

<b>Unidad de aprendizaje</b>				
<b>Visión artificial II</b>				
<b>Sem</b>	<b>Tipo</b>	<b>Seriación</b>	<b>Carga</b>	<b>Cred</b>
3 / 4	Curso-Taller	Visión artificial I	80 hrs.	5
<b>Presentación de la Unidad de Aprendizaje</b>				
<p>En este curso se estudia la geometría de dos vistas, tres vistas y hasta n-vistas calibradas así como la reconstrucción a partir de dos vistas y la estimación del movimiento para la construcción de modelos en 3D.</p>				
<b>Objetivo General</b>				
<p>Usar tópicos avanzados de geometría de múltiples vistas e integración y fusión de datos de sensores.</p>				
<b>Contenido</b>				
<p>Unidad 1. Geometría de Dos Vistas: caso calibrado</p> <p>Unidad 2. Reconstrucción a partir de dos vistas</p> <p>Unidad 3. Estimación de múltiples movimientos a partir de dos vistas</p> <p>Unidad 4. Geometría de tres vistas y n-vistas</p> <p>Unidad 5. Más sobre geometría de múltiples vistas</p> <p>Unidad 6. Dualidad y Cheirality</p> <p>Unidad 7. Extensiones a Relaciones de Incidencia General</p> <p>Unidad 8. Construcción de un modelo 3D paso a paso</p> <p>Unidad 9. Otros Sistemas de Percepción y Redes de Cámaras</p>				
<b>Bibliografía</b>				
<ol style="list-style-type: none"> <li>1. J.G. Semple and G.T: Kneebone. Algebraic Projective Geometry. Oxford University Press.</li> <li>2. R. Hartley and A. Zisserman. Multiple View Geometry in computer vision, Cambridge University Press</li> <li>3. Y. Ma, S. S. Soatto and J. Kosecká and S. S. Sastry. An Invitación to 3-D Vision, from images to geometric models, Springer, New York.</li> </ol>				
<b>Criterios de Evaluación</b>				
<p>Evaluaciones parciales.....70%</p>				

Practicas de laboratorio.....30%
----------------------------------