PA1 – Structure from Motion

20231126 황산하

**1. Introduction**

|  |  |
| --- | --- |
| **C:\Users\sanha\AppData\Local\Microsoft\Windows\INetCache\Content.Word\sfm00.jpg** | **C:\Users\sanha\AppData\Local\Microsoft\Windows\INetCache\Content.Word\sfm01.jpg** |
| [그림 1] 3D Point로 만들어야하는 카메라 이미지 | |

**2. Code**

제출한 코드는 크게 4가지의 스크립트로 구성되어있다.

1) **test.py** .

2) **similarity.py :**

3) **aggregate\_cost\_volume.py** :

4) **warp.py** :

5) **Semi\_Global\_Matching.py**

**3. Result**

|  |
| --- |
|  |
| [그림 2] 좋지 않은 결과 |

**4. Conclusion & Limitation**

|  |
| --- |
|  |
| [그림 4] 원래 나와야 하는 이미지 빨간색 점이 잘 근사된 3D 포인트인데 비교해보면 정말 잘 안된 걸 알 수 있다. |