**Meilensteinüberprüfung:**

Meilenstein 1: Das zeitgleiche Auslösen der Kameras, sowie die Übertragung der geschossenen Fotos an den PC.

Dieser Meilenstein wurde komplett mit leichter Verspätung erreicht. Das simultane Auslösen der Kameras wurde mittels Arduino bewiesen. Die Datenübertragung wurde entsprechend der gegebenen Möglichkeiten semi-automatisch realisiert.

Meilenstein 2: Konzeptionierung und Realisierung des Rigs

Die Konzeptions- und Realisierungsphase wurde wie im Zeitplan vereinbart eingehalten und vollkommen erfüllt.

Meilenstein 3: Kalibrierung der geschossenen Fotos mit Hilfe von openCV und openFrameworks.

Die Kalibrierung der geschossenen Fotos wurde mit 3 wöchiger Verspätung mit Hilfe von openCV und openFrameworks realisiert.

Meilenstein 4:

-Automatische Darstellung der kalibrierten Bilder mit openframeworks

- Verwendung der perspektivischen Matrix

- Verwendung von morphologischen Operatoren (erode(), dilate())

- Code bei github.com online publizieren

Der vierte Meilenstein wurde mit Verspätung größtenteils erreicht. Die automatische Darstellung der kalibrierten Bilder wird aufgerufen im Programm. Die perspektivische Matrix wird nicht verwendet, dafür die affine. Morphologische Operatoren zur Optimierung der Markererkennung werden angewendet. Des Weiteren wurde der gesamte Code bei Github hochgeladen.