

СОДЕРЖАНИЕ

Получение трёхмерной структуры пространства по стереоснимкам - это задача, первые решения которой были получены десятилетия назад. Ранние работы фокусировались в основном на способах поиска соответствий и геометрических основах, лежащих в основе процесса. Существенный объём научной работы продолжает производиться в области стереозрения и по сей день. Был достигнут заметный прогресс в повышении точности результатов и понижении вычислительных мощностей, требуемых для их достижения, однако эти области остаются фокусом исследований.

Улучшение точности и производительности алгоритмов является нетривиальной задачей. На точность полученных результатов оказывает влияние нехватка информации, вызванная заслонением объектов, наличием наклонных плоскостей и другими факторами, влияющими на сложность восстановления трёхмерных объектов. Разрешение сенсоров также растёт с каждым годом, увеличивая вычислительную сложность поиска соответствий на кадрах с каждой камеры. Таким образом, исследователи в области стереозрения пытаются найти компромисс между этими двумя характеристиками. Однако для каждого конкретного алгоритма этот компромисс может быть смещён в ту или иную сторону. [1]

0 СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. R. I. Hartley and A. Zisserman. *Multiple View Geometry in Computer Vision*. Cambridge University Press, ISBN: 0521540518, second edition, 2004.