POLITECHNIKA WROCŁAWSKA

WYDZIAŁ MECHANICZNY

# KIERUNEK: Automatyka i Robotyka

SPECJALNOŚĆ: Systemy Produkcyjne

## PRACA DYPLOMOWA

## MAGISTERSKA

TEMAT\_PO\_POLSKU

TEMAT\_PO\_ANG

AUTOR:

Kamil Kozdrowiecki

PROMOTOR:

Dr inż. Krzysztof Chrapek

W10/I24

OCENA PRACY:

### WROCŁAW 2016

SPIS TREŚCI

# Cel i zakres pracy

# Założenia projektowe

## Środowisko

## Funkcjonalność

# Teoria stereowizji

# Dobór osprzętu

## Jednostka obliczeniowa

## Kamery

# Protokół komunikacyjny

## Stawiane wymagania

## TCP

# Oprogramowanie jednostki obliczeniowej

## Struktura

## Klasa CStereoCalib

## Klasa CStereoVision

## Klasa CTCPConnection

# Oprogramowanie robota

## Struktura

# Testowanie oprogramowania

## Kalibracja

## Filtrowanie

## Analiza dokładności

# Podsumowanie

# Bibliografia

# Spis ilustracji

# Spis tabel

# Spis załączników