Notulen (04-09-2017)

De proefopstelling, die genoteerd staat in de notulen van 1 september ’17, is vandaag uitgevoerd. De proefopstelling is voor een deel aangepast, aangezien er geen Rubix Cubes tot onze beschikking waren (wegens afwezigheid van Kevin). Voor de Rubix Cubes is een blik Pepsi en een Maom Bloxx snoep blokje ervoor in de plaats gekomen. Hiervan zijn de afmetingen opgenomen en verwerkt in de tabel. Op het exacte middelpunt van de tafel is een stip getekend om daar de objecten te plaatsen, en vanaf de zijkant om de 100 mm een foto te maken. Hieronder zijn alle afmetingen te vinden die gebruikt zijn voor het experiment.

**Tafel afmetingen:**

|  |  |
| --- | --- |
| Lengte | 1600 mm |
| Breedte | 1200 mm |
| Sequenties | Om de 100 mm (7 sequenties, vanaf 500 mm tot 1100 mm) |
| Seguenties middelpunt | -300 t/m + 300 |
| Image ID | links naar rechts |

**Blikje afmetingen:**

|  |  |
| --- | --- |
| Hoogte | 115,5 mm |
| Diameter | 65 mm |
| Smalste stuk boven | 54 mm |
| Smalste stuk onder | 51,5 mm |

**Maom Bloxx afmetingen:**

|  |  |
| --- | --- |
| Hoogte | 44 mm |
| Lengte | 27 mm |
| Diepte | 17 mm |

Als camera is een iPhone 7 gebruikt voor het maken van de camerabeelden. Het probleem was echter dat er tot de 500mm geen mogelijkheid was om het object, wat midden op de tafel stond, te zien. Hierdoor waren er geen zestien sequenties, maar zeven sequenties aan foto’s gemaakt. De gemaakte foto’s zijn te vinden in Google Drive.

Tot slot is er geprobeerd om, in een VirtualBox omgeving, het LSD-SLAM-algoritme te implementeren in de ROS-omgeving. Aangezien dit succesvol was, werd er probeert om een foto in het programma in te laden om het algoritme erop toe te passen. Dit werkte ook alleen werd er geen opname gemaakt, het programma sloot het resultaat na een seconden meteen af. Bovendien was het ook niet mogelijk om een sequentie aan foto’s in te laden.