

Object tracking with deep neural networks

Santeri Salmijärvi

School of Electrical Engineering

Bachelor's thesis

Espoo Work in progress! Compiled: 09:21:30 2017/06/05

Thesis supervisor:

D.Sc. (Tech) Pekka Forsman

Thesis advisor:

M.Sc. (Tech) Mikko Vihlman

Author: Santeri Salmijärvi

Title: Object tracking with deep neural networks

Date: Work in progress! Compiled: 09:21:30 2017/06/05

Language: English

Number of pages: 5+4

Degree programme: Bachelor's Program in Electrical Engineering

Supervisor: D.Sc. (Tech) Pekka Forsman

Advisor: M.Sc. (Tech) Mikko Vihlman

abstract in english

Keywords: keywords in english

Tekijä: Santeri Salmijärvi

Työn nimi: Kohteenseuranta syvillä neuroverkoilla

Päivämäärä: Work in progress! Compiled: 09:21:30 2017/06/05 Kieli: Englanti
Sivumäärä: 5+4

Koulutusohjelma: Sähkötekniikan kandidaattiohjelma

Vastuuopettaja: TkT Pekka Forsman

Työn ohjaaja: DI Mikko Vihlman

lyhyt tiivistelmä suomeksi

Avainsanat: avainsanat suomeksi

Contents

| | |
|--|-----|
| Abstract | ii |
| Abstract (in Finnish) | iii |
| Contents | iv |
| Abbreviations | v |
| 1 Introduction | 1 |
| 2 Conclusions | 2 |
| References | 3 |
| Appendices | 3 |
| A Finnish summary - Suomenkielinen tiivistelmä | 3 |
| A Kohteenseuranta syvillä neuroverkoilla | 4 |

Abbreviations

Acronyms

HRI Human-Robot Interaction

1 Introduction

introductionkappale [1] (ei käänny jos ei cite) Human-Robot Interaction (HRI) duunaa lyhenteet oikein HRI.

2 Conclusions

conkluuksiokappale

References

- [1] Harnad, S.: *The symbol grounding problem*. Physica D: Nonlinear Phenomena, 42(1-3):335–346, 1990.

Appendices

A Finnish summary - Suomenkielinen tiivistelmä

A Kohteenseuranta syvillä neuroverkoilla

Pitkä tiivistelmä suomeksi (3 sivua)