

Методы распознавания места для локализации робота с использованием графа 3D-сцены

Tuesday, 20 May 2025 14:15 (12 minutes)

Проект посвящен разработке методов локализации робота в условиях отсутствия спутниковых сигналов с использованием графа 3D-сцены. Основная задача включает отслеживание перемещения объектов по последовательности изображений и прогнозирование изменений сцены. В работе проведен анализ современных методов трекинга, таких как CoTracker3 и SAM-2, выбрана оптимальная модель, а также разработан алгоритм для трекинга и визуализации результатов, проведено сравнение методов. Результаты проекта планируется внедрить в практику совместно с Центром робототехники Сбера.

Primary author: TSATURIAN, Egor

Presenter: TSATURIAN, Egor

Session Classification: 20-Машинное обучение и нейросети

Track Classification: Машинное обучение и нейросети