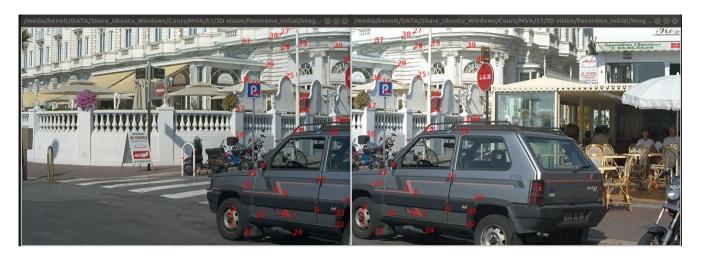
Tp 1 - 3D Computer Vision-Benoît ORIOL

Selection de 40 couples de points comme référence.



Calcul de l'homographie par minimisation L2 de l'équation linéaire.

H =

1.01902 -0.00706587 -464.331 0.0135338 1.01288 10.3748 2.14254e05 5.6552e-06 1

C'est principalement une translation de (-464.331,10.3748).

On reconstitue l'image en moyennant sur la zone commune. Les valeurs des pixels de l'image 1 sont déterminés par méthode Pull, et en interpolant grâce à la fonction interpolate d'Imagine++ la valeur de chaque pixel.

Le résultat est satisfaisant, assez net (grâce au nombre assez important de points), mais on remarque la différence entre les 2 images notamment à cause d'un colorimétrie différente entre les 2 vues.

