



# URBINN

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

Week 4



## VORIGE WEEK

- ORB-SLAM2 geïnstalleerd op de Jupyterhub server.
- Eigen dataset gemaakt (Slinger, Mono).
- Kalibratie van een camera (Mono).
- Pointcloud opslaan



## DOEL SPRINT 2

- 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)

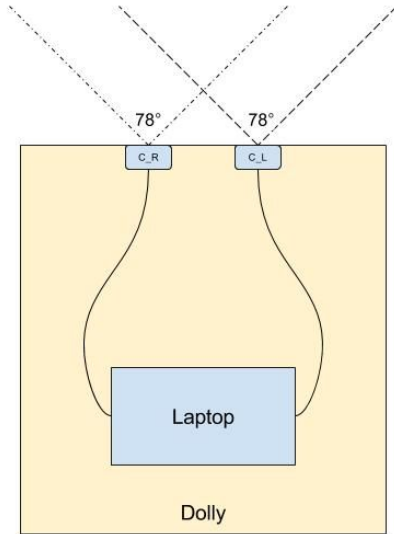
← **Sprint 2**



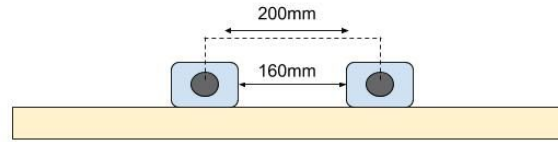
## WAT HEBBEN WIJ GEDAAN

- Eigen stereo dataset gemaakt (Slinger).
- Stereo kalibratie van de camera's.
- Pointcloud opslaan, inladen KITTI dataset.
- Afstanden van objecten in een keyframe

# KALIBRATIE STEREO CAMERA'S

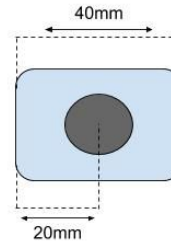


Top view



Front view

Model	Logitech C920
Resolution	640X480
FPS	50
Field of View	78°



Camera specifications

## POINTCLOUD (MONO)



# AFSTAND OBJECTEN (ORB\_SLAM2 op KITTI dataset)





**VRAGEN?**

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

