

Stellingen

behorende bij het proefschrift

Een systeem voor het verkrijgen en analyseren van beeldsequenties ten behoeve van het modelleren van longitudinaal rijgedrag

Fatemeh Karimi Nejadasl

1. Beeldsequenties van wegen kunnen worden gestabiliseerd, onafhankelijk van verschillen in verkeerssituatie en wegomgeving. [Hoofdstuk 5]
2. Twee opeenvolgende beelden van een gedeelte van een weg kunnen niet in één keer op een betrouwbare manier worden geregistreerd. [Hoofdstuk 3, 5]
3. Voertuigen kunnen op een robuuste wijze automatisch gevolgd worden, zelfs als veel uitschieters in de data aanwezig zijn. [Hoofdstuk 6]
4. De combinatie van UAV met een GPU implementatie (Sinha et al., 2006) van de procedure zoals beschreven in dit proefschrift, leidt tot een geschikt instrument voor dynamisch verkeersmanagement.
5. Traditie en terminologie verbergen de substantiële identiteit van numerieke methoden in de fotogrammetrie en automatische beeldverwerking.
6. Verschillen tussen disciplines zijn soms zo klein dat objecten op nanometer schaal op dezelfde wijze worden behandeld als objecten met een grootte in de orde van meters.
7. De huidige maatregelen tegen het roken in openbare ruimtes bevorderen het afremmen van de klimaatverandering.
8. Gedrag waarvan bekend is dat het specifiek is voor gewervelde dieren kan ook worden waargenomen bij ongewervelden.
9. Het onderdrukken van mensen die hun mening opleggen aan andere mensen is ook oplegging.
10. Iedereen heeft toegang tot een geheim recept om een doctoraat te voltooien.

Deze stellingen worden opponeerbaar en verdedigbaar geacht en zijn als zodanig goedgekeurd door de promotoren, Prof. dr. M. Menenti en Prof. dr. ir. S.P. Hoogendoorn.

Propositions

accompanying the thesis

A system for the acquisition and analysis of image sequences to model longitudinal driving behavior

Fatemeh Karimi Nejadasl

1. Image sequences of road surfaces can be stabilized regardless of differences in traffic situation and surroundings. [Chapter 5]
2. Two consecutive images of a road area cannot be reliably registered at once. [Chapter 3, 5]
3. Tracking of vehicles is robust, even in the presence of many outliers. [Chapter 6]
4. A UAV combined with a GPU implementation (Sinha et al., 2006) of the procedure as described in this thesis is a suitable tool for dynamic traffic management.
5. Tradition and terminology hide substantial identity of numerical methods in photogrammetry and computer vision.
6. Gaps between different disciplines are sometimes so narrow that nanometer-scale objects are treated in the same way as meter-scale objects.
7. Current restrictions on smoking in public places are promoting mitigation of climate change.
8. Behavior known to be specific to vertebrate beings can also be observed in invertebrate ones.
9. Suppressing the people that impose their opinions on other people is also imposition.
10. Everybody has access to a secret recipe to complete a PhD.

These propositions are considered opposable and defensible and as such have been approved by the supervisors, Prof. dr. M. Menenti and Prof. dr. ir. S.P.

Hoogendoorn.