

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

A bemutató során megmutatjuk, 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 láthatóak.

Milyen szeme van az autónak?

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

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

Mit lát az autó?

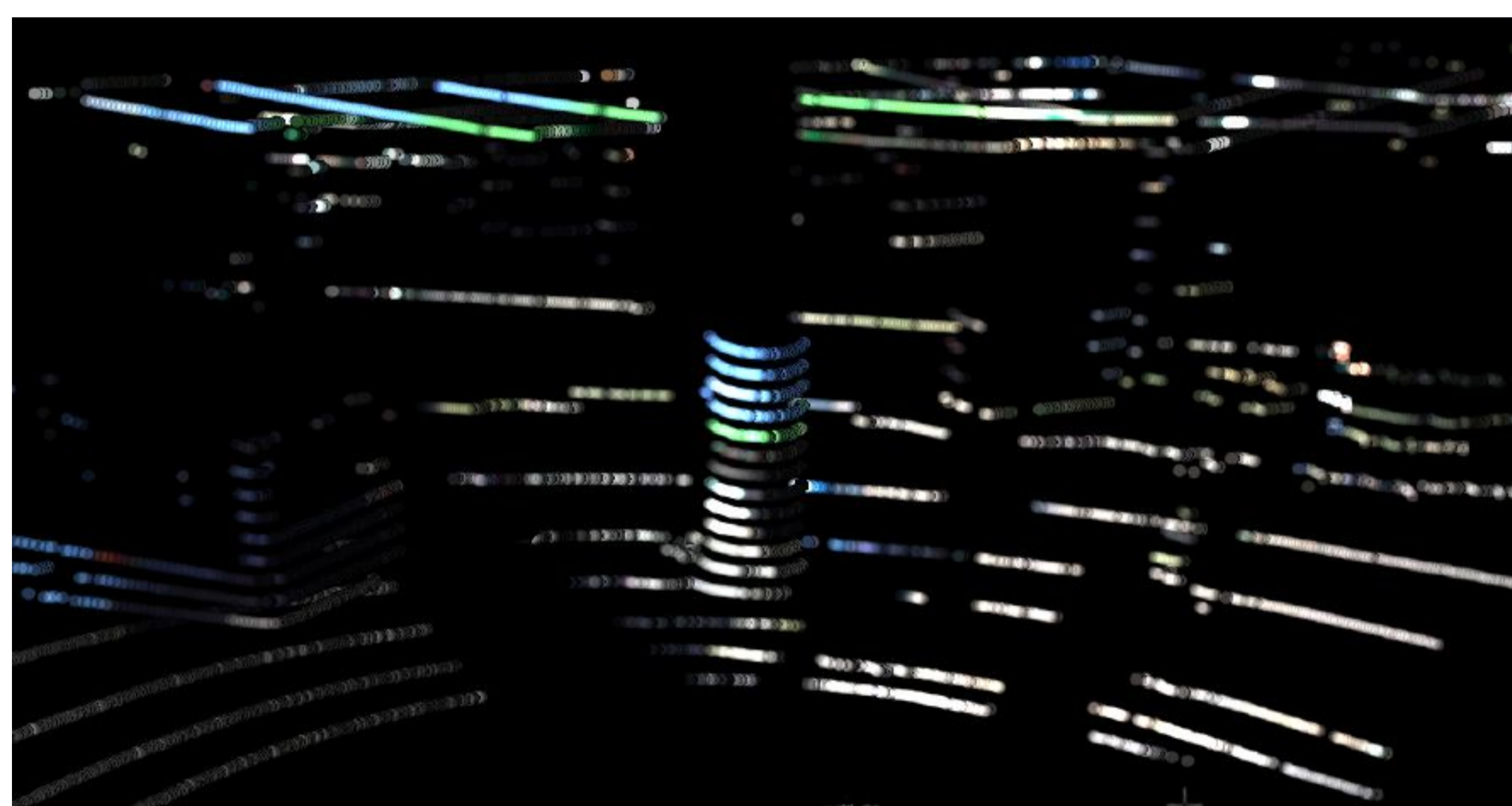
Bemutatjuk, hol áll a tudomány, mi mindent tudunk a környezetünkből felismerni. Megmutatjuk, milyen feladatokat képesek a látó rendszerek programozói már most megoldani.

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 önvezető autók?

Szerintünk ezt a kérdést senki sem tudja biztosan megválaszolni. Áttekintjük, hogy milyen akadályokat kell még leküzdeni ahhoz, hogy sofőr nélkül is lehessen autózni.



További információért keresse: hajder@inf.elte.hu

EFOP-3.6.3-VEKOP-16-2017-00001: Tehetséggondozás és kutatói utánpótlás fejlesztése autonóm járműirányítási technológiák területén. A projekt a Magyar Állam és az Európai Unió támogatásával, az Európai Szociális Alap társfinanszírozásával valósul meg.

Együttműködésben:



BEFEKTETÉS A JÖVŐBE