VŠB - Technická univerzita Ostrava Fakulta elektrotechniky a informatiky Katedra informatiky

Student:

Zadání diplomové práce

Bc. Michal Falát

Studijní program:	N2647 Informační a komunikační technologie	
Studijní obor:	2612T025 Informatika a výpočetní technika	
Téma:	Analýza řidiče za pomocí sférických kamer	
	Driver Analysis Usin	g Spherical Cameras
Jazyk vypracování:	slovei	nština
Zásady pro vypracování:		
Analýza objektů s pomocí sférické kamery je v posledních letech hodně rozvíjené téma. Aplikace tohoto druhu může být použita například v oblasti samo-řiditelných vozidel.		
 Popište základní pojmy a metody v oblasti analýzy aktivit lidských postav v obrazech. Seznamte se s volně dostupnými knihovnami a popište jaké možnosti nabízí v této oblasti (například OpenPose, wrnchAI, TensorFlow, OpenCV). S pomocí knihoven vytvořte vybraný analyzátor řidiče za pomocí sférických kamer. Experimentálně ověřte funkčnost, přesnost a rychlost navrženého řešení na dostupných datasetech. Své závěry řádně zdokumentujte v textu práce. 		
Seznam doporučené odborné literatury:		
[1] Cao, Zhe et al. "Realtime Multi-Person 2D Pose Estimation Using Part Affinity Fields." 2017 IEEE Conference on Computer Vision and Pattern Recognition (CVPR) (2017)		
[2] V. Belagiannis and A. Zisserman, "Recurrent Human Pose Estimation," 2017 12th IEEE International Conference on Automatic Face & Gesture Recognition (FG 2017), Washington, DC, 2017, pp. 468-475.		
Formální náležitosti a rozsah diplomové práce stanoví pokyny pro vypracování zveřejněné na webových stránkách fakulty.		
Vedoucí diplomové práce: Ing. Radovan Fusek, Ph.D.		
Datum zadání:		
Datum odevzdání:		
doc. Ing. Jan Platoš vedoucí kated		prof. Ing. Pavel Brandštetter, CSc. děkan fakulty