

Notulen (08-09-2017)

Sprint retrospective is gehouden en er zijn de volgende opmerkingen erover.

De SVO testdata build niet. Meerdere mensen zijn tegen dit probleem aangelopen volgens het internet. Er moeten dingen worden aangepast in de core om het überhaupt werkend te krijgen.

Ook is er gekeken naar de voordelen van SVO ten opzichte van ORB-SLAM2. De performance van ORB-SLAM2 kan zo nodig aangevuld worden met delen van SVO.

Voor de rest is de huidige werkwijze over onze aanpak is dat het goed werkt. Er wordt eerst gekeken naar het type algoritme, hier wordt informatie over opgezocht en daarna wordt er gekeken of dit algoritme gecompileerd kan worden. ORB-SLAM2 beknopte samenvatting schrijven verliep zonder problemen. Ook het installeren van ORB-SLAM2 in de VirtualBox verliep ook redelijk soepel. Overwegen voor het schrijven van de code is het coderen in C++ of het overzetten van Python naar C++. Ook bij het verzamelen van beelden in Delft is het een idee om meerdere camera's te gebruiken, namelijk +- 4 camera's. GoPro camera's zijn 120 fps, wide-angle lens en via usb te live streamen.

Tot slot is er een planning gemaakt voor alle milestones per sprints van dit blok. Dit is gecombineerd samen met een notulisten planning. Deze zijn allebei te vinden in Google Drive. Ook is er besproken om bij de Daily Standup te vermelden wie aan welk issue zal gaan werken aan die dag. Zo is het duidelijk wie wat precies gaat doen.