



Hogyan láthat az autó a sofőr helyett? Ismerd meg a számítógépes látás működését!

A bemutató során áttekintjük, hogy milyen érzékelőket lehet autókra szerelni és ezek hogyan működnek. Kiemelten foglalkozunk a digitális kamerákkal és a környezet háromdimenziós szkennelésére alkalmas eszközzel, a LiDAR-ral. Áttekintjük a háromdimenziós számítógépes látás algoritmusainak világát. Az előadás során autóra rögzített érzékelők felvételein igazoljuk, hogy a bemutatott módszerek a gyakorlatban is jól működnek. A bemutató során látványos videók és háromdimenziós eredmények egyaránt láthatóak.

Milyen szeme van az autónak?

A hagyományos autónak nincsenek látó érzékelői. Az önvezető autónak van?

Az előadás során röviden áttekintjük, a mérnökök milyen érzékelőkkel szerelik fel az autókat, hogy képesek legyenek az emberhez hasonlóan a környezetüket "látni".



Mit lát az autó?

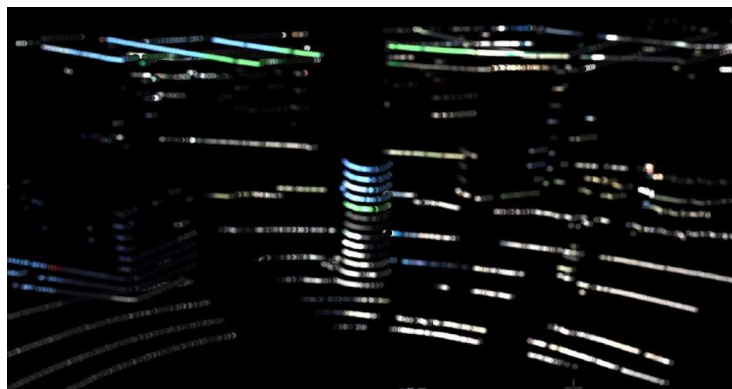
Bemutatjuk, hol áll jelenleg a tudomány, mi mindent tudunk a környezetünkből felismerni. Példákon keresztül megmutatjuk, milyen feladatokat képesek a látó rendszerek programozói már most megoldani.

Hogyan lát az autó?

Az autók látását egyszerűbb és bonyolultabb algoritmusok segítségével oldják meg. Megismerkedünk a térbeli látás alapjaival.

Mit hoz a jövő, mikorra várhatóak az első teljesen önvezető autók?

Szerintünk ezt a kérdést senki sem tudja biztosan megválaszolni, de azt meg tudjuk mutatni, milyen akadályokat kell még leküzdeni ahhoz, hogy sofőr nélküli lehessen autózni.



További információért keresse: hajder@inf.elte.hu