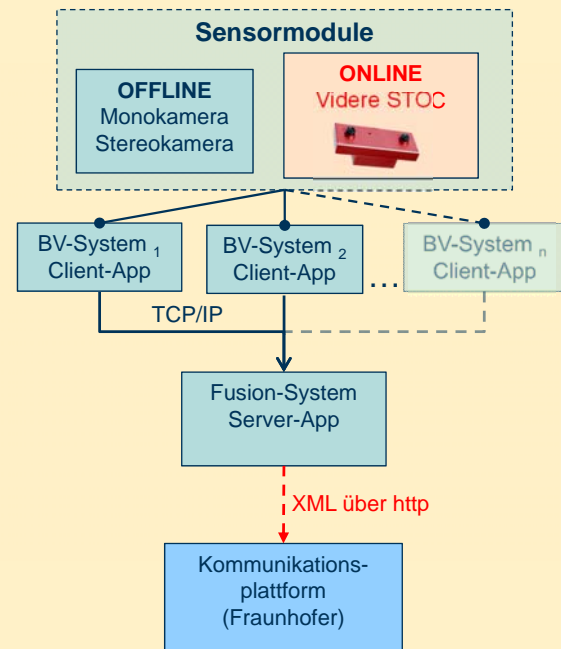




3D-Positionserfassung in der Mensch-Maschine-Kooperation

Funktionalität des Überwachungssystem

- Kalibrierung und Bildkorrektur der Sensormodule (intrinsisch, Stereo, extrinsisch, Farbe)
- Tiefenbilder aus Stereokameras
- Disparitäts- und Farbbild basierte Hintergrundmodellierung
- 3d-Objektsegmentierung (Mensch, Roboter) und Modellierung (Ellipsoide)
- Übertragung der Modellparameter an die Kommunikationsplattform



06.10.2015

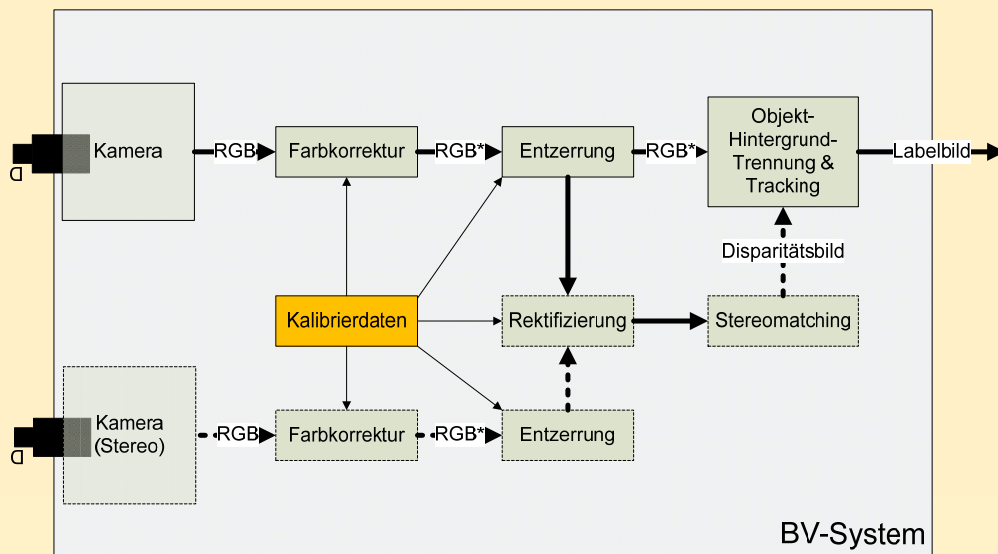
Seite 1

Verbundprojekt BILD - ROBO



3D-Positionserfassung in der Mensch-Maschine-Kooperation

Komponenten des Bildverarbeitungssystems



06.10.2015

Seite 2

Verbundprojekt BILD - ROBO





3D-Positionserfassung in der Mensch-Maschine-Kooperation

Komponenten des Mastersystems

