

Průběh obhajoby diplomové práce:

- Rozšířená realita
- Aplikace AR
- Bezdrátová rozšířená realita
- SLAM
- Průběh SLAM algoritmu
- Schéma systému rozšířené reality
- Kalibrace kamery
- Nakreslení měřicího oblaku z obrázku
- Hledání a párování měřicími body
- Návrh virtuálního objektu
- Vkládání objektu do reálného prostředí
- Interakce
- Ústřední praktické části práce
- Závěr

OTÁZKY:

- Je možné měřit bez měřitelů kde to bude odhadu pohybu kamery?
(jaký je to případně vhodné odpovídá principu tohoto přístupu?)
- Kde se v aplikaci objevují měřicí body?
- Co znamená ORB-SLAM?
- Proč jste vybrala ORB-SLAM?

Klasifikace: *vyborně*

Datum obhajoby: 22. června 2022