

## Projekt ROS3D Rejestracja obrazu stereoskopowego

Badania przemysłowe metod analizy obrazu stereoskopowego 3D, zintegrowane z pracami rozwojowymi w zakresie osprzętu filmowego oraz algorytmów i narzędzi informatycznych automatyzujących rejestrację obrazu 3D, udowodnią poprawność przyjętych założeń tworzenia nowych produktów dzięki wytworzonym demonstratorom i przeprowadzonym testom w warunkach rzeczywistych.

Powstaje **nowy System automatyzacji rejestracji obrazu stereoskopowego 3D** oparty o polskie know-how i konkurencyjny w skali światowej, odpowiadający na popyt dynamicznie rozwijającego się rynku filmowych **produktów 3D w standardzie 4K**.

Zakończona powodzeniem **komercjalizacja wyników Projektu** wynika z uzyskania wysokiej jakości osprzętu filmowego, algorytmów i aplikacji narzędziowych do stereoskopowego osprzętu filmowego oraz kompleksowości filmowych usług operatorskich (opartych na rygorach innowacyjnego procesu), wspartych zaawansowanymi usługami doradczymi i technicznymi.

**Czas realizacji Projektu** planowany jest na **28 miesięcy – od 2013.12.01 do 2016.03.31**.

Wyniki Projektu publikowane są na portalu ROS3D pod adresem [www.ros3d.finn.pl](http://www.ros3d.finn.pl).

Komercjalizację wyników Projektu prezentujemy również na stronie internetowej o produktach CinemaVision [www.cinemavision.com](http://www.cinemavision.com).

Wykaz Konsorcjantów Projektu ROS3D:

- [FINN Sp. z o.o.](#)  
– w roli przedsiębiorcy, Lider,
- [Fundacja Isyrius](#)  
– w roli przedsiębiorcy,
- [OPEN-RnD Sp. z o.o.](#)  
– w roli przedsiębiorcy,
- [Politechnika Łódzka](#)  
– w roli jednostki naukowej,
- [Instytut Nauki i Techniki Stipendium](#)  
– w roli jednostki naukowej.

