

Obsah

Představení autora	4
1 Úvod	5
2 Detekce přímek pomocí duality přímka $\leftrightarrow$ bod	6
2.1 Houghova transformace pro detekci přímek v obraze	6
2.2 Paralelní souřadnice – jemný úvod	8
2.3 Detekce přímek pomocí parametrizace PClines	9
3 Detekce úběžníků v „diamantovém prostoru“	11
3.1 Kaskádová aplikace transformace PClines	11
3.2 Diamantový prostor	14
4 Plně automatická kalibrace kamery v dopravě	15
4.1 Kalibrace kamery – určení úběžníků	15
4.2 Konstrukce trojrozměrných obalových kvádrů	16
4.3 Statistická adaptace rozměrů vozidel	17
5 Extrakce obrazových vzorků automobilů	20
5.1 Akvizice vzorků vozidel	21
5.2 Extrakce příznaků pro shlukování vzorků vozidel	22
5.3 Cenová funkce rozdílnosti vozidel	23
5.4 Automatické shlukování vzorků aut	24
5.5 Vzájemná registrace shluků vozidel	24
5.6 Předběžné výsledky	25
6 Závěr	27
Literatura	28