

# Notulen (29-08-2017)

Het doel van het project is om een semantic map te maken. Dit kunnen we doen door goed te onderzoeken wat erbij komt kijken voor het maken van semantic maps, denk hierbij bij het lezen van papers.

Er zijn backlog items in Waffle.io ingevoerd waaraan gewerkt kan worden. Dit is in principe het scannen van de literatuur om zoveel mogelijk kennis te vergaren. Het idee is om in tweetallen een backlog item op te nemen en hiervoor informatie te gaan verzamelen.

Dergelijke backlog items zijn:

- Het scannen van de literatuur over:
  - Bestaande datasets (Oxford Robotcar Dataset)
  - LSD-SLAM
  - Gebruikte technologieën
  - IR for autonomous driving
  - Sonar for autonomous driving
  - LIDAR for autonomous driving

Tot slot is er afgesproken om op 31 augustus naar de TU Delft te gaan om video-opnames en camera beelden te maken van het gebied waar de auto zou moeten rijden en om zelf het gebied te ontdekken.