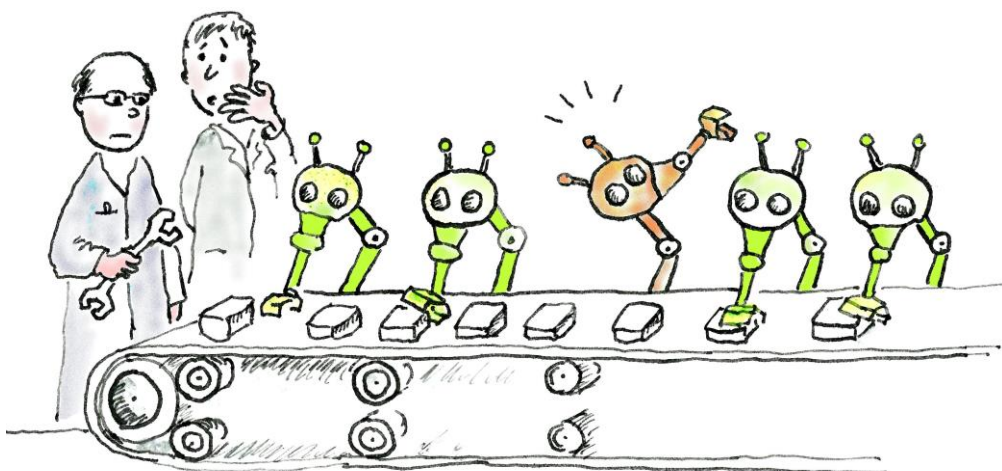


... ze života robotů a lidí ...



...POŘÁD NÁM TVRDÍ, ŽE JE R.U.R. ...

© V. Vlachová 2018

**Datum konání:** **středa 12. září 2018** od 9:00 hodin

**Adresa místa konání:**

Technická univerzita v Liberci  
Budova G, Univerzitní náměstí 1410/1, Liberec  
(posluchárna G312)  
GPS: 50.773225N, 15.076125E

<http://www.tul.cz/kde-nas-najdete>

**Součástí semináře je prezentace firem ve vestibulu ve 3. patře**

**Občerstvení a oběd pro zaregistrované účastníky je zajištěn.**

Ubytování si účastníci zajišťují sami, doporučené možnosti jsou:

Unihotel (<http://unihotel.tul.cz/>)

Vš koleje (<http://letniubytovani.tul.cz/>).

**Technická univerzita v Liberci**  
**Fakulta mechatroniky, informatiky a mezioborových studií**  
si dovoluje Vás pozvat na 6. ročník odborného semináře

## **Moderní metody rozpoznávání a zpracování obrazových informací '18**

Cílem semináře je setkání odborné veřejnosti a prezentace zajímavých aplikací a možností programového a technického řešení problémů počítačového zpracování obrazu pro náročné průmyslové aplikace.

**Odborní garanti:** doc. Ing. Milan Kolář, CSc. a Ing. Jaroslav Vlach, Ph.D.

**Program:**

- 9:00 Zahájení (M. Kolář – FM TU Liberec)
- 9:10 Zpracování surových dat z pole mikrolometrů (M. Rozkovec – FM TU Liberec)
- 9:35 Aplikace bin picking s použitím senzorové fúze (V. Hotař – FS TU Liberec)
- 10:00 Novinky v oblasti aplikování kamer Cognex (P. Bártík – APPLIC Liberec)
- 10:25 3D kamerová měření (P. Růčka – ELCOM Ostrava)
- 10:50 **coffee break**
- 11:05 Navigace autonomních robotů - více z praktického hlediska (D. Herman – RCE systems)
- 11:30 Rozpoznávání defektů pomocí vizuální inspekce (P. Šmíd – Pekat Vision)
- 11:55 Kamery a 3D (T. Gřeš – ATEsystem Ostrava)
- 12:20 Využití metod deep learning v počítačovém vidění v prostředí MATLAB (J. Jirkovský – Humusoft)
- 12:45 **oběd**
- 13:45 3D scanner pro bin picking v robotice (J. Vereš – Photoneo Slovensko)
- 14:10 Inteligentní systémy z pohledu etiky a práva (A. Krausová – Ústav státu a práva AV ČR)
- 14:35 Učící se klasifikátory obrazu pro aplikace strojového vidění (O. Havle – FCC PS Praha)
- 15:00 Cesta za hranice prostorového a časového rozlišení kamer (F. Šroubek – ÚTIA AV ČR)
- 15:25 Kamerová navigace robotu ve 3D (N. Havlíčková – ATEsystem Jablonec)
- 15:50 Diskuse a závěr

**Registrace a aktuální informace na odkazu:**

<http://www.fm.tul.cz/ustavy/ustav-mechatroniky-a-technicke-informatiky/aktivity-ustavu/seminar-2018>.