

Task 3

Продолжаем работать с «деревьями» и фитируем

Тебе необходимо написать код, чтобы прочитать записанное ранее дерево и восстановить треки. Для этого тебе нужно для каждого трека считать точки в камерах и выполнить их линейную аппроксимацию. Из этой аппроксимации получить параметры 'a' и 'b'.

После этого, для каждой камеры и для каждого трека построить разницу между точкой, считанной из дерева и точкой, полученной после аппроксимации по уравнению $Y = a \cdot Z + b$

Полученные распределения для каждой камеры фитировать функцией Гаусса (такие распределения называются 'residuals')

[красные точки — из дерева, синяя линия — аппроксимация линией, residuals здесь будет — разница между точкой синей линии в камере и красной точкой в этой же камере]

