

PRACA DYPLOMOWA inżynierska	
<u>Specjalność: Robotyka</u>	nr pracy: D-IAiR-I-14-273
<u>Instytut prowadzący specjalność:</u>	<i>Instytut Automatyki Robotyki</i>
<u>Instytut prowadzący pracę:</u>	<i>Instytut Automatyki Robotyki</i>
<u>Temat pracy: Klasyfikacja obiektów 3D na podstawie danych RGBD</u>	
<u>Temat pracy (w jęz. ang.): 3D Object Classification based on RGBD images</u>	
<u>Zakres pracy:</u> <ol style="list-style-type: none"> 1. Przegląd istniejących rozwiązań dotyczących klasyfikacji obiektów na podstawie chmur punktów 2. Opracowanie algorytmu klasyfikacji obiektów na podstawie chmur punktów 3. Implementacja algorytmu w języku C++ 4. Przeprowadzenie testów szybkości oraz skuteczności klasyfikacji 5. Opracowanie wniosków końcowych 	
<u>Podstawowe wymagania</u> <ol style="list-style-type: none"> 1. Dane pochodzą z kamery RGBD Microsoft Kinect 2. Implementacja algorytmu w języku C++ z wykorzystaniem bibliotek OpenCV i/lub Point Cloud Library 	
<u>Literatura:</u> <ol style="list-style-type: none"> 1. Tangelder J. W., Veltkamp R. C., A Survey of Content Based 3D Shape Retrieval Methods, Multimedia tools and applications, Springer, New York, 2008. 2. Toldo R., Castellani U., Fusiello A., A Bag of Words Approach for 3D Object Categorization, Computer Vision/Computer Graphics Collaboration Techniques, Springer, New York 2009. 	
<i>Imię i nazwisko dyplomanta:</i> Adam Roman Kosiorek	<i>Imię i nazwisko promotora:</i> Prof. nzw. dr Barbara Siemiątkowska
<i>Imię i nazwisko konsultanta: mgr inż. Bogdan Harasymowicz-Boggio</i>	
<i>Temat wydano dnia:</i>	<i>Termin ukończenia pracy:</i>
<i>Miejsce wykonywania praktyki przeddyplomowej: Faurecia R&D Grójec S.A.</i>	
Zatwierdzenie tematu	
Opiekun specjalności	Z-ca dyrektora d/s nauczania