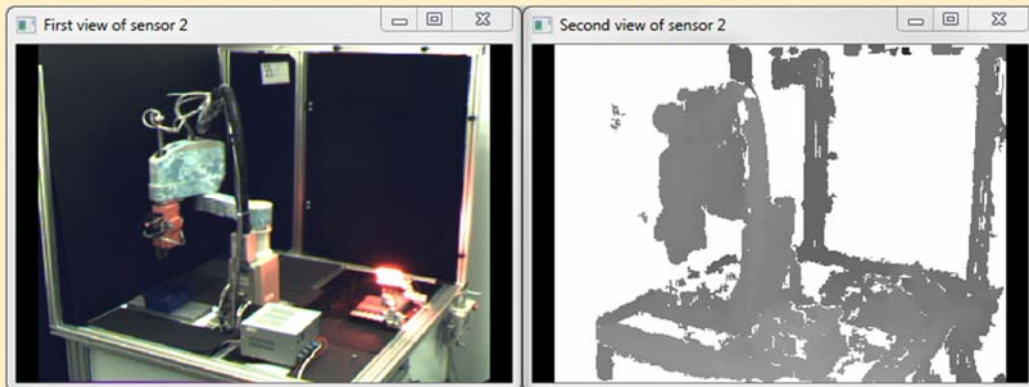




# 3D-Positionserfassung in der Mensch-Maschine-Kooperation

## Lernphase Hintergrund

*(Ausgangsbasis – Beobachtung der Szene)*



Farbbild (linke Kamera)

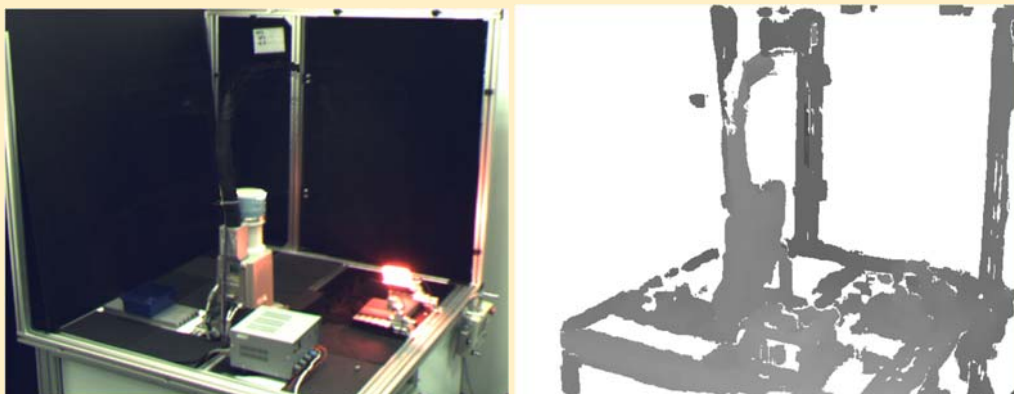
Disparitätsbild



# 3D-Positionserfassung in der Mensch-Maschine-Kooperation

## Lernphase Hintergrund

*(nur stationäre Szeneninhalte)*



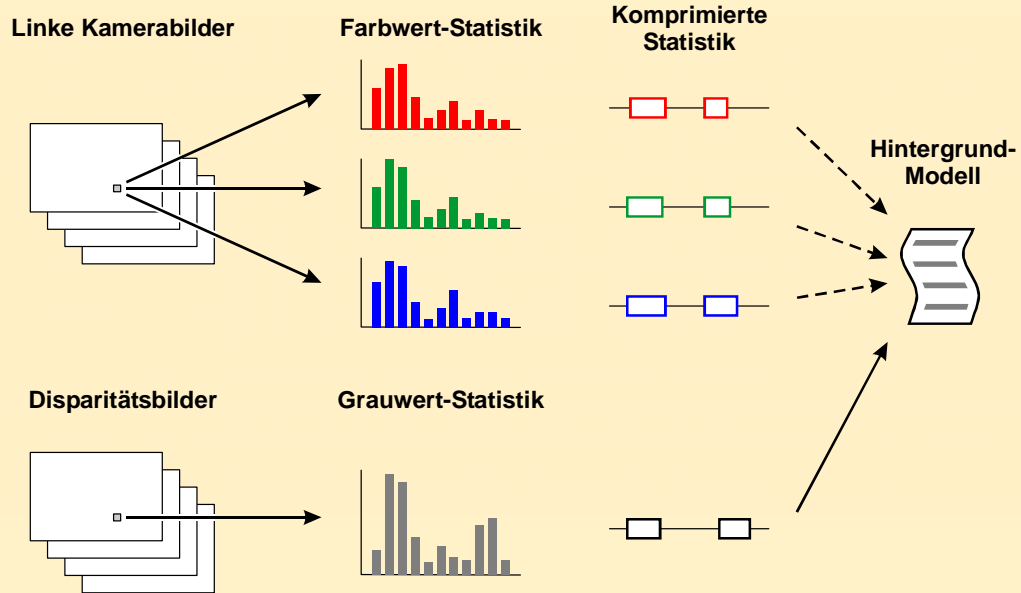
Farbhintergrundmodell

Disparitätshintergrundmodell



# 3D-Positionserfassung in der Mensch-Maschine-Kooperation

## Kombination Farbe- Disparität für Hintergrundmodellierung



21.07.2011

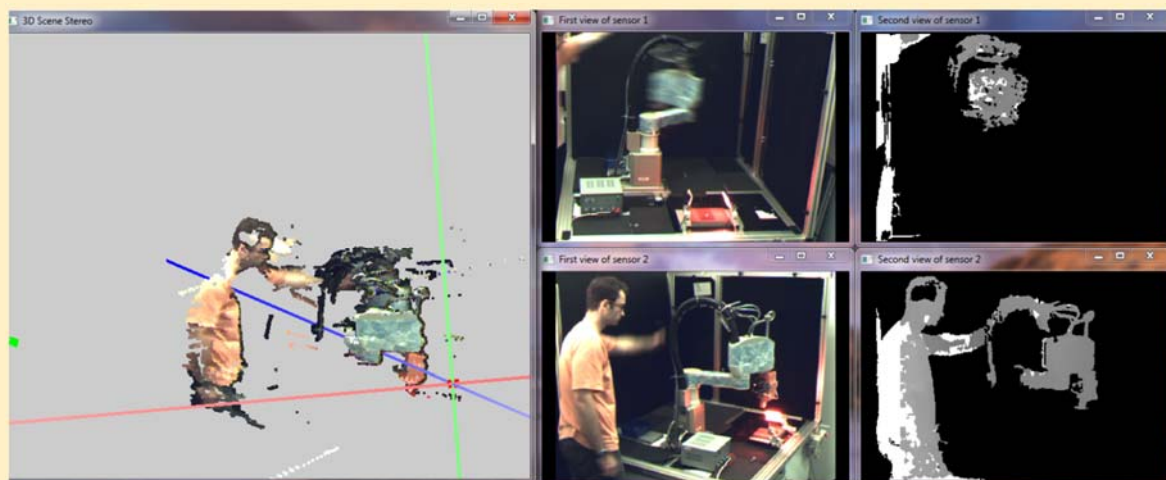
Seite 3

Verbundprojekt BILD - ROBO



# 3D-Positionserfassung in der Mensch-Maschine-Kooperation

## Stereobildverarbeitung der Vordergrundobjekte



attributierte 3D-Punktewolke

Originalbilder  
Stereopaar

Tiefenkarten



21.07.2011

Seite 4

Verbundprojekt BILD - ROBO

