

AKADEMIA GÓRNICZO-HUTNICZA IM. STANISŁAWA STASZICA W KRAKOWIE WYDZIAŁ ELEKTROTECHNIKI, AUTOMATYKI, INFORMATYKI I INŻYNIERII BIOMEDYCZNEJ

KATEDRA AUTOMATYKI I INŻYNIERII BIOMEDYCZNEJ

Praca dyplomowa magisterska

Rozpoznawanie obiektów na obrazach RGB-D pod kątem zastosowań w robotyce

Object recognition in RGB-D images for robotic applications.

Autor: Jakub Olesiński

Kierunek studiów: Automatyka i Robotyka Opiekun pracy: dr inż. Paweł Rotter Oświadczam, świadomy(-a) odpowiedzialności karnej za poświadczenie nieprawdy, że niniejszą pracę dyplomową wykonałem(-am) osobiście i samodzielnie i nie korzystałem(-am) ze źródeł innych niż wymienione w pracy.



AKADEMIA GÓRNICZO-HUTNICZA IM. STANISŁAWA STASZICA W KRAKOWIE FACULTY OF ELECTRICAL ENGINEERING, AUTOMATICS, COMPUTER SCIENCE AND BIOMEDICAL ENGINEERING

DEPARTMENT OF AUTOMATICS AND BIOENGINEERING

Master of Engineering Thesis

Object recognition in RGB-D images for robotic applications.

Author: Jakub Olesiński

Degree programme: Automatics and Robotics
Supervisor: dr inż. Paweł Rotter



Contents

Introduction 7		
1.	RGB-D images	9
	1.1. What is RGB-D, why bother, methods of acquisition	9
	1.2. Related work	9
2.	Representation	11
3.	Keypoints	13
4.	Segmentation	15
5.	Descriptors	17
6.	Chap2	19
7.	Chap2	21
8.	Chap2	23
Su	ımmarv	25

6 CONTENTS

Introduction

8 Introduction

1. RGB-D images

- 1.1. What is RGB-D, why bother, methods of acquisition
- 1.2. Related work

10 1.2. Related work

2. Representation

rgb-d, point clouds, tsdf algos for conversion, timing

3. Keypoints

keypoints

4. Segmentation

segmentation

5. Descriptors

rgb-d, point clouds, tsdf algos for conversion, timing

6. Chap2

7. Chap2

8. Chap2

Summary