

Inhaltsverzeichnis

1	Einleitung	1
1.1	Motivation	1
1.2	Einführung	2
2	Stereokalibrierung	5
2.1	Lochkameramodell	9
2.2	Verzerrungen	15
2.2.1	Radiale Verzerrung	15
2.2.2	Tangentiale Verzerrung	17
2.3	Entzerrung	18
2.4	Epipolargeometrie	23
2.5	Rektifizierung	29
3	Disparitäten	33
3.1	Block Matching	38
3.2	Semi-Global Block Matching	42

4	Verbund von Stereokameras	47
4.1	Aufbau	48
4.2	Konstruktion	49
5	Zusammenfassung und Ausblick	53
5.1	Ausblick	57
A	Implementierung	59
B	Tabellen	63