

Histograms of Oriented Gradients for 3D Object Retrieval

Philipp Lambracht

Tabelle I

EIN BEISPIEL FÜR EINE TABELLE.

One	Two
Three	Four

Abstract—Die 3D Objekterkennung ist ein wichtiges Themengebiet der Mobilen Systeme und der autonomen mobilen geworden. Ein populärer Ansatz um die Ähnlichkeit zwischen 3D Objekten zu bestimmen, sind globale Deskriptoren. Im Zuge meiner Ausarbeitung für das Proseminar „Mobile Systems Engineering“ habe ich den wissenschaftlichen Artikel [5] gewählt und werde den darin beschriebenen Deskriptor, im folgenden HOG3D genannt genauer vorstellen.

I. EINLEITUNG

II. HAUPTTEIL

Einige Referenzen sind [3], [1], [5] , [2] und [4].

A. Meine erste Sektion

Tabelle I zeigt etwas.

B. Meine zweite Sektion

Abbildung 1 zeigt etwas.

Hier sollte ein Bild sein.

Abbildung 1. Inductance of oscillation winding on amorphous magnetic core versus DC bias magnetic field

III. DISKUSSION

REFERENCES

- [1] Sanjeev Arulampalam, Simon Maskell, Neil Gordon, and Tim Clapp. A tutorial on particle filters for online nonlinear/non-Gaussian Bayesian tracking. *IEEE Transactions on Signal Processing*, 50(2):174–188, 2002.
- [2] Navneet Dalal and Bill Triggs. Histograms of oriented gradients for human detection. In *Computer Vision and Pattern Recognition, 2005. CVPR 2005. IEEE Computer Society Conference on*, volume 1, pages 886–893. IEEE, 2005.
- [3] Richard Hartley and Andrew Zisserman. *Multiple View Geometry in Computer Vision (2nd Edition)*. Cambridge University Press, Cambridge, UK, 2003.
- [4] Ralf Kaestner, Sebastian Thrun, Michael Montemerlo, and Matt Whalley. A non-rigid approach to scan alignment and change detection using range sensor data. In *Proceedings of the Symposium on Field and Service Robotics*, pages 179–194, Port Douglas, Australia, July 2005.
- [5] Maximilian Scherer, Michael Walter, and Tobias Schreck. Histograms of oriented gradients for 3d object retrieval. 2010.