
깊이 및 컬러 영상을 이용한 실내환경의 3D 복원

3D Reconstruction of an Indoor Scene Using Depth and Color Images

김세환, Sehwan Kim*, 우은택, Woontack Woo**

요약 본 논문에서는 다시점 카메라를 이용하여 실내환경의 3D 복원을 위한 새로운 방법을 제안한다. 지금까지 다양한 양안차 추정 알고리즘이 제안되었으며, 이는 활용 가능한 깊이 영상이 다양함을 의미한다. 따라서 본 논문에서는 일반화된 다시점 카메라로 여러 방향에서 획득된 3D 점군을 이용한 실내환경 복원 방법을 다룬다. 첫 번째, 3D 점군들의 시간적 특성을 기반으로 변화량이 큰 3D 점들을 제거하고, 공간적 특성을 기반으로 주변의 3D 점을 참조하여 빈 영역을 채움으로써 깊이 영상 정제 과정을 수행한다. 두 번째, 연속된 두 시점에서의 3D 점군을 동일한 영상 평면으로 투영하고 수정된 KLT (Kanade-Lucas-Tomasi) 특징 추적기를 사용하여 대응점을 찾는다. 그리고 대응점 간의 거리 오차를 최소화함으로써 정밀한 정합을 수행한다. 마지막으로, 여러 시점에서 획득된 3D 점군과 한 쌍의 2D 영상을 동시에 이용하여 3D 점들의 위치를 세밀하게 조절함으로써 최종적인 3D 모델을 생성한다. 제안된 방법은 대응점을 2D 영상 평면에서 찾음으로써 계산의 복잡도를 줄였으며, 3D 데이터의 정밀도가 낮은 경우에도 주변화소와의 상관관계를 이용함으로써 효과적으로 동작한다. 또한, 다시점 카메라를 이용함으로써 수 시점에서의 깊이 영상과 컬러 영상만으로도 실내환경에 대한 3D 복원이 가능하다. 제안된 방법은 네비게이션 뿐만 아니라 상호작용을 위한 가상 환경 생성 및 Mediated Reality (MR) 응용 분야에 활용될 수 있다.

Abstract In this paper, we propose a novel method for 3D reconstruction of an indoor scene using a multi-view camera. Until now, numerous disparity estimation algorithms have been developed with their own pros and cons. Thus, we may be given various sorts of depth images. In this paper, we deal with the generation of a 3D surface using several 3D point clouds acquired from a generic multi-view camera. Firstly, a 3D point cloud is estimated based on spatio-temporal property of several 3D point clouds. Secondly, the evaluated 3D point clouds, acquired from two viewpoints, are projected onto the same image plane to find correspondences, and registration is conducted through minimizing errors. Finally, a surface is created by fine-tuning 3D coordinates of point clouds, acquired from several viewpoints. The proposed method reduces the computational complexity by searching for corresponding points in 2D image plane, and is carried out effectively even if the precision of 3D point cloud is relatively low by exploiting the correlation with the neighborhood. Furthermore, it is possible to reconstruct an indoor environment by depth and color images on several position by using the multi-view camera. The reconstructed model can be adopted for interaction with as well as navigation in a virtual environment, and Mediated Reality (MR) applications.

핵심어: 실내환경 복원 (*indoor scene reconstruction*), 다시점 카메라 (*multi-view camera*), 가상환경 생성 (*virtual environment generation*), 투영기반 정합 (*projection-based registration*)

본 연구는 광주과학기술원 문화기술 연구센터의 주관으로 한국전자통신연구원 광통신연구센터의 광가입자망 (FTTH) 서비스개발 실험사업과 유비쿼터스 컴퓨팅 네트워크 원천 기반기술 개발 사업의 지원에 의해 수행되었음.

*주저자: 광주과학기술원 정보통신공학과 박사후과정

**교신저자: 광주과학기술원 정보통신공학과 교수; e-mail: wwoo@gist.ac.kr

1. 서론

실세계 환경의 영상 기반 3D 복원은 사용자가 네비게이션하며 상호작용 하도록 함으로써, 시각적인 사실감을 느끼며 가상환경을 체험하는데 중요한 역할을 한다. 기존의 3D 모델링 툴 또는 능동적 거리 (Active Range) 측정 기법에 기반한 방법에 비해, 영상 기반 복원 방법은 실사를 사용하므로 사실감을 보존할 뿐만 아니라 모델링 과정도 간단하다는 장점이 있다. 특히, 다시점 카메라는 컬러 영상뿐만 아니라 깊이 (Depth) 영상도 제공하므로 실사 기반 모델링을 보다 용이하게 한다. 이러한 카메라를 통해 실세계 환경의 3D 복원을 위해서는 여러 시점에서 획득된 3D 점군 (Point Cloud)을 정교하게 정합 및 병합 방법이 요구된다.

그 동안 실세계 환경의 복원을 위한 다양한 방법들이 제안되었다. Besl 등은 ICP (Iterative Closest Point) 알고리즘을 제안했으며, Johnson 등은 색 정보를 결합한 Color ICP를 제안하고 이를 통해 실내환경을 복원하였다 [1][2]. 특히, Park 등은 양안차 추정 과정에서 발생하는 오차를 제거하는 방법을 제안하고 실사 기반 3D 모델을 생성하였다 [3]. Pulli는 데이터 획득 장치를 개발하고 평면의 원근 변형 (Planar Perspective Warping)을 이용한 투영 정합 방법을 제안하여 물체들을 모델링하였다 [4]. 반면, Volumetric 방법들은 3D 공간을 양자화하고 각 복셀의 점유 여부를 판별하는 방식으로 모델을 생성한다 [5][6][7]. 이러한 방법은 임의의 모양 표현은 가능하나, 모델의 해상도가 초기 양자화에 의해 결정되는 단점이 있다. 화소 기반 PDE 접근 방법은 양자화에 의존하지는 않지만, 매 화소마다 연속적인 깊이를 계산해야 하는 문제점이 있다 [8]. 이와는 달리 메쉬를 이용한 방법은 세밀한 형상 표현은 가능하지만, Self-intersections와 Topological Change를 다루기가 어렵다는 문제점이 있다 [9]. 그리고 Wide-baseline 스테레오 기법에 기반한 확률적인 접근 방법도 연구되고 있다 [10][11].

본 논문에서는 다시점 카메라로부터 획득된 깊이 및 컬러 영상을 이용하여 실세계 환경을 복원하는 방법을 제안한다. 우선, 동일한 시점에서 다시점 카메라로부터 획득된 여러 프레임의 깊이 영상의 시공간적 특성 (Spatio-temporal Property) 및 적응적 불확정 영역 (Adaptive Uncertainty Region)을 사용함으로써 깊이 영상 정제 (Depth Image Refinement) 과정을 수행한다. 두 번째, 연속된 두 시점에서의 3D 점군을 동일한 영상 평면에 투영하고 수정된 KLT 특징 추적기를 통해 대응점을 찾는다. 그리고 거리 오차를 최소화함으로써 두 집합의 3D 점군에 대한 정밀한 정합을 수행한다. 마지막으로, 여러 시점에서 획득된 3D 점군들과 각 쌍의 2D 영상을 동시에 이용하여 3D 점들의 위치를 세밀하게 조절함으로써 실세계 환경을 복원한다.

제안된 방법은 정밀도가 상대적으로 낮은 3D 데이터에

대해서도 효과적인 정합이 가능하다. 또한, 3D 모델의 정합 과정을 2D 영상 평면에서 수행함으로써 보다 빠른 정합이 가능하다. 마지막으로, 다시점 카메라를 실내환경의 임의의 몇 곳에 위치시켜 장면에 대한 3D 복원을 가능하게 함으로써 비교적 용이한 가상환경 생성이 가능하다.

본 논문의 구성은 다음과 같다. 2장에서는 깊이 영상 정제 과정에 대해 기술하고, 3장에서는 투영 기반 정합 방법에 대해 설명한다. 그리고 4장에서는 병합 방법에 대해 다룬다. 5장에서 실험 결과 및 분석에 대해 기술한 뒤, 6장에서 결론 및 향후 연구에 대해 언급한다.

2. 깊이 영상 정제

깊이 영상 정제 과정은 깊이 영상에 존재하는 오차가 있는 점들을 깊이 값들의 시공간적 특성을 이용하여 보완한다. 첫 번째 단계에서는 깊이 값들이 시간에 따라 변화하는 시간적 특성을 이용하여 오차를 갖는 점을 제거하며, 두 번째 단계에서는 현재 3D 점이 주변의 점들과 공간적인 상관관계를 갖는다는 공간적 특성을 이용하여 빈 영역 (Hole)을 채운다. 그림 1은 실세계 환경에 대한 3D 복원의 흐름도이다.

3D 점군의 특성을 분석하기 위해, 동일한 시점에서 N_f 장의 깊이 영상을 획득한 후에 각 화소에 대해 평균과 표준편차를 계산한다. 그러나 움직임이 없는 정적인 장면에 대해서조차 동일한 화소에 대응되는 깊이 값이 시간에 따라 큰 변화를 갖는 것들이 존재한다. 각 화소에 대한 오차의 변화량을 가우시안 분포 (Gaussian Distribution)로 모델링하고, i 번째 화소에 대한 깊이 값의 변화량이 문턱값 (Threshold Value)보다 크면 유효하지 않은 값으로 결정한다.

$$\sigma_i > \alpha Th_i(x_c, y_c, z_c) \quad (1)$$

위 식에서, σ_i 는 i 번째 화소의 깊이 변화량의 표준편차를 나타낸다. α 는 비례 인자 (Scale Factor), Th_i 는 i 번째 화소에 대한 문턱값을 나타낸다. (x_c, y_c, z_c) 는 영상 평면의 현재 화소에 대응되는 3D 좌표를 나타낸다. 그러나 문턱값은 카메라로부터의 상대적인 위치에 의해 영향을 받는다. 다시점 카메라의 특성에 따라 카메라로부터 물체가 멀어질수록 양안차 추정 오차가 증가하기 때문이다. 따라서 Th_i 는 카메라로부터의 위치에 따른 함수로 표현되어야 한다.

카메라로부터의 위치를 고려하여 Th_i 를 결정하기 위해 카메라의 시선 (Line of Sight: LOS)에 따라 각 축 방향으로의 거리에 따른 오차를 계산한다. 이렇게 3D 공간에서 거리에 따라 적응적으로 변하는 유효한 공간은 3D 공간에서 타원체 모양을 가지며 적응적 불확정 영역 (Adaptive Uncertainty Region)이라 명명한다.

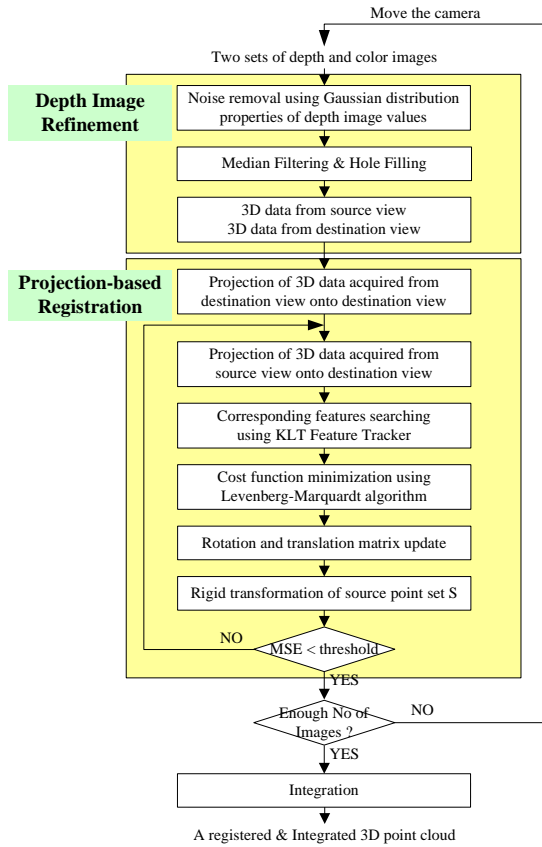


그림 1. 실세계 환경 복원을 위한 흐름도

이를 적용하면, 거리가 카메라로부터 멀어짐에 따라 x , y 방향으로는 선형적으로 증가하고, z 축 방향으로는 곡선에 따라 비례적으로 증가하는 가우시안 분포를 얻는다 [12][13]. 다시점 카메라로 획득된 영상의 각 화소에 대한 3D 점이 주어지며, 이는 3D 공간에서 거리에 따라 변하는 타원체 모양의 불확정 영역을 생성한다. 따라서 거리에 따라 적응적으로 변하는 불확정 영역이 고려된 Th 가 결정된다. 그러나 위의 모양은 카메라의 광학 중심을 기준으로 화각의 방향에 대해 일정한 각도만큼 회전되어야 한다.

$$\frac{x^2}{(\Delta x)^2} + \frac{y^2}{(\Delta y)^2} + \frac{z^2}{(\Delta z)^2} = 1 \quad (2)$$

$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \\ z' \end{pmatrix} = R_1 R_2 \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} x_c \\ y_c \\ z_c \end{pmatrix} \quad (3)$$

$$R_1 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & z_c/d & y_c/d \\ 0 & -y_c/d & z_c/d \end{pmatrix}$$

$$R_2 = \begin{pmatrix} d & 0 & x_c \\ 0 & 1 & 0 \\ -x_c & 0 & d \end{pmatrix} \quad d = \sqrt{y_c^2 + z_c^2}$$

위 식에서, $(x_c \ y_c \ z_c)^T$ 는 영상 평면의 각 화소에 대응되는 3D 공간상의 좌표로서 타원체 모양의 중심이 카메라의 광학 중심 (Optical Center)에서 이동한 이동 벡터 (Translation Vector)를 나타낸다. $(x' \ y' \ z')^T$ 는 $(x_c \ y_c \ z_c)^T$ 를 고려하여 카메라의 광학 중심을 기준으로 분포하게 될 카메라로부터의 위치에 따른 오차 분포에 대한 최종적인 적응적 불확정 영역을 나타낸다. Δx , Δy 그리고 Δz 는 각 축으로의 불확정 거리 (Uncertainty Distance)를 나타낸다. 본 과정 후에 존재하는 스폿 잡음 (Spot Noise)과 같은 점은 미디언 필터 (Median Filter)를 통해 제거된다. 그러나 본 과정을 통해 생성된 빈 영역이나 양안차 추정이 어려운 균질한 면에 대해서는 빈 영역 채움 과정이 요구된다. 즉, 현재 3D 점에 대해 주변 점들과의 공간적인 상관관계를 이용하여 위의 과정을 수행한다 [12][13].

3. 투영 기반 정합

수동적 기법 (Passive Technique)으로 획득된 깊이 영상은 오차가 크기 때문에 ICP를 이용한 정합 과정이 용이하지 않다. 이는 3D 점군이 큰 오차를 포함하므로 최단 거리에 기반한 ICP (또는 Color ICP)는 많은 오류를 야기시키기 때문이다 [1][2]. 따라서 원본 시점 (Source Viewpoint)의 3D 데이터의 대응점을 대상 시점 (Destination Viewpoint)의 3D 데이터에서 효과적으로 찾기 위해 투영 기반 정합 방법을 제안한다. 카메라는 실내 공간의 벽을 따라 움직이며 부분적인 3D 점군을 획득한다. 대상 및 원본 시점은 카메라의 이전 및 현재 위치에서의 카메라 시점을 의미한다.

초기 정합 (Initial Registration) 단계에서는 다시점 카메라를 움직이면서 추적되는 특징점에 대한 3D 정보를 기반으로 강제 변환을 수행한다 [14][12]. 또한 반수동 방법과 같은 임의의 방법이 사용될 수도 있다 [4].

정밀한 정합 (Fine Registration) 단계에서는 겹치는 부분에서의 대응되는 특징점을 이용한다. 대상 시점을 기준으로 원본시점의 외부 파라미터를 반복적으로 조정함으로써 두 개의 부분적인 3D 점군을 정합한다. 즉, 원본 표면 (Source Surface)에 유클리드 변환 (Euclidean Transformation)을 적용한다. 대상 표면 (Destination Surface) S_{Dst} 은 대상 시점의 영상 평면으로 투영되며, 특징점 f_{Dst} 가 추출된다. 반면, 매 반복 회수마다 원본 표면 S_{Src} 은 대상 시점의 영상 평면으로 투영되며 대응되는 특징점 f_{Src} 을 찾는다. 이를 그림 2에 나타내었다.

대상 영상의 각 f_{Dst} 에 대해 원본 영상에서의 f_{Src} 은 수정된 KLT 특징 추적기를 사용하여 f_{Dst} 의 주변에서 검색한다 [15]. P_{Dst} 및 P_{Src} 는 f_{Dst} 및 f_{Src} 의 3D 점들이다. 그리고 c_{Dst} 및 c_{Src} 는 f_{Dst} 및 f_{Src} 의 컬러를 나타낸다.

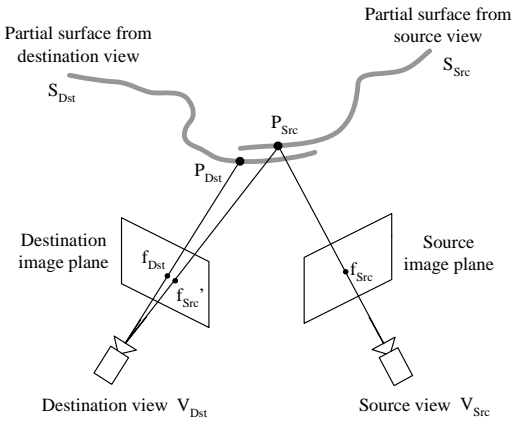


그림 2. 대응되는 특징점의 추출

우선, 수정된 KLT 특징 추적을 이용하여 대상 영상의 겹치는 영역에서 특징점들을 찾는다. 그리고 S_{Dst} 의 투영에 사용된 동일한 카메라 파라미터를 사용하여 S_{Src} 를 대상 영상 평면으로 투영한다. 대응점들은 하위 화소 (sub-pixel) 단위로 투영된 원본 영상에서 찾는다. S_{Src} 를 대상 시점으로 투영하면 영상 I_{Src} 가 생성되며, I_{Src} 와 대상 영상 I_{Dst} 사이의 불일치를 측정하는 비용함수를 다음과 같이 정의한다.

$$L = \sum_{i=1}^{N_{feat}} \kappa_1 \left\{ \left(1 - \frac{\|f_{Dst,i} - f_{Src,i}\|}{Dist_{ff}} \right) \|f_{Dst,i} - f_{Src,i}\|^2 + \kappa_2 \|c_{Dst,i} - c_{Src,i}\|^2 \right\} \quad (4)$$

위 식에서, $\|\cdot\|$ 및 $Dist_{ff}$ 는 놈 (Norm), f_{Dst} 와 f_{Src} 사이의 거리를 고려하여 미리 정의된 값이다. κ_2 는 컬러 정보를 위한 가중치, N_{feat} 는 특징점의 개수이다. 특히, κ_1 는 3D 공간에서 각 쌍의 거리가 미리 정의된 문턱값 Th 를 넘는 경우 이를 제거하기 위해 다음과 같이 정의된다. 즉, P_{Dst} 와 P_{Src} 사이의 거리가 큰 경우에는 비용함수를 계산할 때 제외된다. 그렇지 않으면, 각 쌍의 거리에 따라 가중치가 결정된다.

$$\kappa_1 = \begin{cases} \frac{\|P_{Dst} - P_{Src}\|}{Dist_{pp}} & \text{if } \|P_{Dst} - P_{Src}\| < Th \\ 0 & \text{o/w} \end{cases} \quad (5)$$

위 식에서, $Dist_{pp}$ 는 P_{Dst} 와 P_{Src} 사이의 거리를 고려하여 실험적으로 미리 정의된 값이다.

영상 평면의 겹치는 부분에 대해 비용 함수를 정의하기 위해 특징점을 찾고 대응되는 특징점들 사이의 유클리드 거리 (Euclidean Distance)로 카메라의 자세를 추정한다. 즉, 각 시점의 N_{feat} 개의 대응되는 특징점들에 대해 그 오차를 최소화하는 원본 시점의 자세 $\{R_{Src}, T_{Src}\}$ 는 대상 시점의

자세 $\{R_{Dst}, T_{Dst}\}$ 를 기준으로 추정되며 다음과 같이 표현되며, 최소화하기 위해 Levenberg-Marquardt 알고리즘을 사용한다.

$$\begin{aligned} & \text{Given two sets of corresponding points,} \\ & \text{Find } \{R_{Src}, T_{Src}\} \text{ w.r.t } \{R_{Dst}, T_{Dst}\} \\ & \text{such that } \arg \min_{\{R_{Src}, T_{Src}\}} L \end{aligned} \quad (6)$$

4. 병합

정합 수행 후, 실제 세계 공간에서는 물리적으로 동일한 점인데도 복원된 3D 공간에서는 양안차 추정 오차 때문에 동일한 점을 점유하지 못한다. 따라서 물리적으로 동일한 3D 점들은 동일한 3D 좌표를 갖도록 3D 점들을 조정하는 과정이 요구된다. 그리고, 카메라의 위치에 따라 서로 다른 조명 조건의 변화를 고려하기 위해 컬러 조정 과정이 요구된다.

우선, 복원된 3D 공간에서 서로 인접하게 위치하도록 3D 점들을 조정한다. 이를 위해 다시점에서 획득된 3D 점군들과 함께 각 쌍의 영상을 이용하여 깊이 영상 향상 (Depth Image Improvement) 과정을 수행한다. 즉, 여러 시점에서 획득된 영상의 쌍들과 함께 미리 획득된 3D 점군들을 동시에 사용함으로써 복원되는 3D 모델의 질을 향상시킨다.

일반적으로 영상 획득을 위한 측정 과정은 언제나 잡음에 의해 왜곡된다. 따라서 복원되는 구조에 대한 불확실성의 영향을 줄이고 여러 시점에서 획득된 점군들을 병합하여 하나의 3D 모델을 생성해야 한다. 이를 위해 3D 공간뿐만 아니라 2D 공간도 동시에 고려하는데, 이 두 공간이 깊이 값을 결정하는데 서로 보완적인 역할을 한다는 사실에 기반한다.

그림 3은 다시점 카메라를 통한 데이터 획득의 예이다. 잡음은 포함되지만 각 시점에서 3D 점군과 함께 한 쌍의 좌우 영상을 얻는다. 최종 목적은 깊이 오차가 존재하는 3D 점군으로부터 이미 보정되어 카메라의 내부/외부 파라미터를 알고 있는 3D 점군과 영상의 쌍들을 이용하여 실제 세계 환경에 대한 정확한 3D 표현 방법을 찾는 것이다. 따라서 입력 영상의 각 화소에 대응되는 깊이 값을 추정하고자 한다. 이러한 깊이 영상들은 하나의 3D 모델로 병합된다. 최종적인 깊이 추정을 위해 다음과 같은 비용함수를 정의한다.

$$d^* = \arg \min_d E(d). \quad (7)$$

$$E(d) = E_{Data}(d) + \lambda_1 E_{Smoothness}(d)$$

$$\begin{aligned} E_{Data}(d^1) &= \sum_{(x,y)} |I_L^1(x-d^1, y) + I_R^1(x, y)| \\ &+ \alpha \sum_{j=2}^{N_V} |P_{L,d^1}^j - P_{L,d^j}^j|, \quad P_{L,d^j}^j \in C_{L,d^j}^{1,0} \end{aligned} \quad (8)$$

$$E_{Smoothness}(d^1) = \sum_{\eta} |d^1 - d_{\eta}^1| + \beta \sum_{i=1}^{N_C} \sum_{j=2}^{N_V} \left| \#C_{L,d^i}^{1,0} - \#C_{L,d^i}^{j,i} \right| \quad (9)$$

위 식에서, N_V 는 뷰의 개수, N_C 는 주변 육면체 (Neighboring Cube)의 개수를 나타낸다. P_{L,d^i}^j 는 각 3D 점에 대한 컬러 정보를 의미한다. j 는 j 번째 뷰, L/R은 왼쪽/오른쪽 영상을 의미하는데 사용된다. 그리고 d^j 는 j 번째 뷰에 대한 양안차 값을 의미한다. 반면, $\#C_{L,d^i}^{j,i}$ 는 j 번째 뷰에 대해 i 번째 육면체에 포함되는 3D 점들의 개수를 의미한다.

d^* 는 $E(d)$ 를 최소화하는 최종적인 양안차 값이다. 비용 함수는 다음과 같이 두 가지로 구성된다: (i) Data Part E_{Data} 그리고 (ii) Smoothness Part $E_{Smoothness}$. Data Part는 양안차 값 d^* 가 여러 쌍들의 영상들 및 3D 점군들과 얼마나 잘 조화가 되는지를 측정한다. 반면, Smoothness Part는 알고리즘에 의해 가정되는 부드러움의 정도를 내포한다.

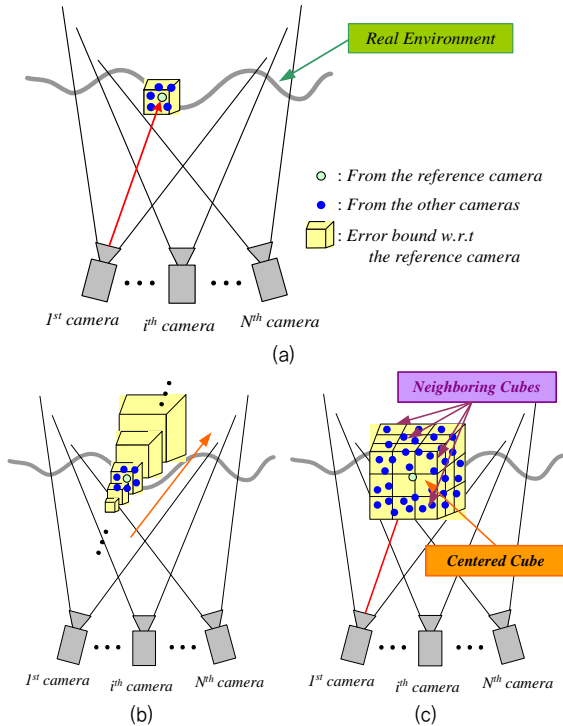


그림 3. 육면체 표현 (a) 기준 카메라의 현재 화소에 대한 육면체 (b) 양안차 값에 따른 가변 육면체 (c) 중심 육면체 및 주변 (비중심) 육면체

각 Part의 첫 항은 일반적인 양안차 추정 알고리즘의 Data 및 Smoothness에 대한 조건과 유사하다. 다만, 양안차의 범위가 입력 데이터로 제공되는 양안차 값에 의해 결정된다는 사실만 다르다. Data Part의 두 번째 항은 3D 공간에서 3D 점들의 분포 (Constellation)를 분석한다. 이는 3D 점들의 상대적인 컬러뿐만 아니라 상대적인 3D 위치까지도 동시에 비교한다. 그림 3(a)는 기준 카메라의 3D 점에

대해 생성된 육면체를 보인 것으로, 3D 공간에서 점들 간의 공간적인 관계를 내포한다. 그림 3(a)가 기준 카메라의 현재 화소에 대한 육면체를 보인 반면, 그림 3(b)는 변화 가능한 양안차 값에 따른 가변적인 육면체를 보인 것이다.

Smoothness Part의 두 번째 항은 주변 육면체에 포함되는 3D 점들을 고려하며, 각 육면체는 카메라의 중심으로부터 기준 시점의 현재 3D 점까지의 거리에 따라 가변된다. 그림 3(c)는 Smoothness Part에 대해 기준 카메라의 현재 화소에 대응되는 중심의 육면체뿐만 아니라 주변 육면체 (비중심 육면체)를 동시에 나타낸 것이다.

5. 실험 결과 및 분석

본 실험은 일반적인 실내환경의 정상적인 조명하에서 수행되었으며, Digiclops를 사용하였다 [16]. Digiclops는 IEEE 1394 방식의 다시점 카메라로서 동일한 평면 위에 있는 3개의 렌즈를 이용하여 양안차 추정을 통해 3D 정보를 획득한다. 카메라의 초점 거리 $f=6$ mm, 기본선 (Baseline) $B=10$ cm이다.

5.1. 가상 장면

우선, 깊이 영상 정제 과정 적용 전후의 오차 비교를 위해 ground truth로 사용될 3D 모델을 생성했다. 이상적인 데이터와 추정된 데이터를 비교하기 위해 적합한 가상 카메라의 생성이 요구된다. 초점 거리, 주점 (Principal Point), 종횡비 (Aspect Ratio) 그리고 영상의 크기를 고려하여 가상 카메라를 생성해야 한다. 본 실험에서는 가상 뷰를 얻기 위해 그림 4에 보인 스크립트 파일이 사용되었다. 모든 파라미터는 실험에 사용된 DigiclopsTM와 동일하게 설정되었다.

```
#FOCAL LENGTH 843.859
#PRINCIPAL POINT 343.534 268.394
#ASPECT 1.0
#IMAGE WIDTH 640.0
#IMAGE HEIGHT 480.0
```

그림 4. 가상 카메라 생성을 위한 스크립트 파일

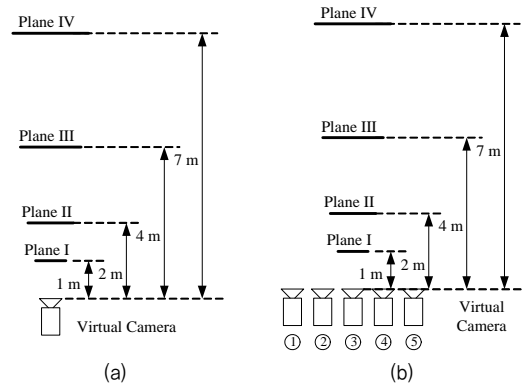


그림 5. 가상 장면 생성을 위한 실험 설정 (a) 깊이 영상 정제 과정

(b) 깊이 영상 향상 과정

그림 5는 특별히 디자인된 3D 모델에 대한 상위 뷰를 나타낸 것이다. 가상 장면은 네 개의 평면으로 구성된다. 평면 간의 거리는 각각 1 m, 2 m, 그리고 3 m이며, 평면의 크기는 카메라로부터 평면까지의 거리에 따라 증가한다.

표 1에서의 깊이 값은 그림 5에 보인 각 평면에 대해 평가되어 실제 깊이와 추정된 깊이가 거리에 따라 비교된다. 추정된 깊이는 기본선 10 cm를 갖는 가상 다시점 카메라를 통해 획득된 좌우 영상에 Triclops 라이브러리를 적용함으로써 계산된다 [16]. 공정한 비교를 위해, 각 평면에서 그 표본이 5,000개가 되도록 선택하였다.

표 1. 여러 평면에 대한 깊이 비교 (단위: m)

	True Depth d_T	Mean d_E	Std
Plane I	1.0	0.99625	0.00448
Plane II	2.0	1.99387	0.01274
Plane III	4.0	3.98951	0.02946
Plane IV	7.0	6.97237	0.08414

세 번째 열은 각 평면에 대해 추정된 깊이 값의 평균, 네 번째 열은 추정된 깊이 값들에 대한 표준 편차를 나타낸다. 추정된 깊이 값이 가상 카메라와 멀수록 부정확하다는 것을 관찰할 수 있다. 그리고 가상 카메라와 평면간의 거리가 멀수록 양안차 추정에 의해 발생하는 깊이 오차는 급격하게 증가한다. 각 평면에 대해 추정된 표준 편차는 가우시안 잡음을 갖는 가상 데이터를 생성하는데 사용된다.

깊이 영상 정제 과정의 성능을 증명하기 위해, 이상적 모델에 추정된 표준편차 (표 1)를 거리에 따라 적용함으로써 가상 장면을 생성하고, 표 2에 그 결과를 보였다. 획득된 표준편차가 표 1에 보인 값들과 거의 동일함을 알 수 있다.

표 3과 표 4는 획득된 깊이 영상이 각각 다섯 프레임과 열 프레임일 때, 깊이 영상 정제 과정을 적용한 후의 결과를 보인 것이다. 즉, 서로 다른 가우시안 잡음 분포를 갖는 다섯 프레임과 열 프레임의 가상 깊이 영상을 생성하고 깊이 영상 정제 과정을 수행하였다. 그림 6에 거리에 따른 결과의 표준 편차를 보였다. 본 과정을 수행한 후에 표준 편차의 상당한 개선이 있음을 알 수 있으며, 사용되는 영상의 개수가 많은 경우에 보다 개선되었음을 알 수 있다.

표 2. 깊이 영상 정제 과정의 성능을 보이기 위한 가상 깊이 영상의 평균과 표준 편차 (단위: m)

	Mean of Original Depth d_M	Std of Original Depth
Plane I	1.000042	0.004491
Plane II	2.000147	0.012672
Plane III	3.999663	0.029438
Plane IV	7.002396	0.084712

표 3. 다섯 프레임을 이용하여 깊이 영상 정제 과정을 수행한 후의 평균과 표준 편차 (단위: m)

	Mean d'_M	Std
Plane I	0.999972	0.000491
Plane II	2.000100	0.001168
Plane III	4.000193	0.002611
Plane IV	7.001695	0.007560

표 4. 열 프레임을 이용하여 깊이 영상 정제 과정을 수행한 후의 평균과 표준 편차 (단위: m)

	Mean d'_M	Std
Plane I	1.000003	0.000373
Plane II	2.000200	0.000834
Plane III	4.000098	0.001972
Plane IV	7.001378	0.005658

정합 과정의 성능 증명을 위해 가상의 실내환경을 생성하고 텍스처 매핑을 적용하였다. 연속된 두 뷰 사이의 거리 및 벽과의 거리는 0.1 m 와 3.5 m로 설정하였다. 회전 및 이동 벡터에 대한 오차의 표준 편차를 각 방향으로 0.3° 및 0.02 m로 설정하였다. 본 카메라 배치에서, pitch, yaw 또는 roll 방향으로의 회전 오차 $\pm 0.3^\circ$ 는 0.018 m ($\approx \pm 3.5 \text{ m} \times \tan(0.3^\circ)$)의 변화를 야기시킨다. 대응되는 특징점의 개수 $N_{feat} = 216$ 이다.

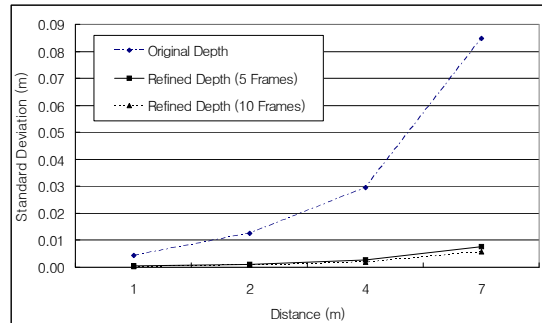


그림 6. 가상 깊이 영상에 대한 깊이 영상 정제 결과의 거리에 따른 표준 편차

표 5는 정합 후의 평균 회전 및 이동 오차를 보인다. 카메라의 오차 범위를 고려하여 오차를 충분히 크게 설정하였음에도 제안된 방법이 효과적임을 알 수 있다.

깊이 영상 향상 과정의 성능 평가를 위해 그림 5(b)에 보인 것과 같이 가상 카메라를 움직였다. 표 6과 표 7은 사용되는 뷰가 세 개, 다섯 개일 때 향상된 깊이 영상의 평균과 표준 편차를 보인 것이다. 세 개의 뷰에 대해서는 두 번째, 세 번째 그리고 네 번째 카메라를 사용했다.

표 5. 정합 후의 평균 회전 및 이동 오차

Rotation (degrees)	Pitch	Yaw	Roll
	-0.057912	-0.036512	-0.004023
Translation (meters)	X	Y	Z
	-0.000195	-0.0024234	+0.0008412

표 6. 세 뷰를 사용하여 깊이 영상 향상 과정을 수행한 후의 평균과 표준 편차 (단위: m)

	Mean d'M	Std
Plane I	0,998469	0,004256
Plane II	1,996712	0,010300
Plane III	4,007860	0,018064
Plane IV	7,006391	0,030071

표 7. 다섯 뷰를 사용하여 깊이 영상 향상 과정을 수행한 후의 평균과 표준 편차 (단위: m)

	Mean d'M	Std
Plane I	0,997560	0,003571
Plane II	1,994816	0,008200
Plane III	4,004060	0,013073
Plane IV	7,001172	0,024634

가상 깊이 영상에 대해 거리에 따른 깊이 영상 향상 결과의 표준 편차를 그림 7에 보였다. 본 과정을 수행한 후에 표준 편차의 상당한 개선이 있음을 알 수 있으며, 사용되는 카메라의 개수가 많은 경우에 보다 개선되었음을 알 수 있다.

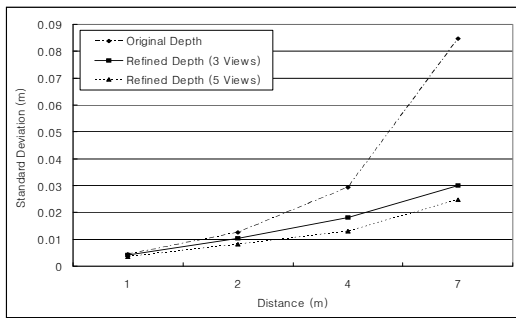


그림 7. 가상 깊이 영상에 대한 깊이 영상 향상 결과의 거리에 따른 표준 편차

5.2. 실제 장면

제안된 방법은 $N_f = 20$, $Th_{dd} = 0.15$ 로 설정하여 실제 장면에 적용되었다. 그림 8은 정합 과정의 결과를 보인 것이다. 그림 8(a) 및 그림 8(b)는 획득된 좌우 영상을 나타낸다. 대응되는 3D 점군의 영상 정제 과정 후의 정합 전과 후의 결과를 그림 8(c)와 그림 8(d)에 나타내었다. 그리고 그림 8(e)와 그림 8(f)에는 특정 영역을 확대한 그림을 보인 것이다. 결과에서 보인 것처럼 정합 과정을 통해 두 개의 3D 점군이 효과적으로 정합되는 것을 확인할 수 있다.

정합 결과를 그림 9에 보였으며, 그림 9(a) 및 그림 9(b)는 왼쪽과 오른쪽 영상을 보여준다. 초기 정합 후, 그림 9(c)에 보인 것과 같은 결과를 얻는데, 곰의 얼굴 부분 및 글자들이 번져있는 것을 알 수 있다. 그림 9(d) 및 그림 9(e)에 ICP와 제안된 방법의 정합 결과를 보였다. 제안된 방법의 시각적인 성능이 ICP보다 우수하다는 것을 관찰할 수 있는데, 이는 ICP가 3D 데이터 자체가 아닌 최단 거리만을 고려하기 때문이다.

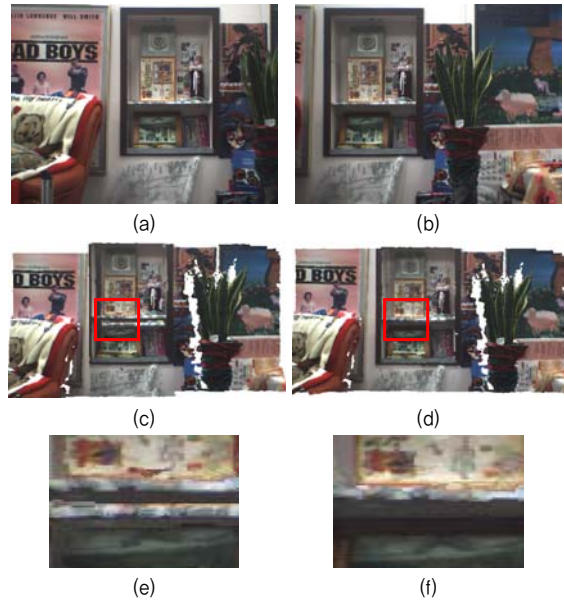


그림 8. 깊이 영상 정제 과정 결과 (a) 좌 영상 (b) 우 영상 (c) 정합 전 (d) 정합 후 (e) 그림 (c)의 확대된 영역 (f) 그림 (d)의 확대된 영역

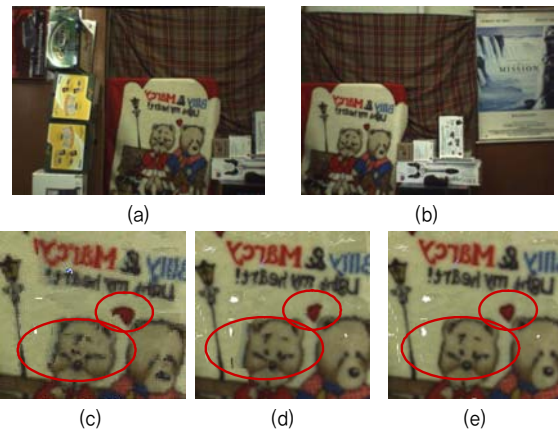


그림 9. 정합의 시각적인 성능 비교 (a) 좌 영상 (b) 우 영상 (c) 초기 정합 (d) ICP (e) 제안된 방법

그림 10은 다른 방법들과의 성능 비교를 보인 것이다. 본 실험에서 대상 시점과 원본 시점에서 획득된 3D 점들은 145,870 개와 189,341 개이다. 제안된 방법이 성능뿐만 아니라 속도 면에서도 ICP with kd-tree나 Color ICP with kd-tree보다 우수함을 알 수 있다. 그리고 표 8은 정합의 정확도 및 수행 시간을 나타낸 것이다.

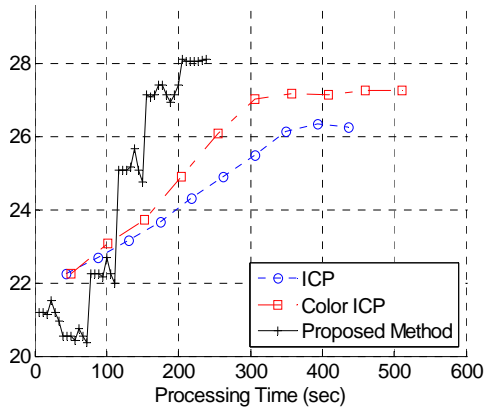


그림 10. 성능 비교

표 8. 정합의 정확도 및 수행 시간

Method	ICP with kd-tree	Color ICP with kd-tree	Proposed
Final PSNR (dB)	26.2556	27.2856	28.1307
Time (sec)	436,531 (10 ltr's)	511,516 (10 ltr's)	238,8590 (43 ltr's)
Time/ltr (sec)	43.6531	51.1516	5.55486

두 벽면에 대한 정합 및 모델링 결과를 그림 11에 보였다. 이를 얻기 위해 다시점 카메라를 두 벽면 주위로 움직이고, 획득된 데이터에 대해 제안된 방법을 적용하였다. 왼쪽 벽면에는 소파, 화분, 탁자, TV, 액자, 인형, 오른쪽 벽면에는 화분, 소파, 책장, 창문 등이 있다.



그림 11. 실내환경 복원 결과

6. 결론 및 향후 연구

본 논문에서는 다시점 카메라를 통해 획득된 부분적인 3D 점군을 이용하여 실내환경을 3D 복원하는 방법을 제안하였다. 제안된 방법은 깊이 정보가 정확하지 않거나 잡음에 의해 양안차 추정이 어려운 경우에도 효과적으로 사용될 수 있다. 또한 정합을 위해 요구되는 시간이 ICP (또는 Color ICP) with kd-tree보다 적게 소요된다. 그리고 한 쌍의 2D 영상을 3D 점군과 함께 사용함으로써 보다 개선된 복원이 가능함을 보였다. 추후에는 실내의 모든 면에 대한 복원을 위해 전역 최적화를 수행할 예정이다. 가상 물체를 복원된

실내환경에 자연스럽게 증강하기 위한 정확한 광원 추정 및 가상 환경의 조명 조건과 일치시키기 위한 분석이 요구된다. 또한, 세밀한 양안차 추정을 함으로써 보다 개선된 복원 결과를 얻을 수 있을 것이다.

참고문헌

- [1] P. J. Besl and N. D. McKay, "A Method for Registration of 3-D Shapes," IEEE Trans. on PAMI, vol. 14, no. 2, pp. 239-256, 1992.
- [2] A. Johnson and S. Kang, "Registration and Integration of Textured 3-D Data," Tech. report CRL96/4, Digital Equipment Corp., Cambridge Research Lab, Oct., 1996.
- [3] S. Park and M. Subbarao, "A Range Image Refinement Technique for Multi-view 3D Model Reconstruction," 3-DIM, pp. 147-154, 2003.
- [4] K. Pulli, Surface Reconstruction and Display from Range and Color Data, Ph.D. dissertation, UW, 1997.
- [5] K. Kutulakos and S. Seitz, "A Theory of shape by space carving," IJCV, vol. 38(3), pp. 197-216, 2000.
- [6] A. Broadhurst, T. W. Drummond, R. Cipolla, "A probabilistic framework for space carving," ICCV, 2001.
- [7] O. Faugeras and R. Keriven, "Complete dense stereovision using level set methods," ECCV, 1998.
- [8] C. Strecha, T. Tuytelaars and L. Van Gool, "Dense matching of multiple wide-baseline views," ICCV, pp. 1194-1201, 2003.
- [9] G. Vogiatzis, P. Torr and R. Cipolla, "Bayesian stochastic mesh optimization for 3d reconstruction," BMVC, 2003.
- [10] P. Gargallo, P. Sturm, "Bayesian 3D Modeling from Images Using Multiple Depth Maps," CVPR'05, vol. 2, pp. 885-891, 2005.
- [11] C. Strecha, R. Fransens and L. Van Gool, "Wide-baseline Stereo from Multiple Views: a Probabilistic Account," CVPR'04, vol. 2, pp. 552-559, 2004.
- [12] S. Kim and W. Woo, "Projection-based Registration Using a Multi-view Camera for Indoor Scene Reconstruction," 3-DIM, pp. 484-491, June. 13-17, 2005.
- [13] S. Kim and W. Woo, "Registration of partial 3D point clouds acquired from a multi-view camera for indoor scene reconstruction," IEICE Trans. on Information and Systems, Vol. E89-D, No. 1, pp.

62-72, 2006.

- [14] R. Tsai, "A versatile camera calibration technique for high-accuracy 3d machine vision metrology using off-the-shelf tv cameras and lenses," IEEE Journal of Robotics and Automation, vol. 3, no. 4, pp. 323-344, 1987.
- [15] KLT: Kanade-Lucas-Tomasi Feature Tracker, <http://www.ces.clemson.edu/~stb/klt/>, 2005.
- [16] Point Grey Research Inc., <http://www.ptgrey.com>, 2002.



김 세 환

1998년 서울시립대학교 전자공학과 졸업 (공학학사). 2000년 광주과학기술원 정보통신공학과 졸업(공학석사). 2006년 광주 과학기술원 정보통신공학과 졸업(공학박사). 2006년 ~ 현재 광주과학기술원 정보통신공학과 박사후과정. 관심분야는 Virtual/Mixed Reality, 3D computer vision, HCI 등임.



우 윤 택

1989년 경북대학교 전자공학과 졸업(공학학사). 1991년 포항공과대학교 전자전기공학과 졸업(공학석사). 1998년 University of Southern California, Electrical Engineering-Systems 졸업(공학박사). 1991년 ~ 1992년 삼성종합기술연구소 연구원, 1999년 ~ 2001년 일본 ATR MIC Lab. 초빙 연구원, 2001년 ~ 현재 광주과학기술원 정보통신공학과 부교수 및 문화기술연구센터장, 관심분야는 3D computer vision and its applications including attentive AR and mediated reality, HCI, affective sensing and context-aware for ubiquitous computing 등임.