

# Notulen (01-09-2017)

Volgende week vrijdag worden er externe presentaties gegeven voor alle groepen en geïnteresseerden. Hiervoor neigen wij een testcase te maken met een SLAM-algoritme, om te kijken hoe het precies in zijn werking gaat en of wij dit werkend kunnen krijgen. Dit gaan wij doen door informatie te verzamelen over dit algoritme en door een simpel voorbeeld maken.

Dit simpele voorbeeld is een proefopstelling van een tafel (waarvan de lengte en breedte opmeten), met een neutrale achtergrond en een tweetal rubix cubes. Door foto's te maken vanuit verschillende invalshoeken en aan de hand van sequentiële beelden kunnen we het SLAM-algoritme toepassen (in hoeverre dat lukt). Hiermee zouden we de posities van de rubix cubes aan de hand van de opname kunnen inschatten. De opnames kunnen eventueel gemaakt worden met de webcam van een laptop.

Om nader te bepalen hoe wij dit in werking moeten brengen kan er gezocht worden op het internet voor tutorials (ROS.org) die dit stap voor stap uitleggen. Ook is het een goed idee om iedereen in het SLAM-algoritme te laten verdiepen, dit kan gedaan worden door het lezen van papers, het begrijpen van de algoritmes enzovoorts. In de huidige sprint items op Waffle.io staan alle mogelijkheden.

Het idee is om op maandag (04-09-2017) te starten met dit experiment en voor het einde van vrijdag het liefst een direct resultaat te hebben om te kunnen presenteren voor de (eventuele) externe en interne partijen.

Tot slot, worden er vanmiddag presentaties gehouden over alle interne opdrachten van de verschillende groepen. De presentatie die over Urbinn wordt gegeven door Chris en Nektarios zijn te vinden in Google Drive.