

# Notulen – Sprint 6

## Planning

### Urb

- g2o aan de praat (2dgn)
  - o Demo g2o namaken in Python
  - o Punten eerste 40 frames bepalen
  - o In g2o stoppen
- Optimalisatie tracking (volgende week)
- Start maken met local mapping (volgende week)
  - o Keyframe diepte punten updaten
  - o Mappoints culling
  - o Keyframes maken (tip: hoe SVO dat doet?)
  - o Spanning Tree visible keyframes
- eval pointcloud
  - o Vergelijken met pose graph orb2
  - o Pose graph op google maps leggen

### Opnamen:

- Plan maken voor opnamen Delft (on hold)
  - o Setup
- Uitzoeken hoe je GPS coördinaten bij opnamen kan registreren
  - o bv via app mobiel gekoppeld aan laptop (2uur, zoek op internet)

### Orb

- Dump poses frames PRIO (1dag)
- Memory leaks (tot maximaal woensdag)
  - o Alternatief opsplitsen in sequences
- Incrementeel leren
  - o Implementatie aanpassen
    - § GUI uitzetten in localization mode
  - o Testen
    - § Worden nieuwe punten toegevoegd op een bestaande weg?
    - § Testcase nader te bepalen

### Yolo (4dgn zonder labellen)

- Evaluatie
  - o Uitzoeken of training goed verlopen is op een validatie set
  - o Uitzoeken of evaluatie script goed werkt door op training set te testen
- Opnieuw trainen YOLO indien nodig
- Aanpak labeling
- Labellen (continue)