



URBINN

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

Week 2



LAST WEEK.

Project start-up

Locatieonderzoek

Literatuuronderzoek



WAT HEBBEN WIJ GEDAAN

Implementatie onderzoek:

- Verschillende projecten met eigen algoritmes
- Criteria opgesteld
- Mogelijke kandidaten geselecteerd

SELECTIE VAN ALGORITME.

Name	install completed	open source	config	ROS needed	up-to-date	License
→ ORB-SLAM2	✓	✓	All		✓	GPL v2
→ SVO		✓	Mono			GPL v3
SVO2			All		✓	
mono-LSD-slam	✓	✓	mono	✓		
stereo LSD-SLAM			stereo	✓		
DSO		✓			✓	GPL v3

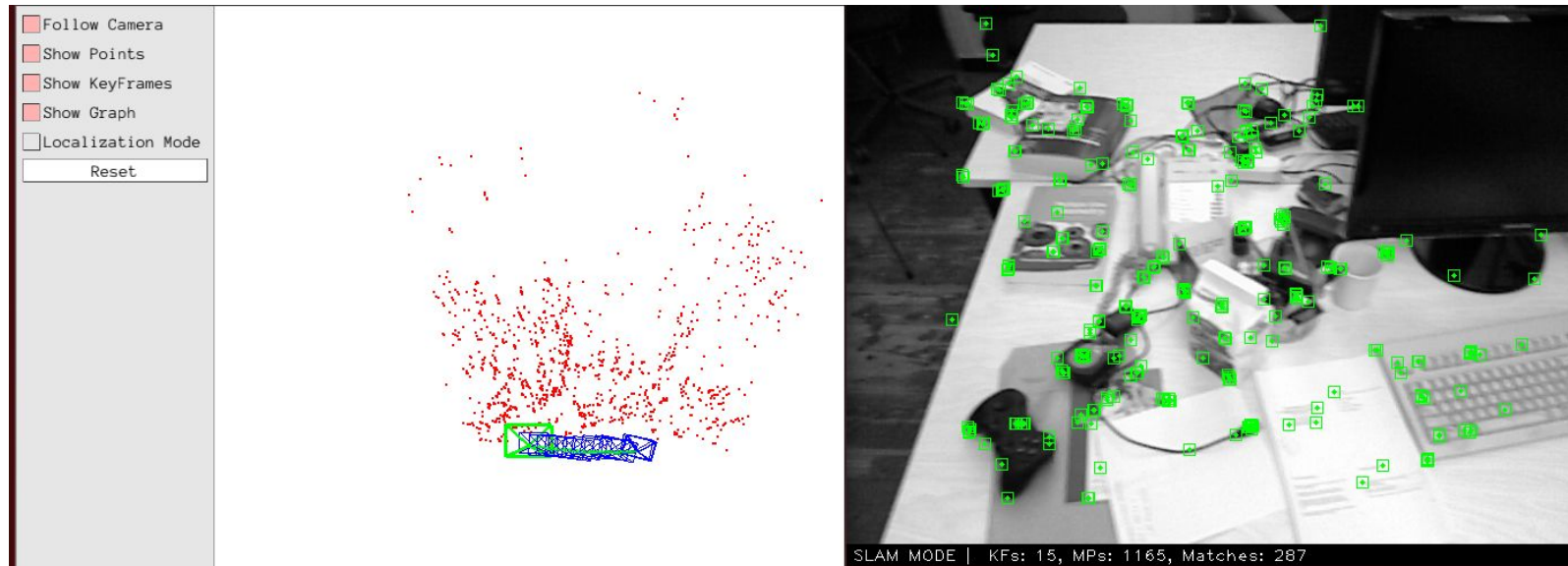


WAT HEBBEN WIJ GEDAAN

Implementatie:

- Geselecteerde kandidaten (ORB-SLAM2, SVO) zijn geïnstalleerd
- Niet altijd makkelijk; projecten zijn vaak incompleet
- Weinig documentatie; Trial-and-error

UITVOER ORB-SLAM2





SPRINT REVIEW: DOELEN BEHAALD?

Op basis van scrum-board wel

Stof is nu 'eigen'

Onderzoek blijft altijd verrassen

Gevoelsmatig veel geleerd





VRAGEN?

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

