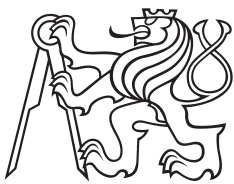


Bakalářská práce



České
vysoké
učení technické
v Praze

F3

Fakulta elektrotechnická
Katedra kybernetiky

Detekce objektů z hloubkové kamery

Lukáš Kunt

Vedoucí: Dr. Petr Štěpán
Studijní program: Kybernetika a robotika
Květen 2020

Poděkování

Prohlášení

Abstrakt

Klíčová slova: slovo, klíč

Vedoucí: Dr. Petr Štěpán
Ústav X,
Uliční 5,
Praha 99

Abstract

Keywords: word, key

Title translation: Object Detection
from Depth camera — Journey to the
who-knows-what wondeland

Obsah

0.1 Použitý hardware	1
Literatura	3

Obrázky

Tabulky



■ 0.1 Použitý hardware

Všchna data použita v práci, byla pořízena kamerou Intel® Realsense [1]



Literatura

- [1] Min Sung Ahn, Hosik Chae, Donghun Noh, Hyunwoo Nam, and Dennis Hong. Analysis and noise modeling of the intel realsense d435 for mobile robots. In *2019 16th International Conference on Ubiquitous Robots (UR)*, pages 707–711. IEEE, 2019.