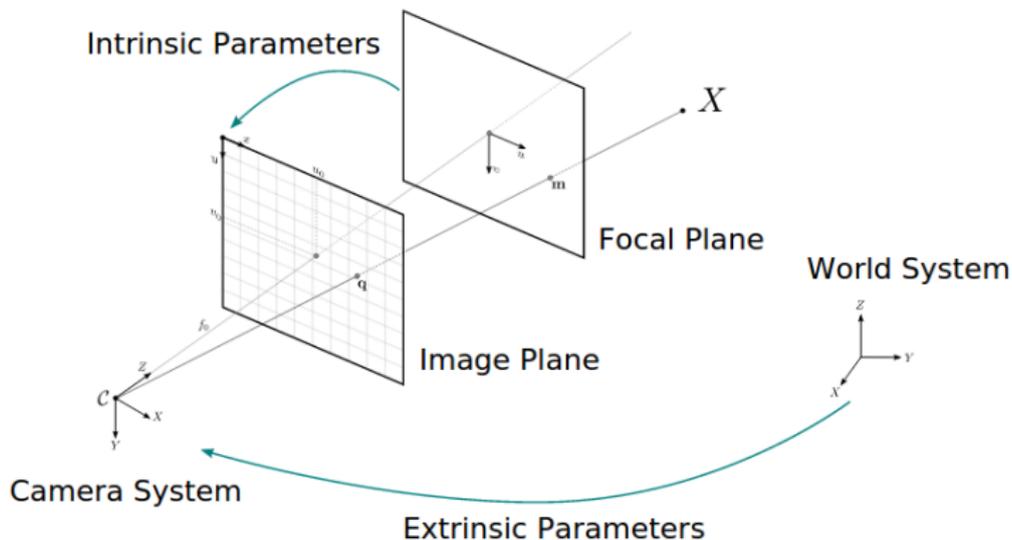


Реализация метода UP_nP

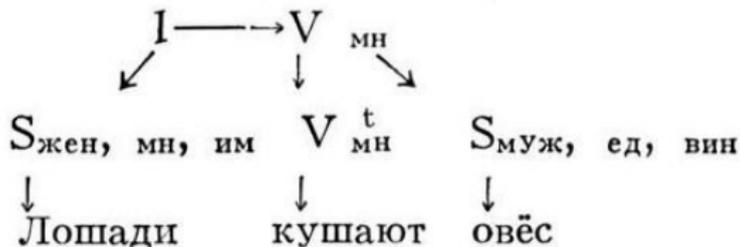
P_nP — задача нахождения положения камеры по заданным соответствиям между трехмерными точками и их изображениями на кадре.



- 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 — 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

