

การเลือกขนาดของพื้นที่ที่เหมาะสมสำหรับสร้างภาพ 3 มิติ ด้วยวิธีจำแนก Adaptive Hillcrest-Valley และ mean

The Optimal windows size for reconstruction image 3 dimension Using Adaptive Hillcrest-Valley Classification and mean

ณัฐาชามณฑ์ ศรีจำเริญรัตน์¹

¹โปรแกรมคอมพิวเตอร์ธุรกิจ, คณะวิทยาการจัดการ มหาวิทยาลัยราชภัฏวຽ不能再ครปฐม

k.natchamol@hotmail.com

บทคัดย่อ

การสร้างภาพวีดีโอแบบ 3 มิติจากภาพถ่ายสองมิติเพียงภาพเดียวเป็นประโยชน์อย่างมากในหลายด้าน เช่น ด้านการตักษาความปลอดภัย การทำอาชญากรรมชั้น 3 มิติ และจัดการเคลื่อนไหวแบบ 3 มิติ ส่วนใหญ่แล้วเทคนิคการสร้างภาพวีดีโอ ต้องใช้ภาพถ่ายวัดถูกหลายภาพซึ่งต้องถ่ายที่มุมมองที่แตกต่างกันเพื่อประเมินความลึกของแต่ละส่วนของวัตถุซึ่งเป็นหนึ่งในตัวแปรที่สำคัญที่สุดในการสร้างวิดีโอบอก 3 มิติจากภาพนิ่ง

จากการที่ผู้วิจัยได้เคยเสนอไว้ ซึ่งสามารถประเมินการค่าความลึกจากภาพถ่ายสองมิติเพียงภาพเดียว ที่อยู่ภายใต้แสงในแบบต่าง ๆ โดยใช้การจำแนกแบบ Hillcrest-Valley ที่มีการปรับตัว mean filter และกำหนดค่าเกณฑ์ (Threshold) แบบ mean เพื่อประเมินความลึกภาพ แต่ในการทดลองยังไม่มีความชัดเจนว่าควรใช้ขนาดหน้าต่าง (window size) เท่าใดที่ดีที่สุดในการประเมินหาค่าความลึกของภาพ ผู้วิจัยจึงใช้วิธีการนี้กับหน้าต่างขนาดต่าง ๆ ทดลองกับภาพถ่ายจากฐานข้อมูล YaleB และภาพถ่ายแบบต่าง ๆ และผลการทดลองพบว่าวิธีที่เสนอให้มีประสิทธิภาพและสามารถประเมินการประเมินค่าความลึกของใบหน้าหัวใจ ได้มากถึง 200 ชั้นโดยไม่คำนึงถึงสภาพแสง และภูมิประเทศรวมถึงรูปภาพแบบต่างให้มีความลึกตามแสงเงาที่ได้รับมาจากภาพถ่ายภาพนิ่งสองมิติ

คำสำคัญ: การถ่ายรูปร่างสามมิติ, ลำดับความลึก, รูปร่างจากแสงเงา

Abstract

Reconstruction surface of a 3D from a single 2D image can be substantially useful in many areas such as security, forensic, 3D animation, and motion capture. Most 3D surface reconstruction techniques require multiple 2D images taken at different views in order to estimate the depth of each component which is one of the most crucial parameters in 3D object reconstruction.

From my prior propose that is a new method which can estimate the depth map of a 2D image in various illumination conditions by using Hillcrest-Valley classification with adaptive mean filter and mean threshold value selection to estimate the depth order of an image. But we didn't know which size of window will make the best estimation. So the proposed method with various window size was evaluated on the YaleB face database and other image. The experimental result represent layer depth upto 200 layers regardless of lighting condition.

keyword: Shape Reconstruction, Depth Map, Shape From Shade