

Cieľom tejto práce je navrhnúť a implementovať riešenie pre lokalizáciu objektu pomocou dvoch kamier. Navrhnuté riešenie zistí vzájomnú polohu kamier pomocou kalibrácie. Následne užívateľ vyberie objekt v záberoch kamier, ktorý bude systém sledovať. Pre túto úlohu preskúmame rôzne algoritmy, ktoré rozdeľujeme do dvoch skupín – algoritmy založené na detekcii a algoritmy založené na sledovaní z viacerých obrázkov. Po obrdžaní polohy objektu v oboch kamerách, vypočítame polohu objektu v 3D pomocou triangulácie.