

추가 Summary

⇒ 결국 이미지 받고 지도 3D 그리고 카메라 움직임 (Rt)로 추측하고 하는 것으로 SLAM 이랑 같다, 그냥 관점의 차이이다.

• Next view selection

↳ 실시간인 SLAM에서는 어떻게 할래?

⇒ 계산량 줄이기 위해 어느정도 feature를 가지고 있는가
시간 T가 멀리 떨어진것을 선택.
(5초에 best 1개 이런 느낌과 비슷하다)

전체구조

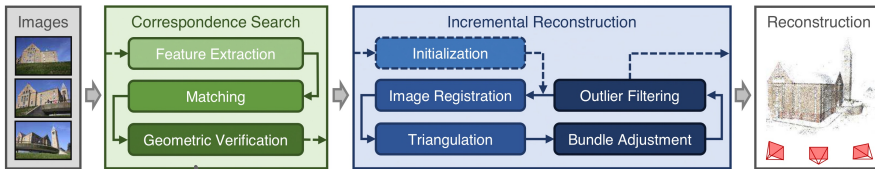


Figure 2. Incremental Structure-from-Motion pipeline.

epipolar Geometry

MSE, LM 최소화