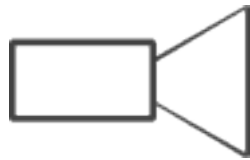


Tiefenkamera



Tiefenpunkte
 $\langle c, s, \delta, \sigma \rangle$

Feature-Berechnung (Thread)

Density
Limitation

Normal
Update

Selection

Feature
Estimator

Feature
Class
Applicator

Feature
Point
Collector

füge
Tiefen-
punkt
ein

Nachbarschaftssuche

Feature-
Punkt
 $\langle c, n, v \rangle$

Feature-
Punkt mit
Klasse

einfügen

Storage für
Planar-Patches

Buffer
für Feature-
Punkte

**SMCR-
(Thread)**

Particle
Weighter

fordert an