

OBTENÇÃO DE INFORMAÇÃO 3D A PARTIR DE MOVIMENTO DE CÂMARA: CALIBRAÇÃO, DETECÇÃO E SIMPLIFICAÇÃO DE ENTIDADES, SEGUIMENTO TEMPORAL, TRIANGULAÇÃO

João Manuel R. S. Tavares

Laboratório de Óptica e Mecânica Experimental, INEGI, Departamento de Engenharia Mecânica, FEUP
tavares@fe.up.pt, www.fe.up.pt/~tavares



RESUMO

A obtenção de informação tridimensional (3D) de objectos apresenta importância extrema em muitas aplicações de Visão Computacional. Como exemplos, podem ser citados: inspecção industrial, guiamento de veículos, reconstrução, seguimento e identificação de objectos. Neste artigo, é apresentada uma metodologia para obter informação 3D a partir do movimento de uma câmara, constituída pelas fases: calibração, detecção e simplificação de entidades, seguimento temporal das mesmas e obtenção de coordenadas 3D.