

Průběh obhajoby diplomové práce:

Západočeská univerzita v Plzni
Fakulta aplikovaných věd
Katedra robotiky

úroveň a požadavky, úroveň DP

metody detekce polygónu - m. pomocí snímku,
m. s modelem posadí
↓
aktualizace posadí

kalibrace systému a triangulace

odhad polohy

vyhledání větve programu (ověření navržených metod)

ilustrační video, seznam

odhad polohy pro více objektů

rasu stínů kamer a jejich kalibrace

modely polygónu - lineární (po přímce), polygón po
kružnici, p. po křivce

↓
model pro lokalizaci hráče na křižce

inicializace posadí, úroveň na směru osvětlení
Kalmanův filtr

Klasifikace: ... *vyborně*

Datum obhajoby: 17. září 2015

.....

podpis zkoušejícího