

Obsah

1. Úvod.....	3
2. Cíle disertační práce.....	4
2.1. Inovace odstraněním pohybujících se částí.....	4
2.2. Inovace ostřením do hloubky na základě zpracování obrazu.....	4
2.3. Subsystem dálkového přenosu obrazu pro stereovizi v robotice.....	5
3. Návrh stereovizního systému.....	6
3.1. Parametry získané kalibrací.....	6
3.1.1. Parametry levé kamery.....	7
3.1.2. Parametry pravé kamery.....	9
4. Způsob transformace obrazů podle ostřené hloubky.....	11
4.1. Metoda posunu výřezu obrazu.....	11
4.2. Způsob určení optimální disparity.....	14
4.3. Filtry optimálních disparit.....	17
5. Testy subsystému přenosu obrazu.....	19
5.1. Kvalita při kompresi obrazu.....	19
5.2. Vliv kvality při kompresi na velikost dat.....	19
5.3. Vliv kvality u komprese na úspěšnost při hledání korespondence.....	21
5.4. Vliv kvality při kompresi na celkovou rychlost přenosu.....	23
5.5. Zhodnocení subsystému přenosu obrazu.....	24
1. Závěr.....	25
Publikace autora.....	27
Literatura.....	28