



URBINN

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

Week 7



Inhoud

- Milestone 4
- Deze week



DOEL SPRINT 4

- 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)

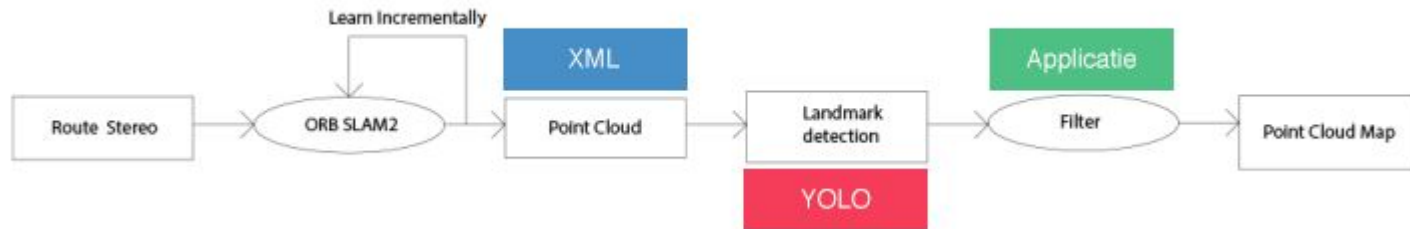
← **Sprint 4**



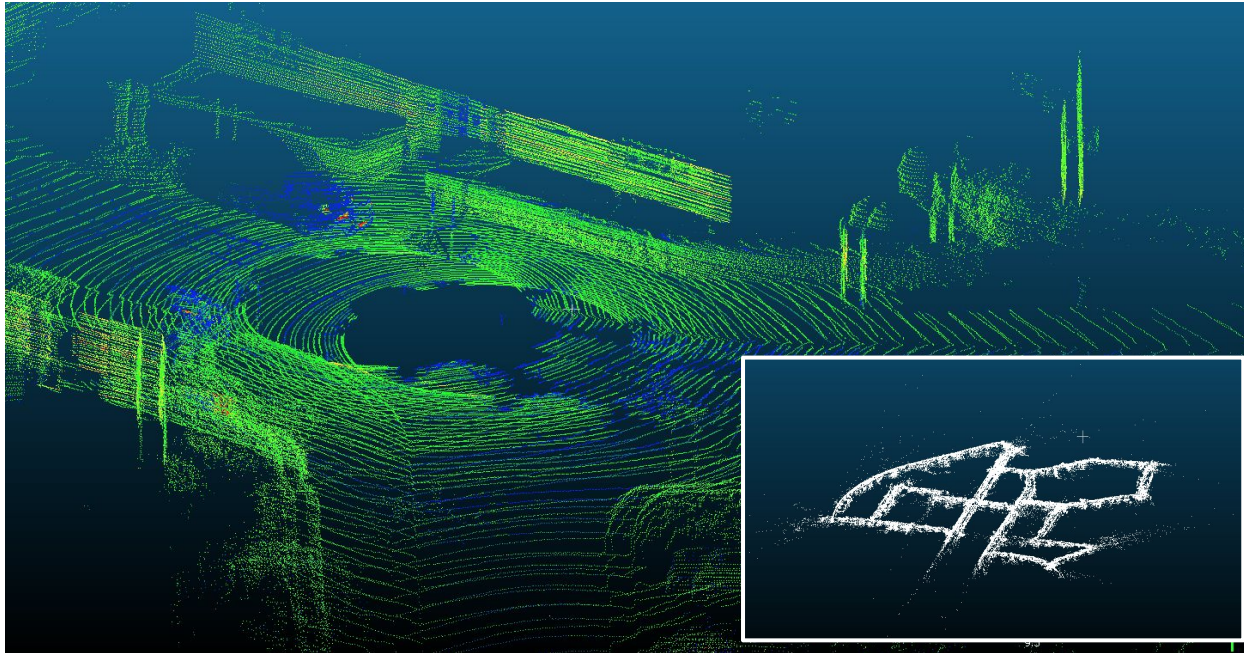
WAT HEBBEN WIJ GEDAAN

- Exporteren data uit ORB_SLAM2 in XML formaat
- Evaluatie van de pointcloud
- Trainingsdata Object detection framework (YOLO)
- Evaluatie object detection framework (YOLO)

EXPORTEREN DATA UIT ORB_SLAM2



EVALUATIE VAN DE POINTCLOUD



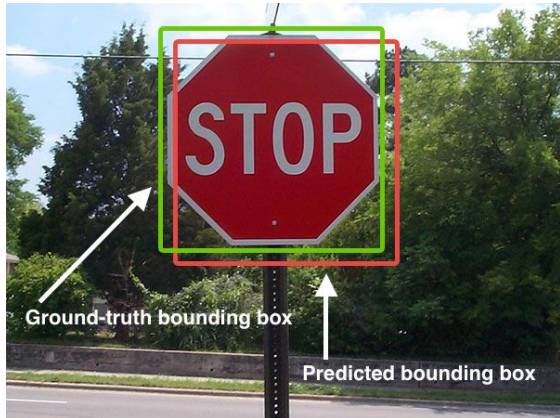


TRAININGSDATA OBJECT DETECTION FRAMEWORK

- Afbakening objecten

EVALUATIE OBJECT DETECTION FRAMEWORK (YOLO)

- Groundtruth gebruikt van de KITTI dataset
- Script
 - False Positives
 - Intersection over Union





VRAGEN?

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

