

Temario

Introducción. Definición de tracking. Ejemplos buenos y malos. Conceptos / Terminología / Historia Aplicaciones: reemplazo de objetos (Ej: cambio auto por tanque), maquillaje digital (Ej: Terminator), animación de máscaras, integración en entornos digitales y/o matte painting.

Layout – Procedimiento Básico. Se abordará el software Pfrack desde su método de tracking de cámara más sencillo y básico, empezando por cómo crear un proyecto, importando una secuencia de imágenes y utilizando herramienta Auto Track, en donde se explora la manera en que el programa hace el cálculo por sí mismo y cuales son la mejor manera de setearlo dependiendo de las condiciones del material, luego se solucionará la toma por medio de Camera Solver sin ajustar ningún parámetro, de esta manera empezaremos a explorar las características del programa y su interfaz y la manera en que reconoce y analiza el movimiento de la cámara.

Matchmoving – 2D Tracking y preparación de imagen. En esta clase trabajaremos con más detalles los procesos de análisis de imagen para saber cómo prepararla, trabajaremos con una toma de cámara nodal en donde pase alguien por en medio, el cual tendrá que ser enmascarado, la toma tendrá un lente abierto lo que hará evidente la distorsión de lente, el cual será corregido.

Matchmoving – Camera Solver. Se hará una mirada profunda a la herramienta Camera Solver en donde se examinen todas las funciones disponibles y los distintos escenarios en donde es necesario hacer cambios en sus parámetros, algunos ya vistos anteriormente, otros nuevos que abrirán la puerta a nuevos temas que se tratarán luego en otras clases, además de introducir el editor de curvas, el cual es esencial para saber qué nivel de error tiene la solución de cámara, más allá de lo que diga el software.

Matchmoving – Object Tracking. Abordaremos el tema de Trackeo de objetos basados en nuestra previa experiencia en la tarea e introduciremos la herramienta Geometry Track, se explorarán sus parámetros y se explicarán ejemplos en los cuales es útil esta herramienta, no solamente para trackear objetos sino también para encontrar una medida aproximada de longitud focal y para hacer tracking de cámara.

Matchmoving – Triangulación de cámaras y Mocap. Aprenderemos a traquear varias cámaras a través de User Tracks que se comparten entre distintas tomas que estén situadas en el mismo lugar, esto permite que Pfrack triangule las posiciones y genere un estimado para cada toma, haciendo más fácil y rápido la solución de varias tomas al mismo tiempo.

Matchmoving – Survey Data y Alineación de Geometría. Aprenderemos cómo orientar definiendo el sistema de coordenadas y escala alineando la escena de acuerdo a la información de “survey data” y “constrains”. En esta clase se entregará la survey data (que puede ser desde ubicar un metro en la escena para tener referencia de escala, hasta tomar medidas entre dos puntos en el set). Indirectamente incorporaremos los puntos importantes a la hora de tomar medidas en el set.