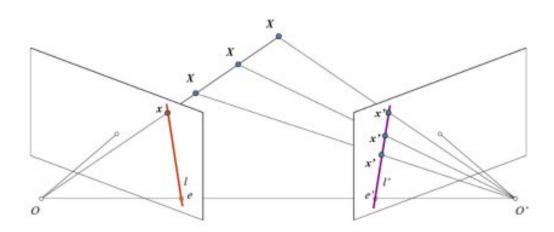
## **Epipolar Geometry**

<ul><li>Created</li></ul>	@October 28, 2023 11:35 PM
∷ Tags	

## **Epipolar Geometry**

Когда мы делаем снимок с камеры, мы теряем важную информацию, а именно глубину изображения. Т.е. как далеко от камеры находится каждая точка на изображении. Информацию о глубине хотелось бы иметь и то, как это сделать это использовать две камеры. Глаза человека работают аналогично.

## Основные понятия



Если мы используем только левую камеру, то мы не сможем найти трёхмерную точку x, потому что любая точка на луче **OX** проецируется на точку x на изображении. Но если мы подключим правое изображение, то каждая точка на луче **OX** будет проецироваться в разный пиксель на правом изображении. Ну и исходя из данных соображений, мы сможем правильно получить трёхмерную точку x.

Проекции разных х с луча **ОХ** будут образовывать прямую **I**' на правом изображении. **I**' называется эпилайном для точки х. Это значит, что чтобы найти х на правом изображении, надо провести поиск вдоль всего эпилайна. (Тут

Epipolar Geometry 1

принципиально важна производительность, заместо поиска по всему изображению, мы ищем только по одной линии.) Эпиполярное ограничение по факту означает, что есть мат условие описывающее связь точки на двух изображениях. **ОХХ'** эпиполярная плоскость.

**О** и **О'** это точки в которых находится центры камер. На примере выше, камера есть на изображении камеры .

Точка пересечения линии соединяющей центры камер и плоскости другой камеры - есть эпиполь. для **О** эпиполь **е**', для **О**' эпиполь **е**.

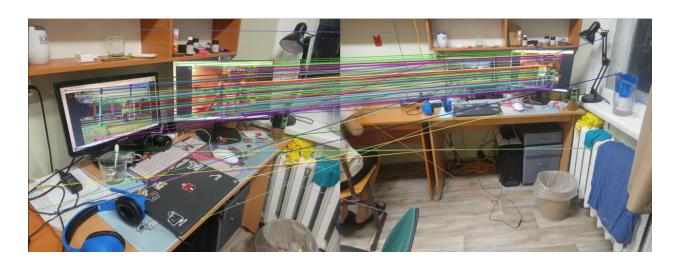
Все эпилайны проходят через эпиполе. Т.е. для нахождения эпиполя, можно найти множество епилайнов и посмотреть их пересечение.

Для нахождения эпиполей нам нужны Fundamental matrix(F) и Essential matrix(E).

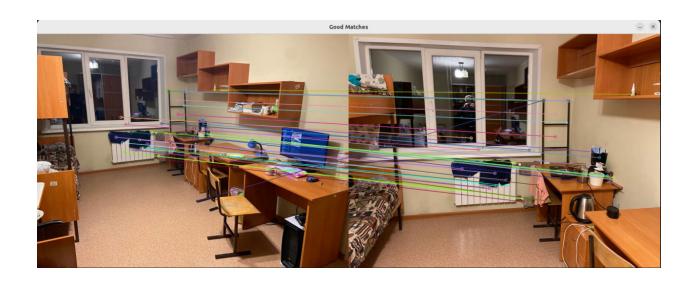
Essential matrix содержит информацию о перемещении и повороте, которые описывают местоположение второй камеры относительно первой.

Простыми словами, фундаментальная матрица F сопоставляет точку на одном изображении с эпилином на другом изображении.

Написал матчер точек в движении. Выглядит примрно таким образом:



Epipolar Geometry 2



Epipolar Geometry 3