Einleitung:

* Entwicklung eines Szenenrekonstruktionsalgorithmus und Bestimmung von extrinsischen Kameraparametern

Was soll alles in die Präsentation:

Hauptthema:

Rekostruktion einer Szene mit unterschiedlichen Kameraauflösungen.

* Punktekorrespondenzanalyse (Homographie und Epipolargeometrie)
* Was bedeuten unterschiedliche Kameraauflösungen für einen Sensor