



URBINN

LearningLab rondom autonoom rijdend vervoer binnen stedelijke gebieden (last mile)

Week 5



Inhoud

- Vorige week
- Milestone 3
- Deze week



VORIGE WEEK

- Eigen stereo dataset gemaakt (Slinger).
- Stereo kalibratie van de camera's.
- Pointcloud gemaakt van beelden van de Slinger (Mono)
- Afstanden van objecten in een keyframe



DOEL SPRINT 3

- Milestone 1 - Orientatie project
- Milestone 2 - ORB localization gang Slinger/KITTI
- **Milestone 3 - Object detection gang Slinger/Kitti**
- Milestone 4 - Volledige semantische map (testcase)
- Milestone 5 - Volledige semantische map (Delft)

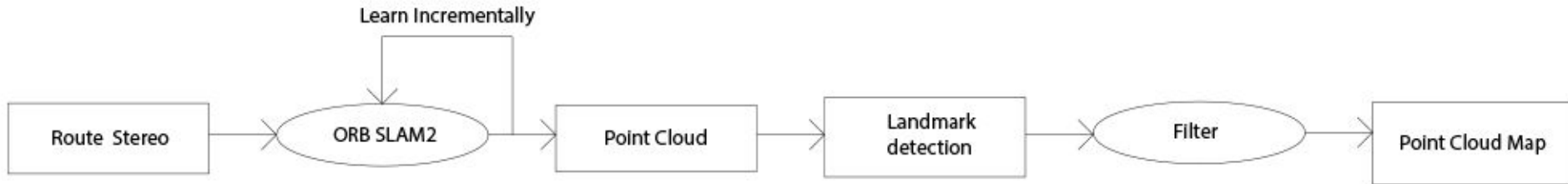
← **Sprint 3**



WAT HEBBEN WIJ GEDAAN

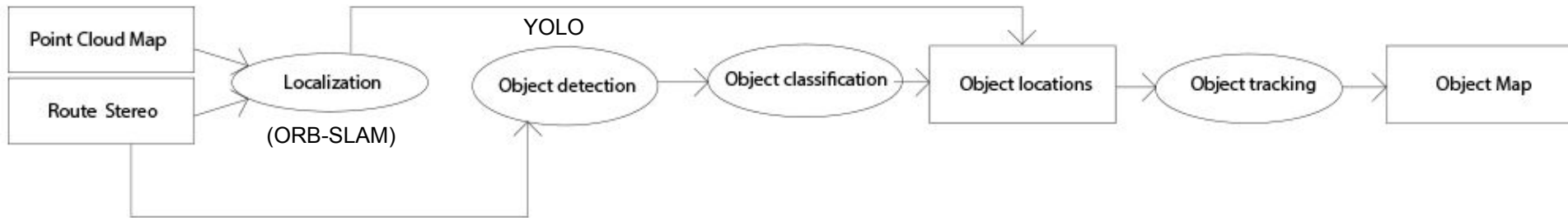
- ORB SLAM 2 documenteren
- Begin evaluatie van de pointcloud
- Object detection framework (YOLO)

Phase 1 : Mapping



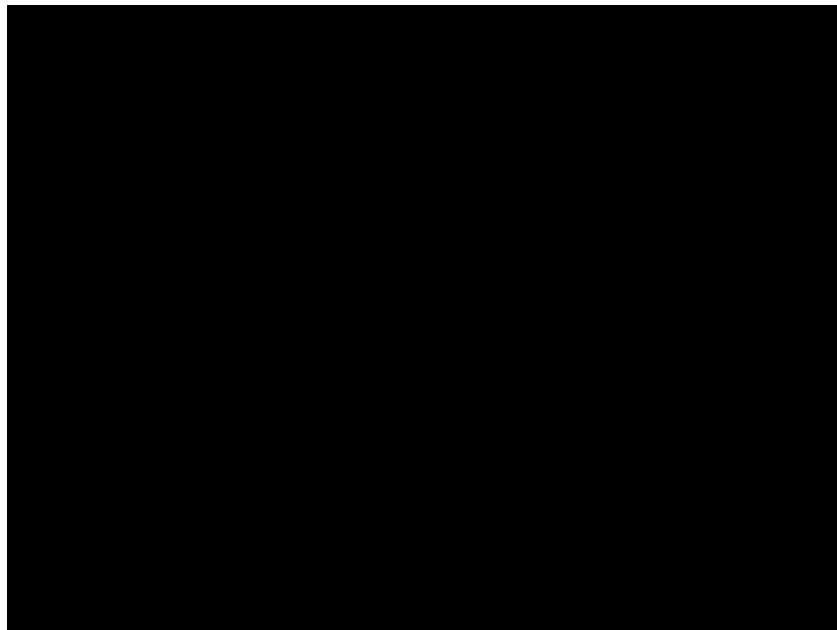
Phase 2 : Driving

Real time





YOLO: You Only Look Once





VRAGEN?

Meer informatie: [URBINN.NL](https://urbinn.nl)

