

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 koliduje a dále hesla, u kterých nevyvíjíme 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	absolutní kvadratika
acceptance probability	akceptanční pravděpodobnost
albedo	albedo
algorithm	algoritmus
greedy a.	hladový a.
ambiguity	nejednoznačnost
bas relief a.	basreliéfová n.
structural a.	strukturální n.
aspect ratio	poměr stran
autocalibration	autokalibrace

B

barrel distortion	soudkovité zkreslení
bas relief ambiguity	basreliéfová nejednoznačnost
binocular	binokulární někdy dvojoké
bipartite matching	bipartitní párování
bundle adjustment	vyrovnání svazku

C

calibrating conic	kalibrační kuželosečka
calibration matrix (camera matrix)	kalibrační matice (matice kamery)
camera	kamera
cyclopean c.	kyklopská k.

Z

zákryt	occlusion
poloviční z.	half o.
vzájemný z.	mutual o.
zkosení	skew
zkreslení	distortion
poduškovité z.	pincushion d.
radiální z.	radial d.
soudkovité z.	barrel d.

pinhole c.	dirková 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	systém kamer	camera system
curvature	křivost		
principal c.	hlavní k.	T	table
cyclopean camera	kyklopská kamera	tabulka	matching t.
		párovací t.	
		triangulace	triangulation
D		tvorící přímka (rozvinutelné plochy)	ruling
direction	směr		
principal d.	hlavní s.		
disparity	disparita		
	posun bodu mezi obrazy ve stereopáru	U	
distortion	zkreslení	úběžnice	vanishing line
barrel d.	soudkovité z.	úběžník	vanishing point
pinushion d.	poduškovité z.		
radial d.	radiální z.	V	
division model	podílový model	vérohodnost	likelihood
		vítěz bere vše	winner-take-all
E		vnější parametry (kamery)	extrinsic parameters (of camera)
epipolar (epipolar line)	epipolára (epipolární přímka)	vnitřní parametry (kamery)	intrinsic parameters (of camera)
epipolar geometry	epipolární geometrie	vyrovnání svazku	bundle adjustment
epipolar line (epipolar)	epipolární přímka (epipolára)	výška trojúhelníka	triangle altitude
epipolar plane	epipolární rovina	vzájemný zákryt	mutual occlusion
epipolar rectification	epipolární narovnění	vzdálenost	length
	někdy též vyrovnání či rektifikace	ohnisková v.	focal l.
epipole	epipól		
essential matrix	esenciální matice		
exterior orientation (of camera)	externí orientace (kamery)		
	určení vnějších parametrů kamery		

přímka	line
epipolární p. (epipolára)	epipolar l. (epipolar)
projekční matice	projection matrix
R	
radiální zkreslení	radial distortion
rektifikační homografie	rectifying homography
primitivní r. h.	primitive r. h.
relativní orientace (kamery)	relative orientation (of camera)
resekce	resectioning
resekce kamery	camera resectioning
rovina	plane
epipolární r.	epipolar p.
rozdělení tahů	proposal distribution
rozvinitelná plocha	ruled surface
S	
směr	direction
hlavní s.	principal d.
soudkovité zkreslení	barrel distortion
souvislý graf (<i>k</i> -souvislý graf)	connected graph (<i>k</i> -connected graph)
stabilní párování	stable matching
stereobáze	stereo-baseline
stereoskopické vnímání	stereopsis
strukturální nejednoznačnost	structural ambiguity

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. (<i>k</i> -connected g.)	souvislý g. (<i>k</i> -souvislý g.)
greedy algorithm	hladový 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	vzdálenost	ohnisková v.
focal l.		
likelihood	věrohodnost	
line	přímka	
epipolar l. (epipolar)	epipolární p. (epipolára)	
vanishing l.	úběžnice	
M		
match	korespondence	korespondence indukovaná podobností obrázu (viz též <i>correspondence</i>)
matching	párování	
bipartite m.	bipartitní p.	
perfect m.	perfektní p.	
stable m.	stabilní p.	
matching table	párovací tabulka	
matrix	matice	
calibration m. (camera m.)	kalibrační m. (m. kamery)	
essential m.	esenciální m.	
fundamental m.	fundamentální m.	
projection m.	projekční m.	
mutual occlusion	vzájemný zákryt	

orientace kamery

ortocentrum trojúhelníka

camera orientation
triangle orthocenter

P

parameters	parametry	
	vnější p. (kamery)	
	vnitřní p. (kamery)	
párovací tabulka	párovací tabulka	
párování	párování	
bipartitní p.	bipartitní p.	
perfektní p.	perfektní p.	
stabilní p.	stabilní p.	
perfektní párování	perfektní párování	
podílový model	podílový model	
podmínka chiralilty	podmínka chiralilty	
podmínka jednoznačnosti	podmínka jednoznačnosti	
podmínka uspořádání	podmínka uspořádání	
poduškovité zkreslení	poduškovité zkreslení	
pól	pól	
polára	polára	
polární trojúhelník	polární trojúhelník	
poloha a orientace	poloha a orientace	
poloviční zákryt	poloviční zákryt	
poněr stran	poněr stran	
předběžné korespondence	předběžné korespondence	
primitivní rektifikační homografie	primitivní rektifikační homografie	
parameters	parameters	
	extrinsic p. (of camera)	
	intrinsic p. (of camera)	
matching table	matching table	
matching	matching	
bipartite m.	bipartite m.	
perfect m.	perfect m.	
stable m.	stable m.	
perfect matching	perfect matching	
division model	division model	
chirality constraint	chirality constraint	
uniqueness constraint	uniqueness constraint	
ordering constraint	ordering constraint	
pincushion distortion	pincushion distortion	
pole	pole	
polar	polar	
self-polar triangle	self-polar triangle	
pose	pose	
half occlusion	half occlusion	
aspect ratio	aspect ratio	
tentative correspondences	tentative correspondences	
primitive rectifying homography	primitive rectifying homography	

absolutní **k.**absolute **q.**

kyklopská kamera

cyclopean camera

L

lambertovský vrchol

Lambertian apex

M**matice****matrix**esenciální **m.**essential **m.**fundamentální **m.**fundamental **m.**kalibrační **m. (m. kamery)**calibration **m. (camera m.)**projekční **m.**projection **m.**

maximalizace konsensu

consensus maximization

N**narovnání****rectification**epipolární **n.**epipolar **r.****nejednoznačnost****ambiguity**basreliéfová **n.**bas relief **a.**strukturální **n.**structural **a.****O****odrazivost****reflectance****ohnisková vzdálenost****focal length****orientace****orientation**externí **o. (kamery)**exterior **o. (of camera)**relativní **o. (kamery)**relative **o. (of camera)****O****occluding contour****hranice zakrytu****occlusion****zakryt**half **o.**poloviční **z.**mutual **o.**vzájemný **z.****ordering constraint****podmínka uspořádání****orientation****orientace**exterior **o. (of camera)**externí **o. (kamery)** viz též
exterior orientationinterior **o. (camera**interní kalibrace viz též interior
orientation**calibration)**relative **o. (of camera)**relativní **o. (kamery)** viz též
relative orientation**P****parameters****parametry**extrinsic **p. (of camera)**vnější **p. (kamery)**intrinsic **p. (of camera)**vnitřní **p. (kamery)****perfect matching****perfektní párování****pincushion distortion****poduškovité zkreslení****pinhole camera****dírková kamera****plane****rovina**epipolar **p.**epipolární **r.****point**

hlavní bod

principal **p.**

úběžník

vanishing **p.****body****points**kruhové **b.**circular **p.**

polar	polára	hranice stínu na osvětleném tělese, terminátor	self-shadow contour (terminator)
pole	pól	hranice zákrytu	occluding contour
pose	poloha a orientace		
primitive rectifying homography	primitivní rektifikační homografie	I	
principal curvature	hlavní křivost	interní kalibrace	interior orientation (camera calibration)
principal direction	hlavní směr	isofota	isophote
principal point	hlavní bod		
projection matrix	projekční matice	K	
proposal distribution	rozdělení tabuli	kalibrace	orientation
	pravděpodobnostní rozdělení navrhovaných náhodných stavů v Metropolisově-Hastingsově algoritmu; neustálené – též návrhové rozdělení	interní k.	interior o. (camera calibration)
		kalibrační invariance	gauge freedom
		kalibrační kuželosečka	calibrating conic
		kalibrační matice (matice kamery)	calibration matrix (camera matrix)
quadratic	kvadratika	kamera	camera
absolute q.	absolutní k.	dirková k.	pinhole c.
		kyklopská k.	cyclopean c.
R		korespondence	correspondence
radial distortion	radiální zkreslení	předběžné k.	tentative c.s
rectification	narovnání	křivost	curvature
epipolar r.	epipolární n. viz též epipolar rectification	hlavní k.	principal c.
rectifying homography	rektifikační homografie	kruhové body	circular points
primitive r. h.	primitivní r. h.	kuželosečka	conic
reflectance	odrazivost	kalibrační k.	calibrating c.
relative orientation (of camera)	relativní orientace (kamery)	kvadratika	quadratic
	určení vzájemné polohy kamer		

E			
epipól	epipole	resectioning	resekce viz camera resectioning
epipolára (epipolární přímka)	epipolar (epipolar line)	ruled surface	rozvinutelná plocha
epipolární geometrie	epipolar geometry	ruling	tvořící přímka (rozvinutelné plochy)
epipolární narovnání	epipolar rectification	S	
epipolární přímka (epipolára)	epipolar line (epipolar)	self-polar triangle	polární trojúhelník
epipolární rovina	epipolar plane	self-shadow contour (terminator)	hranice stínu na osvětleném tělese, terminátor
esenčiální matice	essential matrix	skew	zkosení
externí orientace (kamery)	exterior orientation (of camera)	stable matching	stabilní párování
F		stereo-baseline	stereoobáze
fundamentální matice	fundamental matrix	stereopsis	stereoskopické vnímání někdy nepřesné prostorové vnímání
G		structural ambiguity	strukturální nejednoznačnost
geometrie	geometry	T	
epipolární g.	epipolar g.	table	tabulka
graf	graph	matching t.	párovací t.
souvislý g. (k -souvislý g.)	connected g. (k -connected g.)	tentative correspondences	předběžné korespondence
H		triangle altitude	výška trojúhelníka
hladový algoritmus	greedy algorithm	triangle orthocenter	ortocentrum trojúhelníka
hlavní bod	principal point	triangulation	průsečík výšek triangulace
hlavní křivost	principal curvature	U	
hlavní směr	principal direction	uniqueness constraint	podmínka jednoznačnosti
homografie	homography		
rektifikační h.	rectifying h.		

V

vanishing line

úběžnice

vanishing point

úběžník

W

winner-take-all

vítěz bere vše
algorithmus

hladový

Česko-anglická část

A

absolutní kvadrika

absolute quadric

akceptanční pravděpodobnost

acceptance probability

albedo

albedo

algorithmus

algorithm

hladový a.

greedy a.

autokalibrace

autocalibration

B

basreléfová nejednoznačnost

bas relief ambiguity

binokulární

binocular

bipartitní párování

bipartite matching

bod

point

hlavní b.

principal p.

body

points

kruhové b.

circular p.

C

chiralita

chirality

D

dírková kamera

pinhole camera

disparita

disparity

dvojpoměr

cross-ratio