

## 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.

