**Leeswijzer**

**Scrum**

Dit past by scrum omdat bij “Individuals and interactions over processes and tools” scrum gaat voor grooten deels over mensen di appart werken aan onderdelen maar toch samen komen om mogelijke problemen enzo te bespreken.

“Working software over comprehensive documentation” Scrum focused op deliverables stukken werkend software bijvoorbeeld over dosumenten (dit betekent niet date r geen documenten zijn)

“Customer collaboration over contract negotiation” aan het einde van elke sprint probeer je met de opdrachtgever te evalueren of het product nog op het goeie weg zit.

“Responding to change over following a plan” Scrum is hierbij heel passend omdat je na elke sprint kan kijken of het og goed gaat of als de planning aangepast moet worden.

**Presentaties**

Ik heb tot nu toe alleen een presentatie gehouden voor de tweede was ik ziek geweest dus was ik er niet bij. De presentatie die ik heb gehouden was op 15 september dus week 3. De powerpoint is te vinden onder het mapje [Presentaties.](https://github.com/Eyegi/14102307/tree/master/Presentaties) Ook was ik en Kevin verantwwordelijk voor het updaten van de blog in week 3 en 4. Dit is het gedeelte “Milestone 2” di te zien is op <https://kb74.github.io/urbinn/>

**DataCamp**

VoorData camp heb ik alle opdrachten af tot en met Week 6 afgemaakt. De Screenshots hiervan zijn te vinden in het mapje [DataCamp.](https://github.com/Eyegi/14102307/tree/master/DataCamp)

**Coursera**

Voor Coursera heb ik tot nu toe alle Quizzes tot en met week 3 van coursera gehaald. Echter moet i nog de programeer opdrachten nog afmaken en submitten. De screenshots van Coursera is te vinden in het mapje [Coursera.](https://github.com/Eyegi/14102307/tree/master/Coursera)

**Tickets**

**Kijken hoe evaluatie TUM is gedaan:**

Hierbij moest ik Onderzoek doen Samen met Bob om te kijken howe de evaluatie van de TUM database gedaan was en hierbij een document van maken. Dit was nodig omdat wij opzoek waren naar mogelijke evaluatie mogelijkheden voor onze eigen dataset. Samenvatting van de bevinding zijn te vinden in het mapje [Documents](https://github.com/Eyegi/14102307/tree/master/Documents) (Evaluatie TUM & ORB SLAM2).

**Object detection papers lezen**

Hierbij moesten wij de papers van YOLO en Mustafa lezen om te kijken of het toepasbaar zou zijn voor ons project. En later werd deze ook de papers die wij moesten lezen voor het tweede sessie van close reading.

**Beschrijven data structuur KeyFrame in ORB:**

Deze ticket heeft wat tij gekost. De bedoeling was om in het code vann ORB SLAM2 Comentaar te schrijven met doxygen die de uitlegd wat elke gedeelte van de code deed. Dit heeft tijd genomen omdat je eerst tijd in moet snappen om de code te begrijpen en uitesten voordat je kanzeggen wat er gebeurt. Deze issue heb ik samen met Kevin gedaan. Resultaat is te vinden in het mapje [Code](https://github.com/Eyegi/14102307/tree/master/Code)(KeyFrame.cc).

**KITTI point cloud resultaten:**

Deze issue ben ik nog mee de bedoeling is dat de stereo beelden van kitti data set door orbslam op de server gedrait wordt en de resultaten uit kunne krijgen. Aleen is het nog niet gelukt om stereo beelden met orbslam te verwerken.

**SVO uitproberen op test case:**

Hierbij moest ik SVO instaleren en uitproberen op mijn pc het is gelukt om het te installeren en runnen maar halverwegen de images crashed het soms omdat mijn pc niet genoeg rekenkracht voor had.

**REMODE onderzoek:**

Voor deze issue moest ik onderzoeken of REMODE-methode goed was om te gebruiken om afstand te meten uit beelden. Dit bleek niet bij ons te passen omdat het voor MONO-camera’s waren en wij willen gebruik maken van stereo.

**Zoeken naar tutorial/video’s voor LSD SLAM**

In het begin van het project moest ik Video’s en of tutorial zoeken die LSD SLAM kon uitleggen zodat het beter te begrijpen werd door de rest van het groepje.

**Visualisatie point/frame**

Voor deze issue heb ik samen met Daniello gekeken hoe wij de orbs van elke afbeelding kon tonen op de afbeelding. Dit zodat wij een idee konden krijgen waar hij orbs zet. Het is ons gelukt om de X en Y-coördinaten aan te tonen op de afbeelding maar de berekening van de diepte hebben wij nog niet goedkunnen doen.