

## 6: Bibliografia:

- "Introductory Techniques for 3-D CV" – Trucco, Verri
- "Multiple View Geometry in Computer Vision" – Richard Hartley, Andrew Zisserman
- "Computer Vision: Algorithms and Applications" – Richard Szeliski
- "Probabilistic Robotics" – Sebastian Thrun, Wolfram Burgard, Dieter Fox
- "Sensor Systems: Fundamentals and Applications" – Clarence W. de Silva
- "Springer Handbook of Robotics" – Siciliano, Khatib
- "Robotica. Modellistica, pianificazione e controllo" – Bruno Siciliano

## 7: Sitografia:

- <https://it.wikipedia.org/wiki/Stenoscopia>
- [https://it.wikipedia.org/wiki/Sistema di visione artificiale](https://it.wikipedia.org/wiki/Sistema_di_visione_artificiale)
- <https://github.com/> (utilizzati molteplici Repository)
- <https://stackoverflow.com/questions> (utilizzati molteplici codici)
- <https://www.python.org/> (utilizzati molteplici codici)
- <https://www.youtube.com/> (utilizzati molteplici canali e video)
- <https://robotacademy.net.au/lesson/pinholes-and-lenses/>
- [https://www.researchgate.net/figure/A-pinhole-system-utilized-for-modeling-a-camera-of-the-robot-binocular-vision-system-It\\_fig3\\_331103524](https://www.researchgate.net/figure/A-pinhole-system-utilized-for-modeling-a-camera-of-the-robot-binocular-vision-system-It_fig3_331103524)
- <https://pubmed.ncbi.nlm.nih.gov/38748782/>
- <https://chatgpt.com/> (in supporto alla programmazione e per dubbi su vari argomenti)

Per visionare l'intero codice Python di "CoordCode", vedere i file .txt degli esempi citati nella tesi e per trovare tutto il materiale da me utilizzato per redigerla, potete visionare la Repository inerente al seguente link:

<https://github.com/Deda-404/Tesi-Triennale-IngInf-UniPi>

Oppure scannerizzando il seguente QR-Code:

