# Milestone 5 - Volledige Semantische Map Delft

In week 9 van het project zijn taken uitgevoerd voor de volgende onderwerpen.

* Trainen van Tiny Yolo
* Dieptebeelden maken met ZED camera
* ORB2 Slam incrementeel leren

Tiny Yolo is getraind op een server in Leiden. Op deze server is Darknet geïnstalleerd en deze is geconfigureerd als Tiny Yolo versie 2. Voor het trainen is gebruik gemaakt van de Kitty Dataset en zijn er 4 classes toegekend die herkend moeten worden. Aan het einde van het trainingssessie is er een recall van gemiddeld 50% van objectherkenning over elke afbeelding. Verder zal de Tiny Yolo v2 getraind worden met verder trainingsmateriaal dat bezit over 2.1 miljoen gelabelde afbeeldingen.

De ZED camera is operationeel gemaakt en hiermee zijn dieptebeelden gegenereerd. De dieptebeelden hebben nog geen specifiek doel in het project. Echter hebben we hier ideeën over die nog besproken zullen worden binnen de groep. Met de ZED camera zijn stereobeelden beschikbaar.

De eerste run in ORB2 Slam is uitgevoerd met de data van de ZED camerabeelden van de locatie “Slinger” in de Haagse Hogeschool. Deze beelden moeten eerst verwerkt worden om een resultaat te krijgen in de vorm van een pointcloud.

