

РЕФЕРАТ

Дипломна робота містить: 112 с., 7 табл., 29 рис., 2 дод. та 30 джерел.

ДЕСКРИПТОР, ДЕТЕКТОР, ЗГОРТКОВА НЕЙРОННА МЕРЕЖА, КОРРЕГУВАННЯ GPS-КООРДИНАТ, ОСОБЛИВА ТОЧКА.

В роботі проведено дослідження та програмна реалізація сучасного алгоритму LIFT та його прикладне використання у задачі із корегуванням GPS-координат завдяки співставлення відео з панорманими фотографіями, отриманих з Google Maps. Сформовано вхідні дані: фотографіх та відео спільного об'єкта для порівняльного аналізу алгоритму.

У ході дослідження було встановлено, що LIFT дає кращі результати в порівнянні з попередніми подібними алгоритмами на підготовлених даних. Планується розвивати роботу у дослідженнях та модифікаціях алгоритму LIFT, покращити якісні і кількісні характеристики алгоритму