

Průběh obhajoby bakalářské práce:

Motivace

Princip hloubkové kamery Intel RealSense

Topologie navrženého systému

Popis experimentu

Získaná data, RGB obrázky

Rekonstrukce povrchu, Filtrace, ICP algoritmus, Vyřiznutí objektu zájmu, Poissonův rekonstruktor

Uživatelské rozhraní implementované aplikace

V kapitole o registraci a integraci dat mluvíte o ladění parametrů. Nebylo by možné nalézt vzorec či protokol v tom, jak tyto parametry ladit za účelem získání co nejlepších výsledků? Zkoušel jste takový vzorec najít?

Nepřemýšlel jste o umístění kamery na rotační rameno, které by rotovalo okolo skenovaného objektu, případně rotovat se samotným objektem umístění kamery na pevné statické podložce? Jakým způsobem by to zjednodušilo postprocessing dat?

Jak poznáte kvalitu výsledného modelu? Jaká používáte kritéria?

Proč jste si vybral právě zvolený objekt pro skenování? Nezkoušel jste i objekty jiné velikosti?

Zkoušel jste hledat, zda-li je podobné řešení již někde v komerční praxi implementováno?

Jakou část zpracování dat jste nahradil?

Jak funguje vnitřní algoritmus pro skládání bodů z obou kamer?

Jakou knihovnu jste použil?

Nešlo do této knihovny použít data pro polohu kamery? Byl výsledek lepší/horší?

Členové státní zkušební komise:

Doc. Ing. Jindřich Matoušek, Ph.D.

Ing. Martin Goubej, Ph.D.

Ing. Pavel Balda, Ph.D.

Ing. Lucie Houdová, Ph.D.

Ing. Jakub Královec, Ph.D.

Ing. Luboš Šmídl, Ph.D.

Ing. Martin Švejda, Ph.D.

Klasifikace: **Výborně**Datum obhajoby: **18. června 2024**
