**Optimierungsmöglichkeiten**

Opt1: Verwende statt Sobelfilter Filter höherer Ordnung (-> größere Matrix)

Opt2: Konvertierung in double nötig bzw. ändere rgb\_to\_gray-Ausgabe direkt in double?

Opt3: Müsste auch ohne if-Schleife gehen, corners(sorted\_index) per Def. > 0

Opt4: Gleiche Operationen werden für merkmale\_L wie für merkmale\_R durchgeführt, evtl in eigene Funktion packen für bessere Lesbarkeit

Opt5: Wir berechnen svd(E) zweimal, einmal bei der Bestimmung von E und dann für die eukl. Transformation

Opt6: Anstelle K\... sollten wir einmal K^-1 berechnen und verwenden (auch an anderen Stellen)

Opt7: Verwende alle 3 Kanäle für Merkmalserkennung

Opt8: Weltkoordinaten von nur einem Bild notwendig, daher Reduzierung auf P1