Passive censor

Triangulation from 2 cameras

Homogeneous coordinate of a point x.

*B. Disparity Space*

QUESTION Histoire de camera vertical et qui prend en compte que la vertical, modif de la hauteur pas lié l’un a l’autre.

QUESTION Et donc on utilise quel bruit si gaussien pas adapté pour le statique ? Pourquoi logique d’avoir un bruit gaussien dans D et pas sur X ou encore sur l’image observer

QUESTIOn : c’est quoi p\_t ?

QUESTIOn : pi/3 gradient c’est quoi cette histoire ? pourquoi mauvais au centre ? On check quoi ? La gaussianité de ? Qu’est ce qui reste gaussian ?

QUSTION : liste des 7 choses à faire. Pas compris.

Question : Rien compris au graph avec les cercle de couleur, on essaye de reco,ntruire la gaussien ??

QUESTIOn : the noise in the state estimate is range-independent

A *particle prediction* between two time steps is used when the object is dynamic

*Rectified Camera Pair*

QUESTION Kalman filter pour une seul valeur INTech