

**Algoritmo:** *Asociar puntos 2D.*

$\forall$  cámara  $i$  y  $j \neq i$

$\left[ \begin{array}{l} \forall \text{ punto } x_{in} \text{ en cámara } i \\ \quad \text{Hallar recta epipolar } l_{in} \text{ en cámara } j \\ \quad \forall \text{ punto } x_{jm} \text{ en cámara } j \\ \quad \quad \left[ \begin{array}{l} b_{nm} = \text{distancia}(x_{jm}, l_{in}) \\ D_{ij} = \{b_{nm}\}, \text{ posibles asociaciones} \end{array} \right. \end{array} \right.$

**Algoritmo:** *Mejor asociación.*

$\forall$  cámara  $i$  y  $j \neq i$

$\left[ \begin{array}{l} \tilde{D}_{ij} = \text{válidos}(D_{ij}) \\ b_{nm}^{ij} = \text{mínimo}(\tilde{D}_{ij}) \\ x_{in}x_{jm} \text{ pareja asociada a } b_{nm}^{ij} \\ d_{ij} = \text{distancia entre rayos de } x_{in} \text{ e } x_{jn} \\ d = \text{mínimo}(\{d_{ij}\}) \end{array} \right.$