

3D Computer Vision : TP2

Ilyes ER-RAMMACH

October 2020

1 But du TP

Ce TP consiste à calculer une matrice fondamentale F issue de deux photos prises de deux points de vue différents. Ceci permettra le traçage d'épipolaires.

2 Emploi du code

Ce pdf est accompagné d'un code réalisant la manœuvre. L'utilisateur aura la possibilité de choisir s'il souhaite ou non un raffinement de la matrice F après l'exécution de l'algorithme RANSAC. Il suffit de régler la variable constante "RAFINE" sur *true* ou *false* au début du code.

3 Exemple de résultat et discussion

Voici un résultat possible à l'issu du code.



Figure 1: Exemple de sortie du code

Les résultats obtenus sont assez aléatoires. Ceci s'explique en partie par l'emploi de l'aléatoire pour choisir les couples de points lors des calculs de F .