



Рис. 1: Центральный столбец - исходное изображение камеры Mark (внизу), изображение камеры Canon (вверху).
Левый столбец - результат работы алгоритма с $\text{method} = \text{'Finlayson'}$, сверху - $\text{degree} = 2$, снизу - $\text{degree} = 3$.
Правый столбец - то же самое для $\text{method} = \text{'Polynomial'}$.



Рис. 2: Центральный столбец - исходное изображение камеры Mark (внизу), изображение камеры Canon (вверху).
Левый столбец - результат работы алгоритма с `method = 'Finlayson'`, сверху - `degree = 2`, снизу - `degree = 3`.
Правый столбец - то же самое для `method = 'Polynomial'`.



Рис. 3: Центральный столбец - исходное изображение камеры Mark (внизу), изображение камеры Canon (вверху).
Левый столбец - результат работы алгоритма с `method = 'Finlayson'`, сверху - `degree = 2`, снизу - `degree = 3`.
Правый столбец - то же самое для `method = 'Polynomial'`.



Рис. 4: Центральный столбец - исходное изображение камеры Mark (внизу), изображение камеры Canon (вверху).
Левый столбец - результат работы алгоритма с `method = 'Finlayson'`, сверху - `degree = 2`, снизу - `degree = 3`.
Правый столбец - то же самое для `method = 'Polynomial'`.