DOI: https://doi.org/10.15407/techned2016.05.085

УДК 62.529

ОЦІНКА ТОЧНОСТІ ПОЗИЦІОНУВАННЯ СИСТЕМИ ВІДЕОСУПРОВОДЖЕННЯ

Журнал	Технічна електродинаміка
Видавник	Інститут електродинаміки Національної академії наук України
ISSN	1607-7970 (print), 2218-1903 (online)
Випуск	№ 5, 2016 (вересень/жовтень)
Сторінки	85 – 87

Автори
Т.О.Терещенко[1*], докт.техн.наук, **Ю.С.Ямненко**[1**], докт.техн.наук, **Д.В.Лазарєв**[2]
[1] – Національний технічний університет України «Київський політехнічний інститут»,
пр. Перемоги, 37, Київ, 03056, Україна,
e-mail: tereshhenko50@bk.ru
[2] – Державне підприємство «Державне київське конструкторське бюро «Луч»,
вул. Мельникова, 2, Київ, 04050, Україна,
e-mail: dvlazariev@gmail.com
* ORCID ID : http://orcid.org/0000-0002-8534-0623
** ORCID ID : http://orcid.org/0000-0002-9796-6420

Досліджено вплив затримки обчислення координат об'єкту на точність відеосупроводження об'єктів слідкування шляхом моделювання роботи системи управління приводами. Наведено дані про формалізовану затримку для різних алгоритмів відеосупроводження. Бібл. 6, рис. 3.

Ключові слова: система відеосупроводження, сигнал помилки, модель двигуна постійного струму.

Надійшла 03.02.2016
Остаточний варіант 25.04.2016
Підписано до друку 13.09.2016

УДК 62.529

ОЦЕНКА ТОЧНОСТИ ПОЗИЦИОНИРОВАНИЯ СИСТЕМ ВИДЕОСОПРОВОЖДЕНИЯ

Журнал	Технічна електродинаміка
Издатель	Институт электродинамики Национальной академии наук Украины
ISSN	1607-7970 (print), 2218-1903 (online)
Выпуск	№ 5, 2016 (сентябрь/октябрь)
Страницы	85 – 87

Авторы
Т.А.Терещенко[1], докт.техн.наук, **Ю.С.Ямненко**[1], докт.техн.наук, **Д.В.Лазарев**[2]
[1] – Национальный технический университет Украины «Киевский политехнический институт»,
пр. Победы, 37, Киев, 03056, Украина,
e-mail: tereshhenko50@bk.ru
[2] – Государственное предприятие «Государственное киевское конструкторское бюро «Луч»,

ул. Мельникова 2, Киев, 04050, Украина,
e-mail: dvlazariev@gmail.com

Исследовано влияние задержки вычисления координат объекта сопровождения на точность видеосопровождения путем моделирования работы системы управления приводами. Приведены данные о формализованной задержке для различных алгоритмов видеосопровождения. Библ. 6, рис. 3.

Ключевые слова: система видеосопровождения, сигнал ошибки, модель двигателя постоянного тока.

Поступила 03.02.2016
Окончательный вариант 25.04.2016
Подписано в печать 13.09.2016

Література

1. *Жуйков В.Я., Вербицкий Е.В.* Особенности управления преобразователями постоянного тока // Техн. електродинаміка. Темат. вип. «Проблеми сучасної електротехніки». – 2012. – № 2. – С. 71-73.
2. *Терещенко Т.А., Лазарев Д.В., Александров Д.С.* Применение преобразования Уолша в системе видеосопровождения для вычисления корреляции изображений объектов // Техн. електродинаміка. Темат. вип. «Проблеми сучасної електротехніки». – 2012. – № 2. – С. 133-135.

3. *Hughes A., Drury B.* Electric motors and drives. – Newnes, 2013. – 433 p.
4. *Kristan M.* The Visual Object Tracking VOT2015 Challenge Results // Proceedings of the IEEE International Conference on Computer Vision Workshops. – 2015. – Pp. 1-23.
5. *Nise N.S.* Control Systems Engineering. – Jefferson City: John Wiley & Sons, 2011. – 926 p.
6. *Wu Y., Lim J., Yang M.H.* Online object tracking: A benchmark // IEEE Conference on Computer Vision and Pattern Recognition (CVPR). 2013. – Pp. 2411-2418. DOI: https://doi.org/10.1109/CVPR.2013.312

PDF