



URBINN

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

Week 3



VORIGE WEEK

- Selectie van algoritmes
- Eerste test ORB-SLAM2
- Literatuuronderzoek



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

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



VRAGEN?

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

