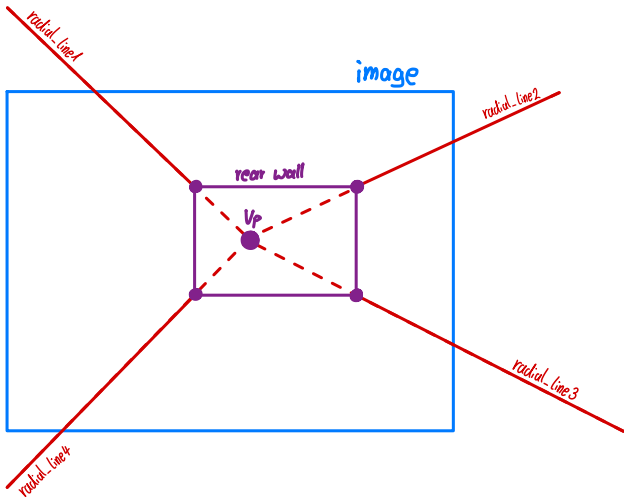


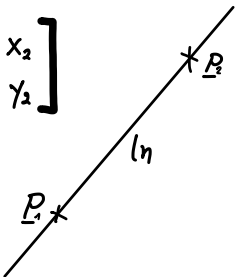
Raumdefinition durch Auswahl von Fluchtpunkt und Rückwand:

Zunächst werden im ausgewählten Bild der Fluchtpunkt und eine Rückwand ausgewählt. Dies erfolgt durch den Nutzer, indem Punkt für den Fluchtpunkt und ein Rechteck für die Rückwand so im Bild platziert werden, dass die Radiallinien, welche im Fluchtpunkt beginnen und durch die Eckpunkte des Rechtecks gehen, möglichst gut an im Bild vorhandenen Geraden ausgerichtet sind.

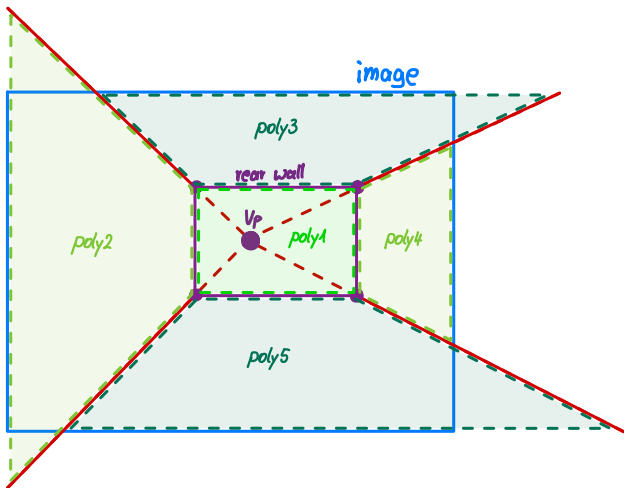


Allgemein erfolgte die Beschreibung einer Geraden durch die Auswahl von 2 Punkten:

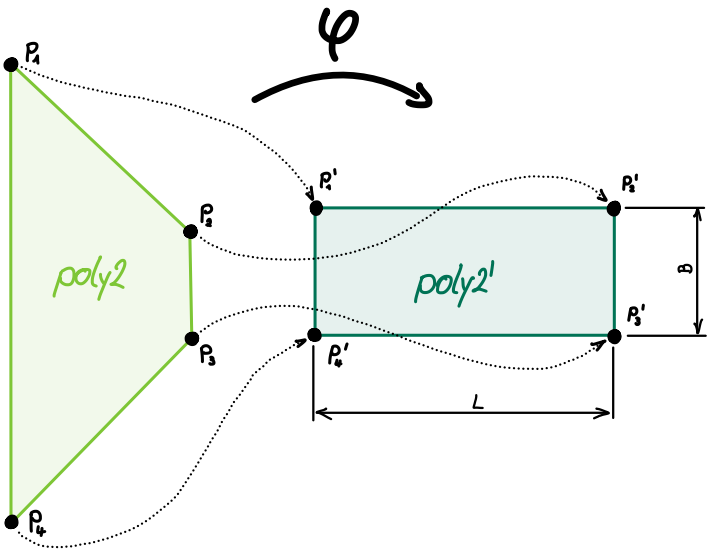
$$l_n(\underline{P}_1, \underline{P}_2) := [\underline{P}_1, \underline{P}_2] = \begin{bmatrix} x_1 & x_2 \\ y_1 & y_2 \end{bmatrix}$$



Nach dem Bestätigen der momentanen Konfiguration von Fluchtpunkt und Rückwand werden 5 Polygone erzeugt, welche bis auf die Rückwand alle die Form von Trapezen besitzen.



Die durch die einzelnen Polygone begrenzten Bildabschnitte werden anschließend einer linearen Transformation ϕ unterworfen und auf Rechtecke von definierter Länge L und Breite B überführt.



Jene Rechtecke bilden anschließend das Grundgerüst des 3-dimensional rekonstruierten Raumes.