



mn seminar

Qualitätsbewertung und Kalibrierung von 3D-Kameras

3D-Kameras finden durch ihren kompakten Aufbau und ihren moderaten Preis vielfältige Anwendungen, z.B. Anwesenheits- und Lagekontrolle in der Warenlogistik, Lagebestimmung in der Robotik oder der Hinderniserkennung bei autonomen Fahrzeugen. Die Abstandsbestimmung mit 3D-Kameras ist jedoch ein komplexer physikalischer Messprozess, der einer Vielzahl von systematischen Fehlerquellen unterliegt. Das volle Potential von 3D-Kameras lässt sich nur ausschöpfen, wenn diese Fehlerquellen erkannt und kompensiert werden. Der Vortrag behandelt die Grundlagen der 3D-Kameratechnik und stellt den im Studiengang OBV entwickelten Prüfstand zur Charakterisierung und Kalibrierung von 3D-Kameras sowie Beispiele für die Kalibrierung vor.



Prof. Dr. Stephan Nesor
(fbmn)

Di 17. April 2018,
16:15 Uhr

Hochschule Darmstadt
Schöfferstraße 3
Gebäude C 10 Raum 8.01