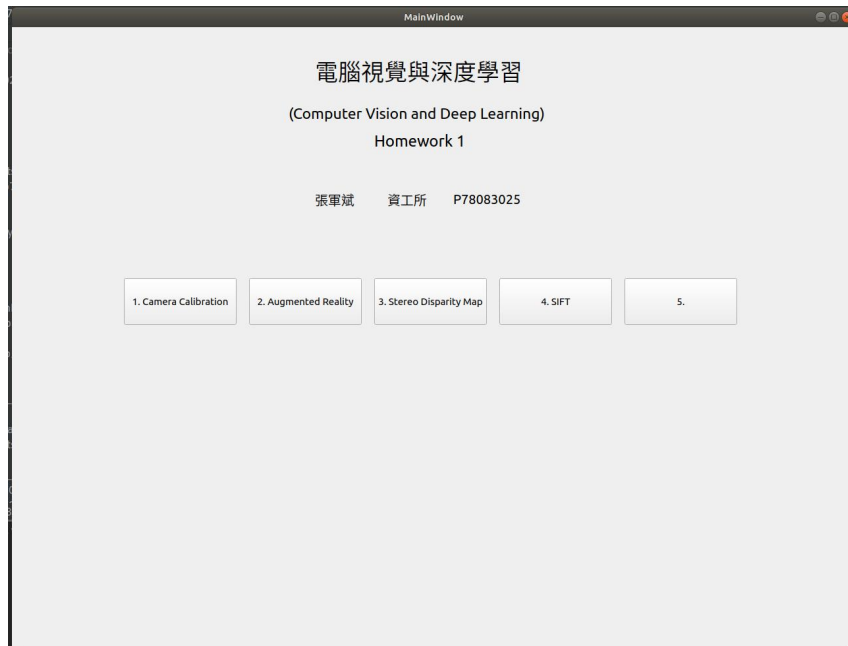


電腦視覺與深度學習
(Computer Vision and Deep Learning)
Homework 1

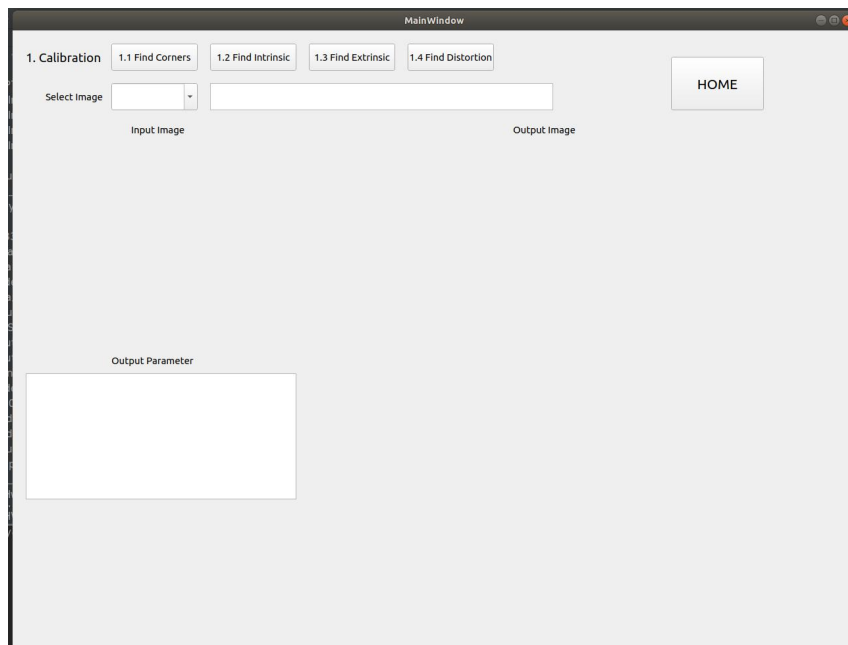
張軍斌 資工所 p78083025

運行 Run_HW1_p78083025.py 文件。

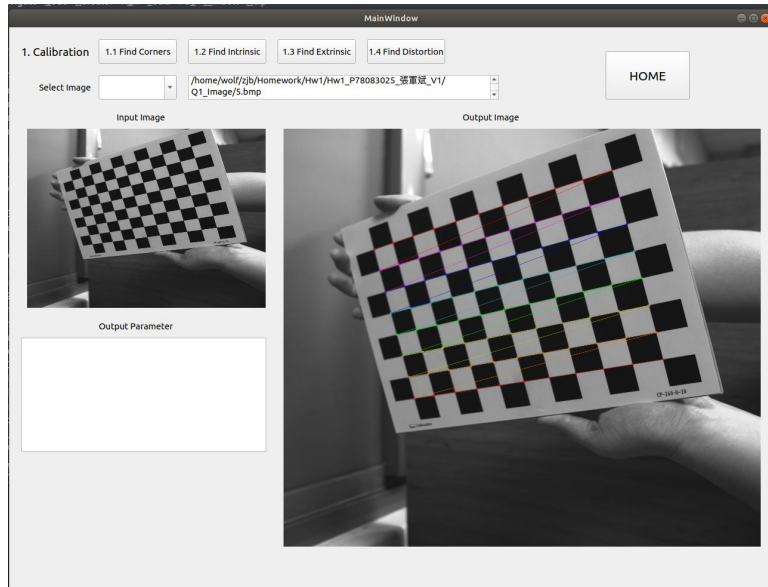
進入主頁面



點擊 1.Camera Calibration 進入頁面 1



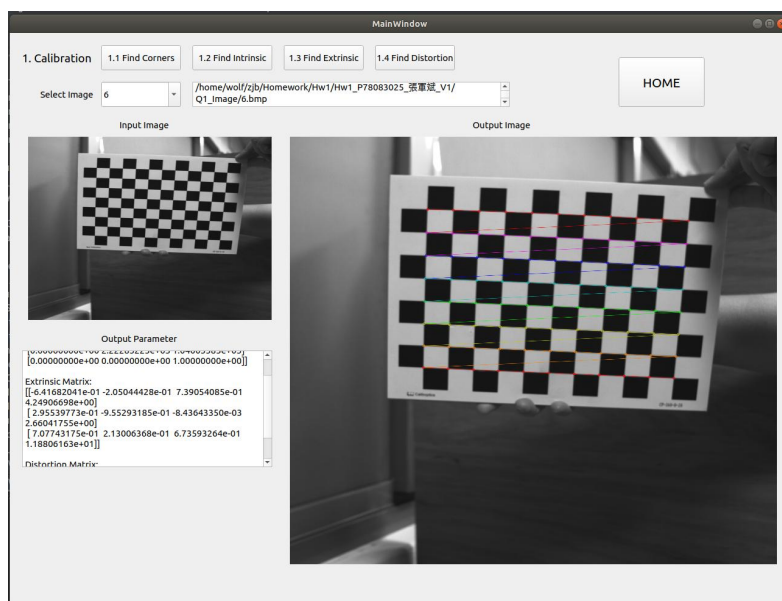
點擊 1.1 Find Corner 一次循環顯示 1-15 張圖片的測試結果。



點擊 1.2 Find intrinsic 輸出相機內部矩陣參數。

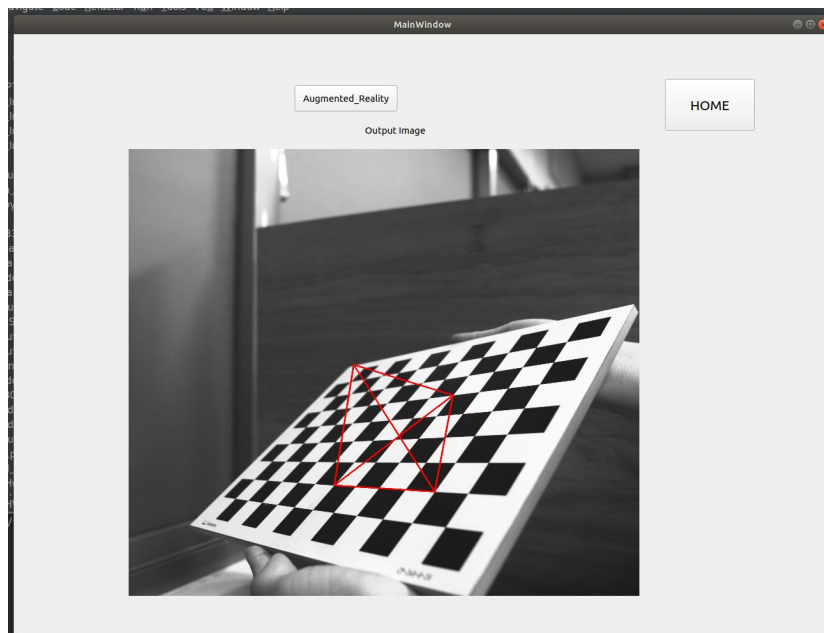
點擊 select image 下拉列表選擇一張圖片，然後點擊 1.3 Find extrinsic 輸出相機外部矩陣參數。

點擊 1.4 Find distortion 輸出相機 distortion 參數。



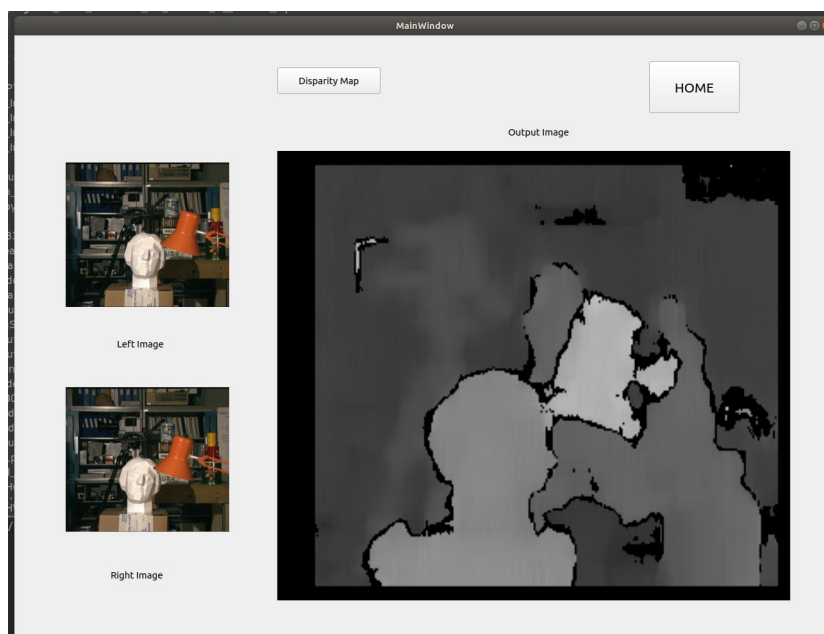
點擊 HOME 按鍵返回主頁面。

點擊 2. Augmented Reality 進入頁面 2 . 點擊 Augmented_Reality 循環 0.5 秒輸出 tetrahedron 結果。



點擊 HOME 按鍵返回主頁面。

點擊 3 . Stereo Disparity Map 進入頁面 3 . 點擊 Disparity Map 輸出結果。



點擊 HOME 按鍵返回主頁面。

點擊 4 . SIFT 進入頁面 4 . 點擊 4.1 Keypoints 輸出標記 6 個關鍵點的圖片結果。

點擊 4.2 Matched Keypoints 輸出關鍵點匹配的圖片結果。

