www.simple3d.com/, 1999.