

Závěrečné cvičení

Pavel Krsek, Vladimír Petřík, Libor Wagner

květen 2023

Program a jeho funkčnost

- ◆ Programy jsou většinou funkční a splňují zadání.
- ◆ Hodně týmů se pokusilo o experimentální hodnocení.
- ◆ Úlohu 3 řeší jeden tým. Zatím jsem neviděl výsledek.

Počet řešení

	Úloha 1	Úloha 2	Úloha 3
Předtermínu	3	5	0
Konec semestru	1	3	1

Problémy řešení

- ◆ Problém rozmyšlení a úplností algoritmu
- ◆ Zotavení z chyby

Obecné připomínky

- ◆ Úroveň odevzdaných zpráv se meziročně zlepšila.
- ◆ Bodové hodnocení a dosažitelné známky jsou předem známy. Úloha 2 odevzdaná v řádném termínu neodpovídá známce A.
- ◆ Úroveň či míra detailů se často ve zprávě mění (zhoršuje ke konci).
- ◆ Posuzováno kriticky, žádná ze zpráv nesplňuje “Různý pohled na obsah zprávy”.

Různý pohled na obsah zprávy

1. Text a údaje ve zprávě musí umožnit úplnou implementaci navržených metod a algoritmů. Člověk se stejným vzděláním jako autor (například spolužák) by měl být schopen podle technické zprávy algoritmus znovu implementovat se stejným chováním a výsledky.
2. Popis a uvedené hodnoty musí být dostačující pro posouzení správnosti a funkčnosti navržených metod a algoritmů jiným technikem s podobným vzděláním.
3. Obsah zprávy by měl přesvědčit čtenáře o funkčnosti implementovaného řešení (pečlivě popsané experimenty, výsledky, grafy). Musí umožnit opakování experimentů.

Rychlost řešení úlohy

Výsledný čas

Tým (členové)	Úloha 2	Úloha 1	Poznámka
Jacková, Šťastný, Tran	2:06	—	
Klivan, Vinklárek, Železný	3:40	×	
Künstler, Pavlín, Rubáš	5:00	6:40	
Košťák, Meisner, Mešter	6:25	2:59	
Jindrová, Malenický	16 min	8 min	
Klimt, Klouda, Vajskebr	—	0:45	

Pouze aktuální výsledky, nebyly změřeny časy všech týmů.

Možnost letní brigády

5/5

Základní informace

- ◆ ČVUT v Praze, CIIRC, oddělení: Robotics and machine perception (RMP), skupina: Robot perception (ROP)
- ◆ 3-6 týdnů, možné rozdělit dle Vašich možností

Další informace

<https://www.ciirc.cvut.cz/teams-labs/rmp/rop/rop-group-description/summer-internships-for-students-in-2023/>

Vybraná témata

- ◆ Motion imitating robotics [Krsek]
data processing (filtration), trajectory planning (approximation and resampling)
- ◆ Collection of dataset with robotic manipulator [Petrik]
 - Program robotic manipulator (the mounted camera on the desired trajectories).
 - Collect a dataset of images for object 6D pose tracking.
 - Script/metrics for the dataset evaluation.