Равноугловая параметризация объектов видеоряда

**Введение:**

Представление двумерного объекта в трёхмерном пространстве – очень трудная задача, которая решается сейчас специалистами в данной области. Как известно, быстрее всего можно решить задачу, если каждый, кто может как-то помочь в решении, сделает это.

Результатом моего проекта станет выход алгоритма определения опорных точек и трассировки объекта. Важно отметить, что трассировка – ведение объекта от кадра к кадру, выполнена безошибочно.

А чем же будет полезна моя работа? Иногда люди занимаются внедрением каких-то объектов в видеоряд. В собственных целях это не является какой-то проблемой. Но когда это используется, например, в юридических делах, то от того факта, внедрён ли объект или нет, будет зависеть чья-то свобода. Мой алгоритм сможет точно определить объект в двумерном пространстве. Если после определения провести обратный рендеринг – репараметризацию в трёхмерном пространстве, то наш объект изменит свою первоначальную форму, что означает, что он в двумерном и трёхмерном пространстве будет выглядеть по-разному. А это в свою очередь станет доказательством внедрения.