



**OPPA European Social Fund
Prague & EU: We invest in your future.**

Anglicko-český a česko-anglický slovníček 3D počítačového vidění

Radim Šára
Centrum strojového vnímání
katedra kybernetiky FEL ČVUT
sara@cmp.felk.cvut.cz

29. prosince 2010

Cílem je stabilizovat českou terminologii používanou v předmětu Trojrozměrné počítačové vidění. Slovníček je určen převážně pro českého studenta, který se potřebuje rychle orientovat v anglicky psaných materiálech. Není vyčerpávajícím slovníkem, obsahuje zejména hesla, u kterých český ekvivalent není zřejmý či kolísá a dále hesla, u kterých nevymýšlíme český překlad a standardně používáme formy přejaté z angličtiny.

Pro usnadnění vyhledávání v situaci ‚nemohu si vzpomenout‘ jsou i v anglicko-české části hesla řazena jak podle základního anglického slovosledu, tak podle podstatného jména.

Některá hesla jsou stručně vysvětlena, ale jen v anglicko-české části.

Anglicko-česká část

A

absolute quadric

acceptance probability

albedo

algorithm

greedy **a.**

ambiguity

bas relief **a.**

structural **a.**

aspect ratio

autocalibration

absolutní kvadrika

akceptanční pravděpodobnost

albedo

algoritmus

hladový **a.**

nejednoznačnost

basreliéfová **n.**

strukturální **n.**

poměr stran

autokalibrace

B

barrel distortion

bas relief ambiguity

binocular

bipartite matching

bundle adjustment

soudkovité zkreslení

basreliéfová nejednoznačnost

binokulární někdy dvojoké

bipartitní párování

vyrovnání svazku

C

calibrating conic

calibration matrix (camera matrix)

camera

cyclopean **c.**

kalibrační kuželosečka

kalibrační matice (matice kamery)

kamera

kyclopská **k.**

pinhole c.	dírková k.
camera orientation	orientace kamery
camera resectioning	resekce kamery určení projekční matice ze známých bodů
camera system	systém kamer
chirality	chiralita znaménko +1 pro body před kamerou a -1 pro body za kamerou
chirality constraint	podmínka chirality podmínka určující, že scéna je před kamerou
circular points	kruhové body
conic	kuželosečka
calibrating c.	kalibrační k.
connected graph (<i>k</i>-connected graph)	souvislý graf (<i>k</i>-souvislý graf)
consensus maximization	maximalizace konsensu
constraint	
chirality c.	podmínka chirality viz též chirality constraint
ordering c.	podmínka uspořádání
uniqueness c.	podmínka jednoznačnosti
contour	
occluding c.	hranice zákrytu
self-shadow c. (terminator)	hranice stínu na osvětleném tělese, terminátor
correspondence	korespondence korespondence indukovaná pohybem kamery (viz též match)
correspondences	korespondence
tentative c.	předběžné k.

cross-ratio	dvojpoměr
curvature	křivost
principal c.	hlavní k.
cyclopean camera	kyklopská kamera

D

direction	směr
principal d.	hlavní s.
disparity	disparita posun bodu mezi obrazy ve stereopáru
distortion	zkreslení
barrel d.	soudkovité z.
pincushion d.	poduškovité z.
radial d.	radiální z.
division model	podílový model

E

epipolar (epipolar line)	epipolára (epipolární přímka)
epipolar geometry	epipolární geometrie
epipolar line (epipolar)	epipolární přímka (epipolára)
epipolar plane	epipolární rovina
epipolar rectification	epipolární narovnání někdy též vyrovnání či rektifikace
epipole	epipól
essential matrix	esenciální matice
exterior orientation (of camera)	externí orientace (kamery) určení vnějších paramerů kamery

extrinsic parameters (of camera)

vnější parametry (kamery)

F

focal length

ohnisková vzdálenost

fundamental matrix

fundamentální matice

G

gauge freedom

kalibrační invariance

geometry

geometrie

epipolar g.

epipolární g.

graph

graf

connected g. (*k*-connected g.)

souvislý g. (*k*-souvislý g.)

greedy algorithm

hledový algoritmus

H

half occlusion

poloviční zákryt

homography

homografie

rectifying h.

rektifikační h.

I

interior orientation (camera calibration)

interní kalibrace určení vnitřních parametrů kamery

intrinsic parameters (of camera)

vnitřní parametry (kamery)

isophote

isofota

L

Lambertian apex

lambertovský vrchol lokální maximum odrazu na lambertovském povrchu

length

focal l.

vzdálenost

ohnisková v.

likelihood

věrohodnost

line

epipolar l. (epipolar)

přímka

epipolární p. (epipolára)

vanishing l.

úběžnice

M

match

korespondence korespondence indukovaná podobností obrazu (viz též correspondence)

matching

bipartite m.

párování

bipartitní p.

perfect m.

perfektní p.

stable m.

stabilní p.

matching table

párovací tabulka

matrix

calibration m. (camera m.)

matice

kalibrační m. (m. kamery)

essential m.

esenciální m.

fundamental m.

fundamentální m.

projection m.

projekční m.

mutual occlusion

vzájemný zákryt

O

occluding contour

occlusion

half **o.**

mutual **o.**

ordering constraint

orientation

exterior **o.** (**of camera**)

interior **o.** (**camera calibration**)

relative **o.** (**of camera**)

hranice zákrytu

zákryt

poloviční **z.**

vzájemný **z.**

podmínka uspořádání

orientace

externí **o.** (**kamery**) viz též exterior orientation

interní kalibrace viz též interior orientation

relativní **o.** (**kamery**) viz též relative orientation

P

parameters

extrinsic **p.** (**of camera**)

intrinsic **p.** (**of camera**)

perfect matching

pincushion distortion

pinhole camera

plane

epipolar **p.**

point

principal **p.**

vanishing **p.**

points

circular **p.**

parametry

vnější **p.** (**kamery**)

vnitřní **p.** (**kamery**)

perfektní párování

poduškovité zkreslení

dírková kamera

rovina

epipolární **r.**

hlavní bod

úběžník

body

kruhové **b.**

polar	polára
pole	pól
pose	poloha a orientace
primitive rectifying homography	primitivní rektifikační homografie
principal curvature	hlavní křivost
principal direction	hlavní směr
principal point	hlavní bod
projection matrix	projekční matice
proposal distribution	rozdělení tahů pravděpodobnostní rozdělení navrhovaných náhodných stavů v Metropolisově-Hastingsově algoritmu; neustálené – též návrhové rozdělení
Q	
quadric	kvadrika
absolute q .	absolutní k .
R	
radial distortion	radiální zkreslení
rectification	narovnání
epipolar r .	epipolární n . viz též epipolar rectification
rectifying homography	rektifikační homografie
primitive r. h.	primitivní r. h.
reflectance	odrazivost
relative orientation (of camera)	relativní orientace (kamery) určení vzájemné polohy kamer

resectioning
 ruled surface
 ruling

resekce viz camera resectioning
 rozvinutelná plocha
 tvořící přímka (rozvinutelné
 plochy)

S

self-polar triangle
 self-shadow contour
 (terminator)
 skew
 stable matching
 stereo-baseline
 stereopsis
 structural ambiguity

polární trojúhelník
 hranice stínu na osvětleném
 tělese, terminátor
 zkosení
 stabilní párování
 stereobáze
 stereoskopické vnímání někdy
 nepřesně prostorové vnímání
 strukturální nejednoznačnost

T

table
 matching t.
 tentative correspondences
 triangle altitude
 triangle orthocenter
 triangulation

tabulka
 párovací t.
 předběžné korespondence
 výška trojúhelníka
 ortocentrum trojúhelníka
 průsečík výšek
 triangulace

U

uniqueness constraint

podmínka jednoznačnosti

V

vanishing line

vanishing point

úběžnice

úběžník

W

winner-take-all

vítěz bere vše hladový
algorithmus

Česko-anglická část

A

absolutní kvadrika

akceptanční pravděpodobnost

albedo

algoritmus

hladový a.

autokalibrace

absolute quadric

acceptance probability

albedo

algorithm

greedy a.

autocalibration

B

basreliéfová nejednoznačnost

binokulární

bipartitní párování

bod

hlavní b.

body

kruhové b.

bas relief ambiguity

binocular

bipartite matching

point

principal p.

points

circular p.

C

chiralita

chirality

D

dírková kamera

disparita

dvojpoměr

pinhole camera

disparity

cross-ratio

E

epipól

epipolára (epipolární přímka)

epipolární geometrie

epipolární narovnání

epipolární přímka (epipolára)

epipolární rovina

esenciální matice

externí orientace (kamery)

epipole

epipolar (epipolar line)

epipolar geometry

epipolar rectification

epipolar line (epipolar)

epipolar plane

essential matrix

exterior orientation (of camera)

F

fundamentální matice

fundamental matrix

G

geometrie

epipolární g.

graf

souvislý g. (*k*-souvislý g.)

geometry

epipolar g.

graph

connected g. (*k*-connected g.)

H

hladový algoritmus

hlavní bod

hlavní křivost

hlavní směr

homografie

rektifikační h.

greedy algorithm

principal point

principal curvature

principal direction

homography

rectifying h.

hranice stínu na osvětleném
tělese, terminátor

self-shadow contour
(terminator)

hranice zákrytu

occluding contour

I

interní kalibrace

interior orientation (camera
calibration)

isofota

isophote

K

kalibrace

orientation

interní k.

interior o. (camera
calibration)

kalibrační invariance

gauge freedom

kalibrační kuželosečka

calibrating conic

kalibrační matice (matice
kamery)

calibration matrix (camera
matrix)

kamera

camera

dírková k.

pinhole c.

kyklopská k.

cyclopean c.

korespondence

correspondence

předběžné k.

tentative c.s

křivost

curvature

hlavní k.

principal c.

kruhové body

circular points

kuželosečka

conic

kalibrační k.

calibrating c.

kvadrika

quadric

absolutní **k.**

kyklopská kamera

absolute **q.**

cyclopean camera

L

lambertovský vrchol

Lambertian apex

M

matice

esenciální **m.**

fundamentální **m.**

kalibrační **m. (m. kamery)**

projekční **m.**

maximalizace konsensu

matrix

essential **m.**

fundamental **m.**

calibration **m. (camera m.)**

projection **m.**

consensus maximization

N

narovnání

epipolární **n.**

nejednoznačnost

basreliéfová **n.**

strukturální **n.**

rectification

epipolar **r.**

ambiguity

bas relief **a.**

structural **a.**

O

odrazivost

ohnisková vzdálenost

orientace

externí **o. (kamery)**

relativní **o. (kamery)**

reflectance

focal length

orientation

exterior **o. (of camera)**

relative **o. (of camera)**

orientace kamery

camera orientation

ortocentrum trojúhelníka

triangle orthocenter

P

parametry

parameters

vnější p. (kamery)

extrinsic p. (of camera)

vnitřní p. (kamery)

intrinsic p. (of camera)

párovací tabulka

matching table

párování

matching

bipartitní p.

bipartite m.

perfektní p.

perfect m.

stabilní p.

stable m.

perfektní párování

perfect matching

podílový model

division model

podmínka chiralidy

chirality constraint

podmínka jednoznačnosti

uniqueness constraint

podmínka uspořádání

ordering constraint

poduškovité zkreslení

pincushion distortion

pól

pole

polára

polar

polární trojúhelník

self-polar triangle

poloha a orientace

pose

poloviční zákryt

half occlusion

poměr stran

aspect ratio

předběžné korespondence

tentative correspondences

primitivní rektifikační
homografie

primitive rectifying
homography

přímka

epipolární **p.** (epipolára)

projekční matice

line

epipolar **l.** (epipolar)

projection matrix

R

radiální zkreslení

rektifikační homografie

primitivní **r. h.**

relativní orientace (kamery)

resekce

resekce kamery

rovina

epipolární **r.**

rozdělení tahů

rozvinutelná plocha

radial distortion

rectifying homography

primitive **r. h.**

relative orientation (of camera)

resectioning

camera resectioning

plane

epipolar **p.**

proposal distribution

ruled surface

S

směr

hlavní **s.**

soudkovité zkreslení

souvislý graf (*k*-souvislý graf)

stabilní párování

stereobáze

stereoskopické vnímání

strukturální nejednoznačnost

direction

principal **d.**

barrel distortion

connected graph (*k*-connected graph)

stable matching

stereo-baseline

stereopsis

structural ambiguity

systém kamer

camera system

T

tabulka

table

párovací **t**.matching **t**.

triangulace

triangulation

tvořící přímka (rozvinutelné
plochy)

ruling

U

úběžnice

vanishing line

úběžník

vanishing point

V

věrohodnost

likelihood

vítěz bere vše

winner-take-all

vnější parametry (kamery)

extrinsic parameters (of
camera)

vnitřní parametry (kamery)

intrinsic parameters (of
camera)

vyrovnání svazku

bundle adjustment

výška trojúhelníka

triangle altitude

vzájemný zákryt

mutual occlusion

vzdálenost

length

ohnisková **v**.focal **l**.

Z

zákryt

poloviční **z.**

vzájemný **z.**

zkosení

zkreslení

poduškovité **z.**

radiální **z.**

soudkovité **z.**

occlusion

half **o.**

mutual **o.**

skew

distortion

pincushion **d.**

radial **d.**

barrel **d.**



**OPPA European Social Fund
Prague & EU: We invest in your future.**
