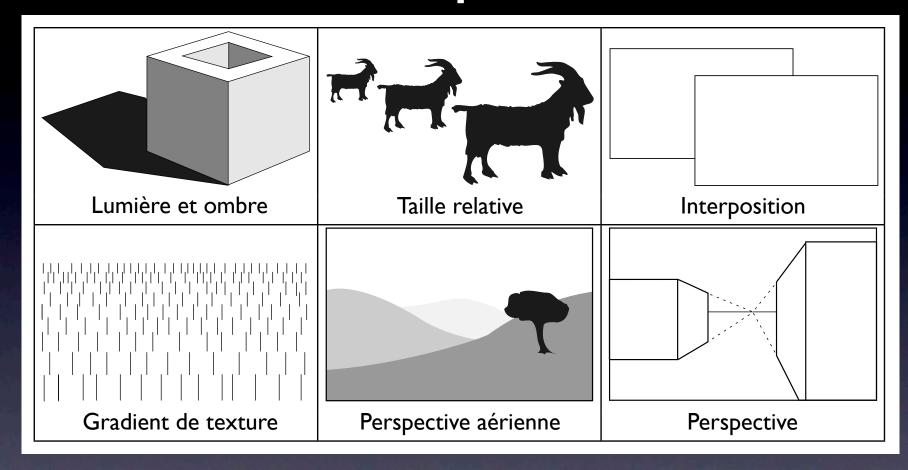


## Cinéma 3D et géométrie

Frédéric Devernay, INRIA Grenoble - Rhône-Alpes

Montbonnot, 24 octobre 2011

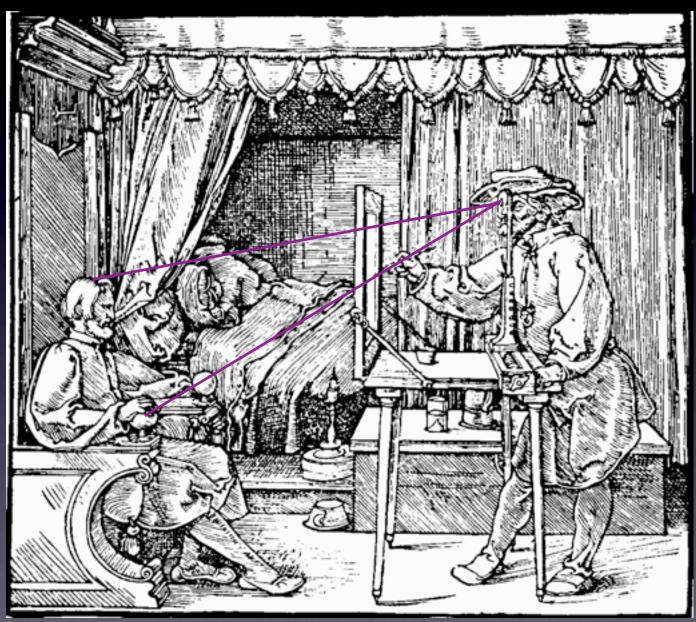
### Les indices de profondeur 3D



Mais aussi la parallaxe de mouvement, la profondeur de champ, et... la stéréoscopie



## La projection perspective

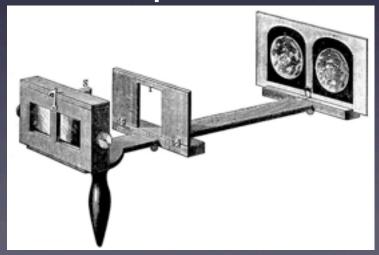


Albrecht Dürer



#### Perception 3D et perspective

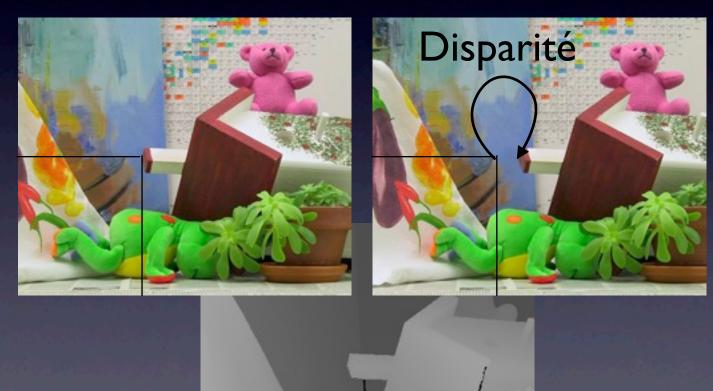
- A partir d'une photographie ou d'un film représentant un point de vue, le cerveau imagine la 3ème dimension à partir des indices de profondeur
- Si on montre à chaque oeil un point de vue différent (stéréoscope, cinéma 3D), le cerveau utilise en plus la vision binoculaire

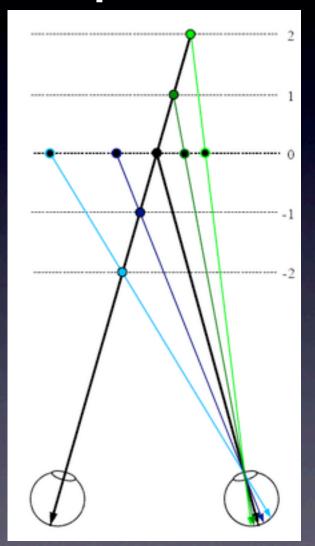




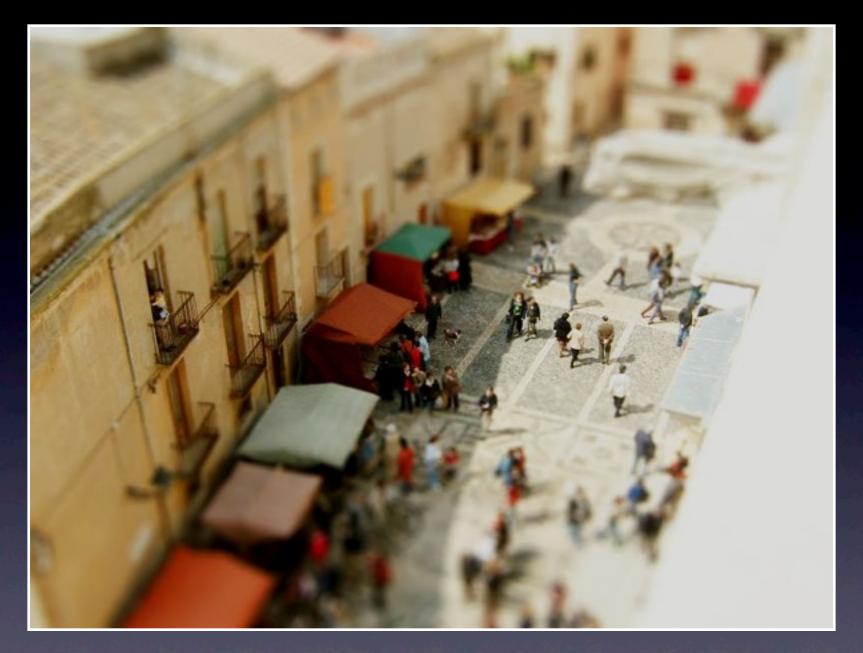
## La disparité binoculaire : l'essence de la stéréoscopie

profondeur et disparité sont liées







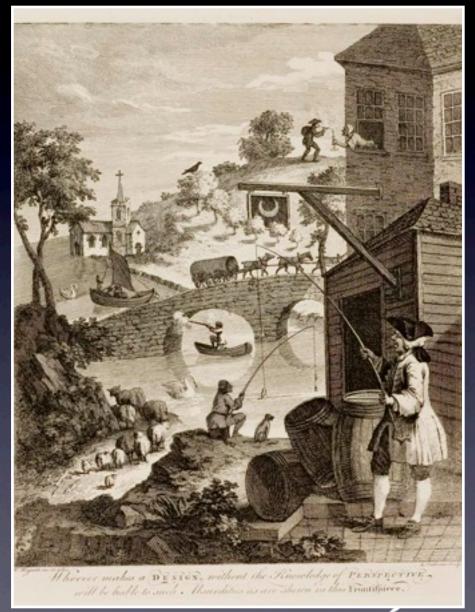


La profondeur de champ comme indice de profondeur : Maquette ou taille réelle ?



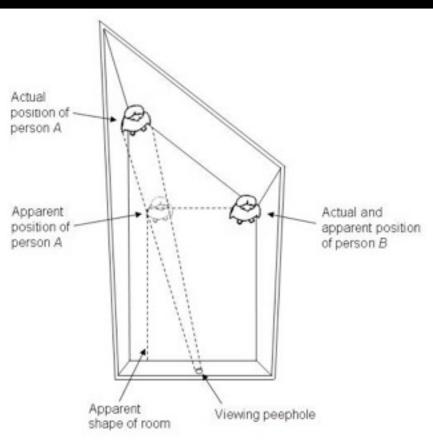
#### Conflit d'indices de profondeur

- Les 9 indices peuvent donner des indications opposés sur la géométrie de la scène
- Avec le **pseudoscope** qui inverse l'oeil droit et l'oeil gauche, les objets *proches* ont l'air encore plus grands :
  - grands dans l'image
  - la profondeur perçue par stéréoscopie est inversée et indique qu'ils sont loins
  - grands + loins = très grands !



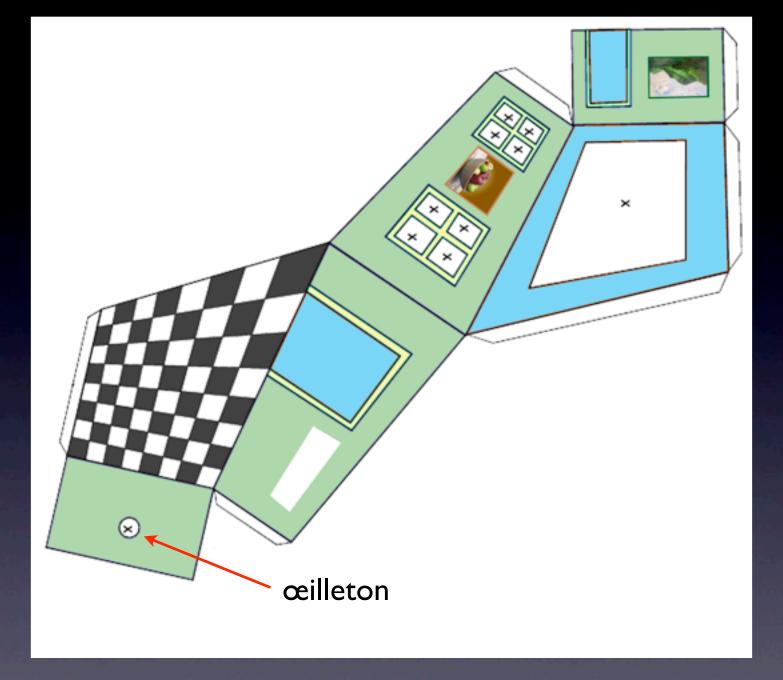
# Conflit avec la perspective : la chambre d'Ames





Utilisée dans Le seigneur des anneaux, Eternal Sunshine of the Spotless Mind...



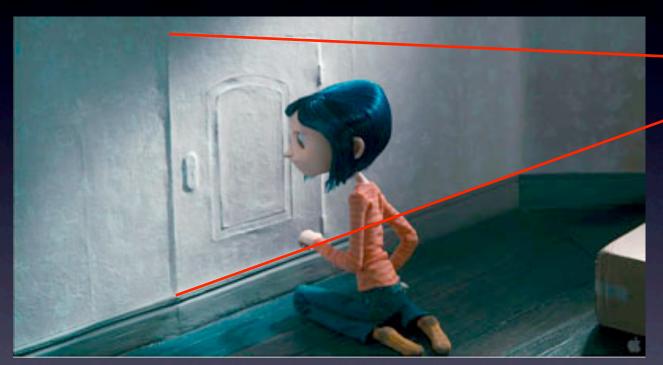


Une chambre d'Ames portable comment calculer les dimensions ? (un exercice pour les vacances ?)



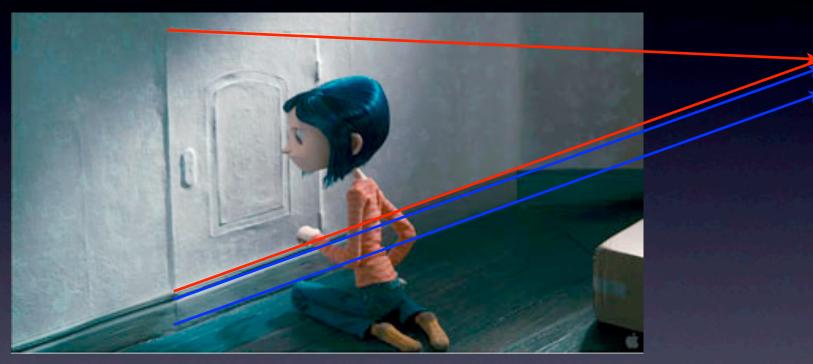
Coraline (H. Selick & P. Kozachik)





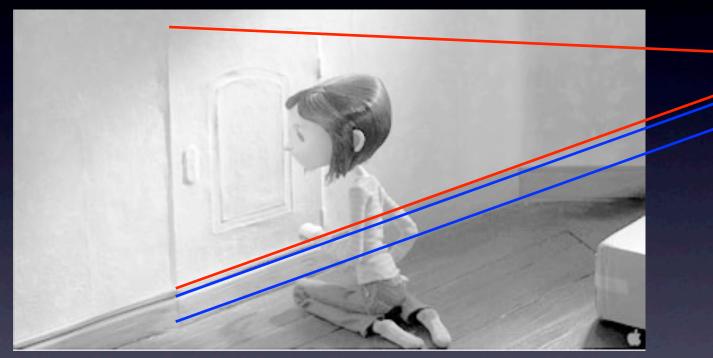
Coraline (H. Selick & P. Kozachik)





Coraline (H. Selick & P. Kozachik)





Coraline (H. Selick & P. Kozachik)



## Des caméras 3D : petites...













## ...et grandes!





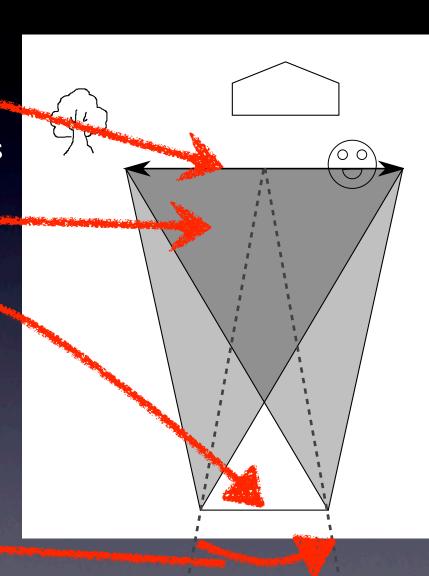
Ínría-

Utilisation d'un miroir semi-transparent pour « rapprocher » les caméras



### Quelques définitions

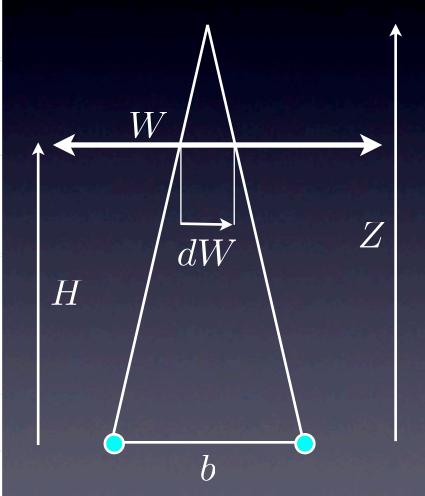
- Plan de l'écran ... pour le spectateur
- Plan de convergence ... pour les caméras
- Cone 3-D
- Interoculaire
  - 65mm en moyenne pour les yeux
  - >65mm : hyperstereo / miniaturisme
  - <65mm : hypostéréo / gigantisme</p>
- Convergence





## Paramètres géométriques

35, 3	caméra	écran
Ь	interoculaire caméras	interoculaire yeux
н	distance de convergence	distance de l'écran
W	largeur du plan de convergence	largeur de l'écran
Z	prof. réelle	prof. perçue
d	disparité (fraction de W)	





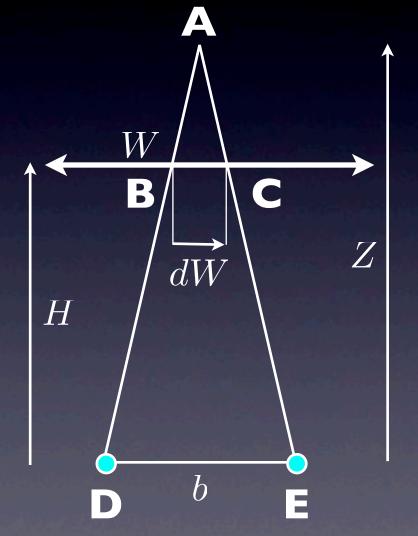
## Calcul de la relation entre Z et d: merci Thalès!

Les triangles ABC et ADE sont homothétiques, donc :

$$\frac{Z - H}{Z} = \frac{dW}{b}$$

qui peut être réécrit en

ou 
$$d = \frac{b}{W} \frac{Z - H}{Z}$$
 
$$Z = \frac{H}{1 - \frac{W}{L} d}$$





# Profondeur réelle vers disparité

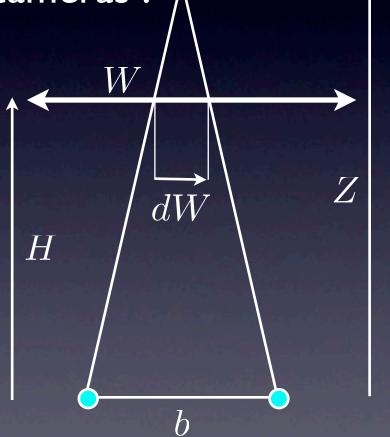
Exemple de configuration des caméras :

$$b = 15 \text{cm},$$
 $W = 300 \text{cm}, H = 600 \text{cm}$ 

$$d = \frac{b}{W} \frac{Z - H}{Z}$$

$$Z = 1000 cm$$

$$\implies d = 0.02$$





# Disparité vers profondeur perçue

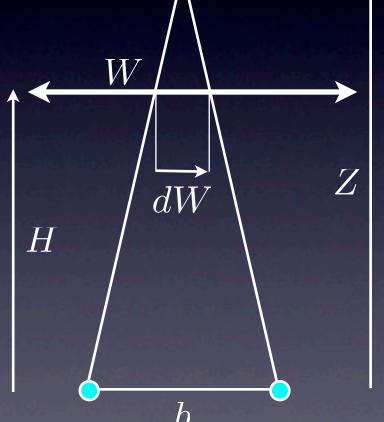


$$b = 6.5 \text{cm},$$

 $W = 130 \mathrm{cm}, \overline{H} = 210 \mathrm{cm}$ 

$$Z = \frac{H}{1 - \frac{W}{b}d}$$

$$d = 0.02$$
 $\Longrightarrow Z = 350$ 



La profondeur perçue dépend de tous les paramètres !

#### Profondeur réelle vers profondeur perçue: Une relation compliquée!

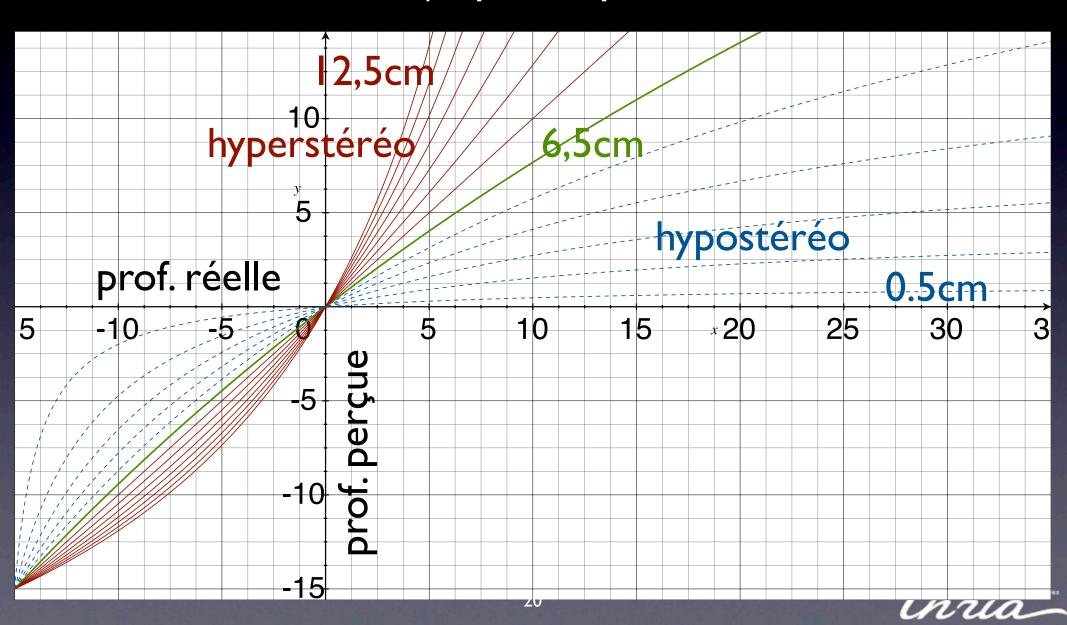
$$Z' = rac{H'}{1 - rac{W'}{b'} rac{b}{W} rac{Z - H}{Z}}$$

$$ullet$$
 Se simplifie si  $rac{W}{b} = rac{W'}{b'}$  :  $Z' = Zrac{H'}{H}$ 

- •Plus H' (distance à l'écran) est grand, plus
- Z' (profondeur perçue) est grand, donc :
  - ·L'effet « 3D » est plus important au fond du cinéma
  - Au premier rang, tout parait plat!



## Quand on change b (interoculaire des cameras), que se passe-t-il ?



### <u>Démonstrations</u>

- Effets des paramètres de prise de vue sur la profondeur perçue par stéréoscopie (les autres indices jouent aussi!)
- Showreel de Céline Tricart (Binocle)

