

Průběh obhajoby bakalářské práce:

- základní práce
- simultánní lokalizace a mapování - SLAM
- RGB-D SLAM
- mapa
- knihovna Voxelox
- dynamické objekty ve SLAMu
- segmentace instancí pomocí hlubokého učení
- popis navrhovaného systému
- úkoly experimentů
- vliv detektoru na mapu
- další práce
- YOLACT Edge
- detekce dynamického objektu
- možnost reálného nasazení do reálného provozu
- využití typu detekovaného objektu
- zohlednění pracovního prostoru robota
- náročnost na paměť
- exponenciální zapomínání

Členové zkušební komise:

Doc. Ing. Jindřich Matoušek, Ph.D.

Ing. Luboš Šmídl, Ph.D.

Ing. Pavel Balda, Ph.D.

Ing. Miroslav Flídr, Ph.D.

Ing. Martin Švejda, Ph.D.

Klasifikace:

Výborně

Datum obhajoby:

16. června 2021