2018/10/W1—20181010

1.上周学习进度与下周安排：

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| 序号 | 姓名 | 上周进度 | 问题 | 这周计划 |
| 1 | 张璐琪 | 1.A\*完成 |  |  |
| 2 | 虞敏 | 1.paper reading |  | 1．特征提取算法实现。 |
| 3 | 邹响红 | 1. 点云配准方案。 2. 完成代码框架和数据分段。 |  | 1.完成部分特征提取。 |
| 4 | 唐剑波 | 1. 建筑物规则化算法优化及测试。 2. 建筑物特征点、特征线检测算法实现与测试。 3. 标线标注。 |  |  |
| 5 | 王渊 | 1. 深度学习论文reading； 2. 服务器环境配置，分类结果与原文一致，分割结果有问题。 |  | 1.通过深度学习进行其他研究，比如配准。 |
| 6 | 韩旭 | 1. 测试深度学习模型； 2. paper reading |  |  |
| 7 | 梁福逊 | 1. 机载配准paper reading。 | 1.基于视点可视域配准已有人有相似研究。 |  |
| 8 | 米晓新 | 1. 路坎提取到规则化流程走通 2. 大范围数据测试 | 1. 构建拓扑关系时的问题； 2. 高架桥路坎提取不完整。 | 1. |
| 9 | 吴维同 | 1. 逐点分割到体素分割算法优化； |  |  |
| 10 | 董震 | 1. 做广义点云数据处理展示视频。 |  | 后 |
|  |  |  |  |  |

2

2分享

1. 潘越：
   1. ALBERTA， summer intership； about SLAM
      1. Visual slam：RTAB-MAP；
      2. Laser slam：google cartographer（需要调参数， +imu 5cm精度）；LOAM
      3. Future：sematic SLAM
   2. 配准
   3. 滑坡检测

线性分配问题求解方法，

1. 王渊：PointGrid（CVPR，2018）
2. 韩旭：

向量---张量

点云：存在与否？坐标？

输入：b \* n \* 3 \* 1

经过64个3 \* 1的权值分享

变成：b \* n \* 1 \* 64

* 点云标注软件演示：

还差标注结果保存文件类型待确定。

* 点云深度学习：FoldingNet

多视角、体素：目前精度较高

点云深度学习中卷积概念的理解，与卷集核相似性的度量思想。

学习方式：

监督学习：

非监督学习：学习特征。