



# URBINN

LearningLab rondom autonoom rijdend vervoer binnen stedelijke gebieden (last mile)

Week 10





---

---

# Inhoud

- Urbinn
- Behaalde doelen
- Tegenslagen
- Fixes
- Planning Sprint

---

## Urbinn

Semantische kaart voor navigatie in stedelijke gebieden

- Opbouwen 3D Kaart
- Vertalen naar locatie op bestaande 2D Kaart
- Real-time herkennen van waypoints (objecten)



---

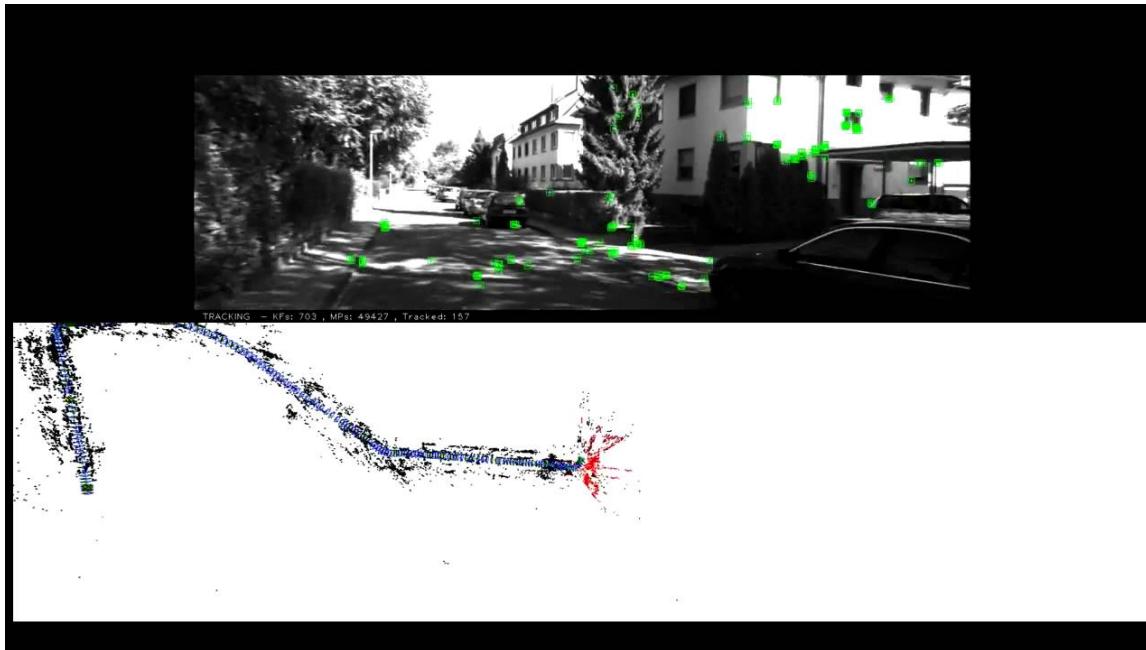
## Yolo-object detectie

- Tiny Yolo is getraind op de Server
- Het kan nu op basis van 7 classes objecten vinden



---

# ORB-SLAM



---

# Tegenslagen

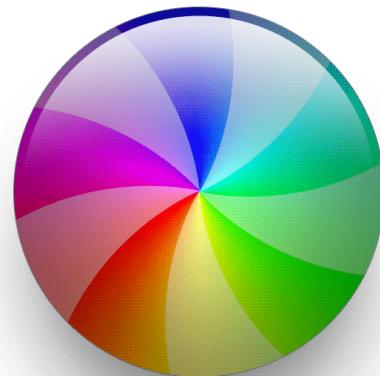
---

# ORB-SLAM

Mac & Ubuntu versie (Lokaal & server)

Beide bevatten verschillende kritische fouten.

Tijdens patchen komen steeds meer fouten naar boven.



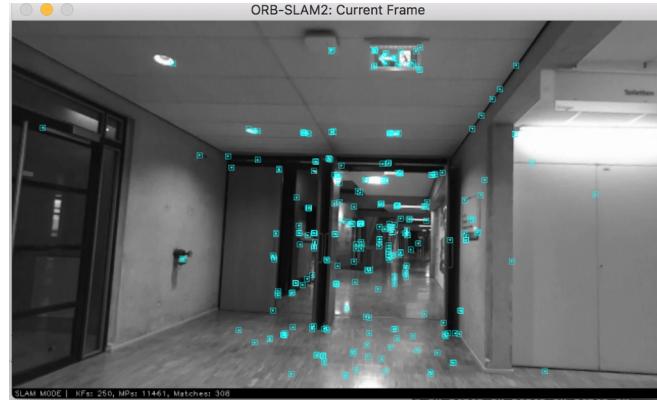
---

# Evaluatie

LiDAR

Dieptebeelden

ZED mesh



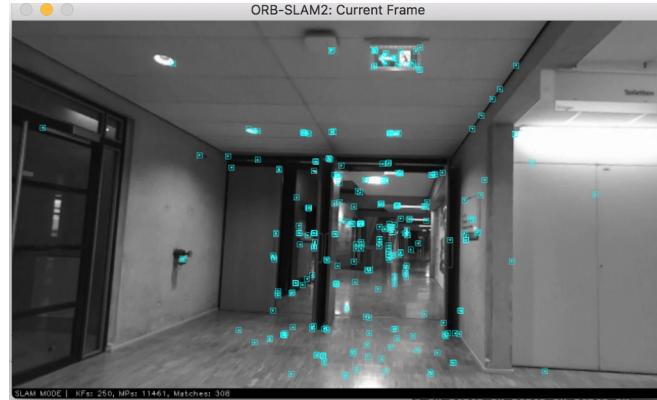
---

# Evaluatie

LiDAR

Dieptebeelden

ZED mesh

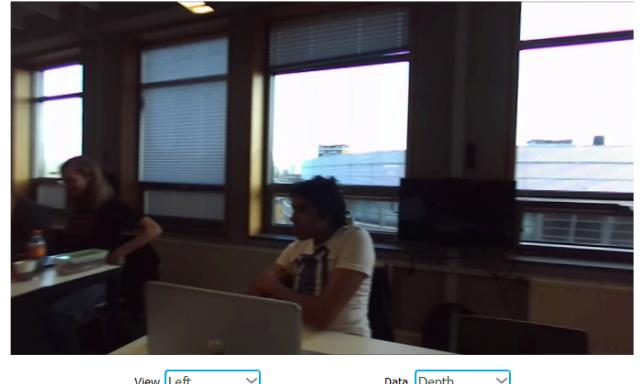
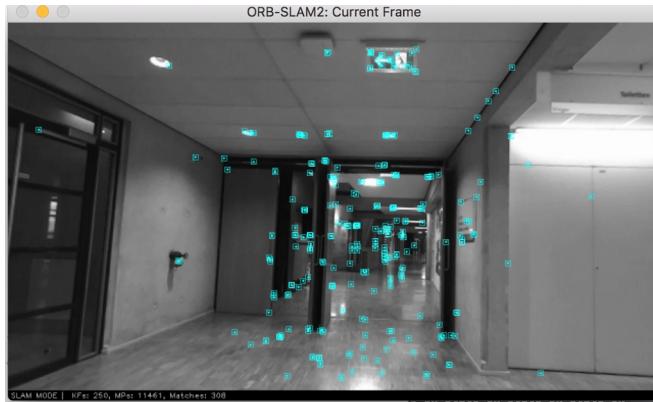


# Evaluatie

LiDAR

Dieptebeelden

ZED mesh



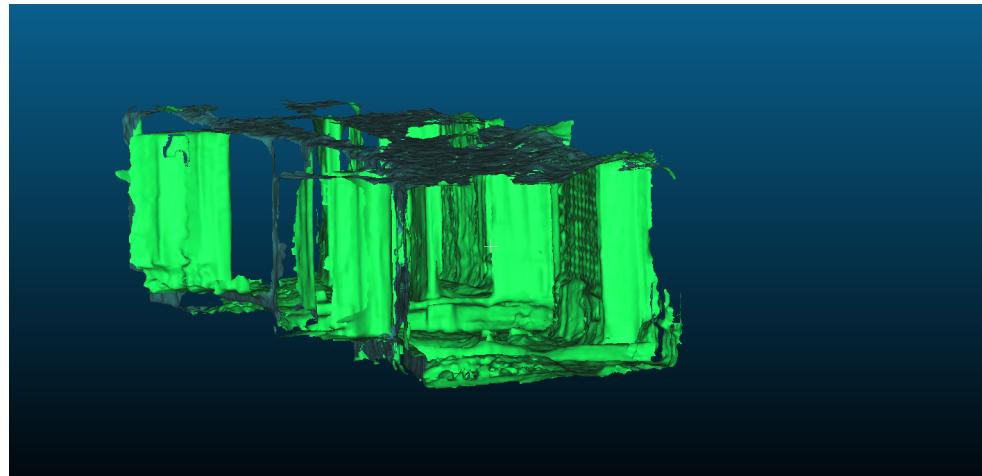
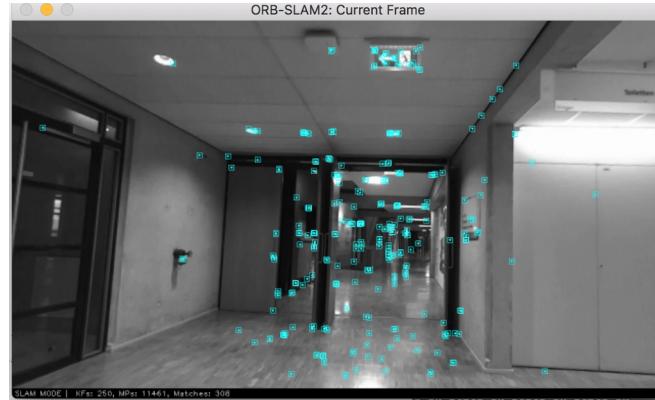
---

# Evaluatie

LiDAR

Dieptebeelden

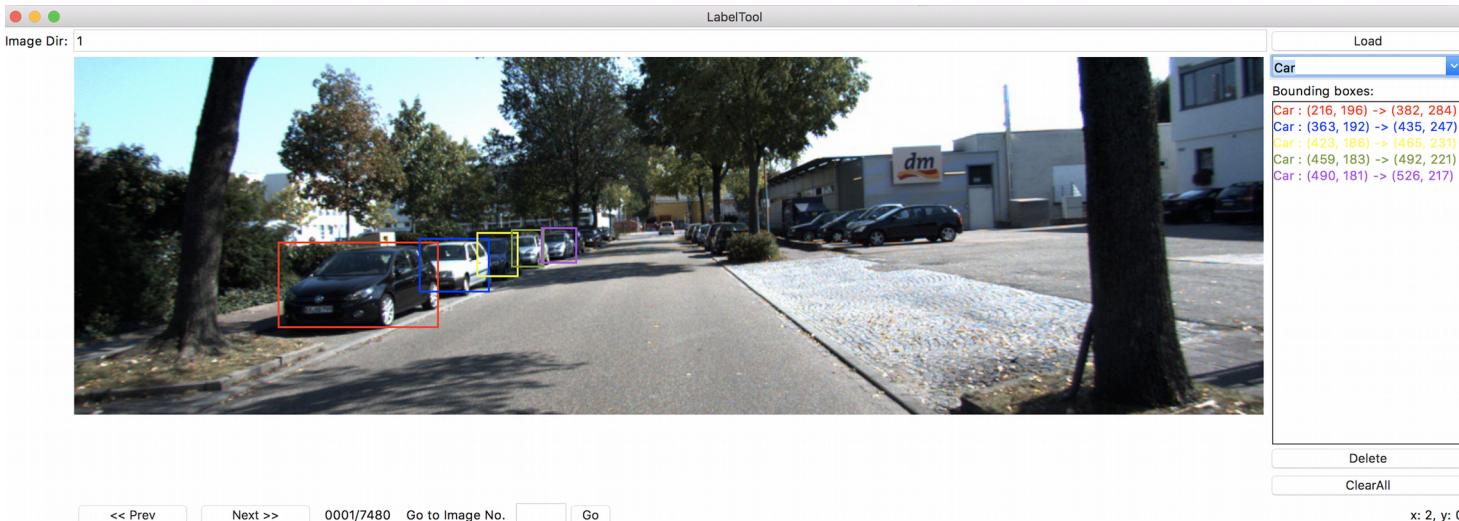
ZED mesh



---

# Nieuwe Ontwikkelingen

# BBox-tool



# Tiny-Yolo



## WAT HEBBEN WIJ GEDAAN

Locatie onderzoeken:



1

2

3

presentatie week 1



# URBSLAM



---

# **Goals voor aankomende sprint**

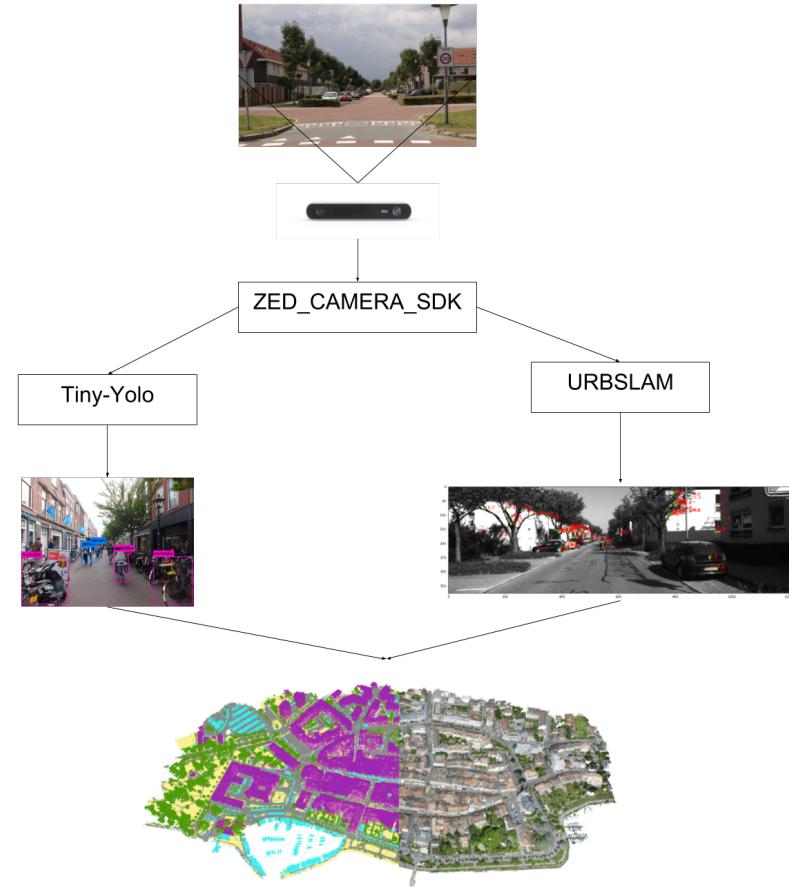


ORB2 fixen

URB evalueren

Eigen dataset samenstellen met BBox

Opnames plannen in Delft



---

# Rapid development

Urbinn developers kit

