

**SOUHLASÍ
S ORIGINÁLEM**

Průběh obhajoby bakalářské práce:

hledání objektu smíšeným kinect - 27 stupňů volnosti
polygon (mezi)

algoritmus 1. hledání souřadnic (odhadováni startu)

→ učá se pohybu, hledání kontur

učá se bounding a rotated rectangles

→ odhad startu kostky (1. krok po měru)

vyřešení odhadu - Particle Filter

2. vyřešení kostky - transformace souřadnic

3. prezentace výsledků

interpretace vzdálenosti a intenzity - kinect; specifické
vlastnosti obrazu? reprezentace postavy, 3D charakteristika?

struktura modelu na reprezentaci objektu - parametry
(neviditelnost parametrů)

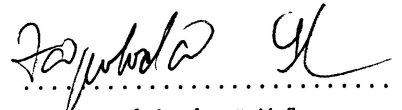
→ analýza velikosti kostky?

Klasifikace:

...výborně.....

Datum obhajoby:

19. června 2014


.....
podpis zkoušejícího