

Project 3 Questions

Instructions

- 3 questions.
- Write code where appropriate.
- Feel free to include images or equations.
- **Please use only the space provided and keep the page breaks.** Please do not make new pages, nor remove pages. The document is a template to help grading.
- If you really need extra space, please use new pages at the end of the document and refer us to it in your answers.

Questions

Q1: Describe the difference between the essential and fundamental matrices.

A1: Ambos se relacionam com a geometria epipolar entre duas visões, a diferença é que a matriz fundamental é definida no espaço das coordenadas da imagem original, e a matriz essencial está nas coordenadas normalizadas.

Q2: What does it mean when your epipolar lines: a) cross at more than one point, b) radiate out of a point on the image plane, or c) converge to a point outside of the image plane?

A2: Your answer here.

Q3: What is rectification, and why do we rectify image pairs?

A3: Retificamos uma imagem para descobrir a profundidade do ponto de uma cena correspondente (ou seja, a distância de um ponto da imagem com a câmera em que foi tirada).

A retificação de imagem distorce as imagens de forma que elas pareçam ter sido tomadas apenas com um deslocamento horizontal. Para cada pixel, é determinado a profundidade do ponto de cena correspondente.