

Tin Mišić

0036521636

Naslov rada: Praćenje objekata aktivnim stereo vizualnim sustavom

Sažetak rada: U radu je napravljen pregled pristupa praćenju gibajućih objekata stereo vizijom. Opisana je funkcija stereo vizije u određivanju dubine, tj. pozicije objekta. Objašnjena je razlika između pasivnih i aktivnih stereo sustava, gdje je poseban naglasak stavljen na aktivne sustave. Opisani su pojmovi horoptera, filtera nultog dispariteta i log-polarnog mapiranja koji imaju veliku ulogu u aktivnim stereo sustavima s pokretnim kamerama.

Sadržaj:

1. Uvod
2. Pristupi praćenju gibajućih objekata stereo vizijom
 - 2.1. Stereo vizija
 - 2.2. Aktivni stereo sustav
 - 2.2.1. Horopter
 - 2.2.2. Filter nultog dispariteta
 - 2.2.3. Log-polarno mapiranje
3. Zaključak
4. Literatura
5. Sažetak