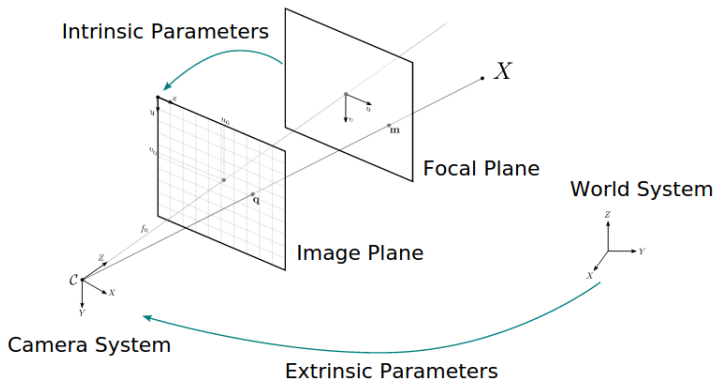


# Реализация метода $UP_nP$

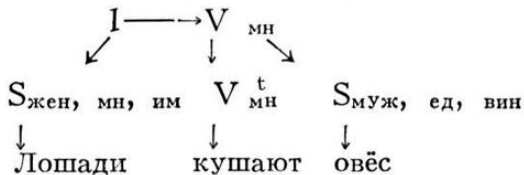
$P_nP$  — задача нахождения положения камеры по заданным соответствиям между трехмерными точками и их изображениями на кадре.



- UPnP — метод, позволяющий помимо положения камеры оценить еще и ее фокусное расстояние: <http://goo.gl/78NcDE>
- В OpenCV была реализация UPnP, но убрали из-за ошибок.
- Предлагается разобраться в статье и реализовать метод. Если останется время, можно попробовать добавить свою реализацию в OpenCV.

# Реализация API проекта «Открытый корпус»

- [opencorpora.org](http://opencorpora.org) — открытый корпус русскоязычных текстов.
- Текстовые корпуса используются для решения различных лингвистических задач.
- Любой желающий может принять участие в создании OpenCorpora.
- Разметка осуществляется путем выполнения небольших заданий, представляющих собой вопросы с вариантами ответов.



## План работ:

- поднять у себя локальную копию проекта:
  - форкнуть репозиторий,
  - настроить сервер;
- реализовать API:
  - разобраться в коде,
  - дописать свои методы;
- попытаться добавить свои изменения в проект:
  - создать пулл-реквест,
  - исправить замечания.

## Детектор рептилоидов 2

