

Отзыв на курсовую работу студента кафедры Системного программирования  
Математико-Механический факультет Петрова Николая.

В ходе работы изучены основные алгоритмы определения положения камеры относительно трехмерного объекта по изображению набора точек объекта. Наряду со стандартными подходами на основе оценивания проективной матрицы, использовались более сложные методы (POSIT) для камеры с известными калибровочными параметрами, как в отсутствие дисторсии объектива, так и при ее наличии.

Цель, которая ставилась перед Николаем - разработать систему, позволяющую и визуально, и численно оценить соответствие изображения трехмерной модели. При этом, на практике является важным дать возможность пользователю вручную добавлять характерные контуры, присутствующие на объекте, для визуализации их совпадения (или не совпадения) при проектировании на изображение.

Николай полностью справился с поставленной задачей, поэтому работу можно оценить на отлично.

А. Вахитов