

Tato práce prezentuje rektifikační metody párů obrázků pořízených všesměrovou kamerou. Je představeno několik metod včetně nové rektifikační metody nazvané stereografická rektifikace. V druhé části je prezentována metoda pro 3D rekonstrukci za pomoci páru rektifikovaného některou z uvedených metod. Dále je odvozena metoda sloužící k posuzování kvality esenciálních matic založená na stereografické rektifikaci.

V závěru jsou ukázány příklady párů rektifikovaných za pomoci toolboxu pro prostředí Matlab OmniRect, který byl vyvinut jako součást této práce.