

## Průběh obhajoby diplomové práce:

- o motivace diplomové práce (motivace pro řízení viděly)
- o postupy řízení (kalibrační kamera, lineární model, ...)
- o kalibrační kamera (druhy kalibrační)
- o řídicí lineární model přibývá se objektivem (obektivní prvek, model prvek, model pozorovatel - objektiv)
- o experiment - řešení lineárního problému (vyhledávání kalibrační, 3D dilatace, strukturní element)
- o matematická reprezentace (první metody LUT resp. dilatace LUT)
- o sledování objektivu se 2D (navícny alg., metody)
- o řídicí systémy (přibližně 3D projektování)

dotazy:

- o Uvažuje parametrizace modelu místo Look-VP kalibrační?
- o Podrobněji práce 3D bodů a modelů?  
(výběr významných bodů)
- o Podrobněji práce bodů a objektů na výhledové scéně?  
(vzhledem ke geometrii objektů)
- o Gaussova přes - možná otázka.
- o Praktická umístění kamery, optického systému, model  
přibývá kamera a optikologické členění.
- o Doba potřebná k sestavení modelu.

Klasifikace: VÝBORNĚ

Datum obhajoby: 25. června 2013



podpis zkoušejícího