

Algoritmo: *Asociar puntos 2D.*

\forall cámara i y $j \neq i$

$\left[\begin{array}{l} \forall \text{ punto } x_{in} \text{ en cámara } i \end{array} \right.$

$\left[\begin{array}{l} \text{Hallar recta epipolar } l_{in} \text{ en cámara } j \end{array} \right.$

$\left[\begin{array}{l} \forall \text{ punto } x_{jm} \text{ en cámara } j \end{array} \right.$

$\left[\begin{array}{l} b_{nm} = \text{distancia}(x_{jm}, l_{in}) \end{array} \right.$

$\left[\begin{array}{l} D_{ij} = \{b_{nm}\}, \text{ posibles asociaciones} \end{array} \right.$

Algoritmo: *Mejor asociación.*

\forall cámara i y $j \neq i$

$\left[\begin{array}{l} \tilde{D}_{ij} = \text{válidos}(D_{ij}) \end{array} \right.$

$\left[\begin{array}{l} b_{nm}^{ij} = \text{mínimo}(\tilde{D}_{ij}) \end{array} \right.$

$\left[\begin{array}{l} x_{in}x_{jm} \text{ pareja asociada a } b_{nm}^{ij} \end{array} \right.$

$\left[\begin{array}{l} d_{ij} = \text{distancia entre rayos de } x_{in} \text{ e } x_{jn} \end{array} \right.$

$d = \text{mínimo}(\{d_{ij}\})$