



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

Week 9

Inhoud

- Intro
- Sprint 5
- Resultaten
- Verdere Planning
- Vragen

LearningLab Urbinn

- Ontwikkeling autonoom rijdend voertuig
- Binnen stedelijke gebieden



Project Bijdrage

- Semantische map
- Object Herkenning



Sprint 5

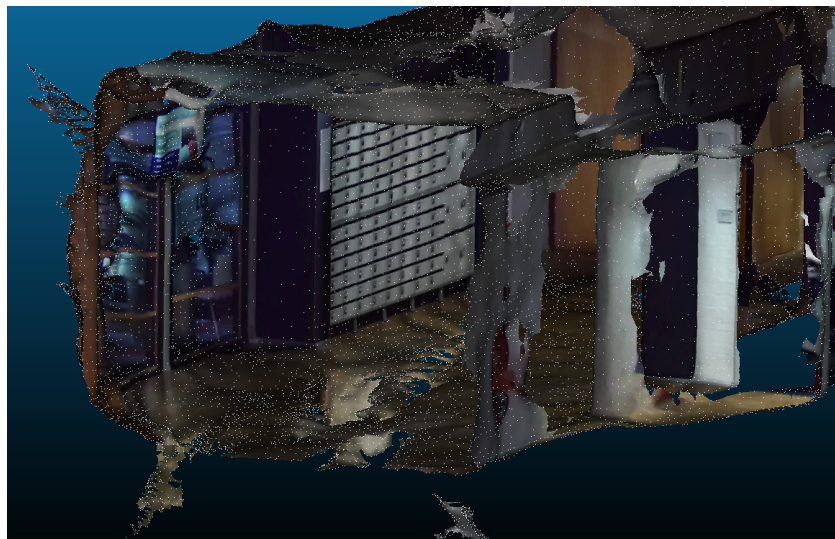
- Verlegging sprint 4
- Tiny Yolo trainen
- Dieptebeeld genereren Slinger
- ORB2 incrementeel leren
- Evalueren Slinger

Tiny Yolo **trainen**

- Darknet geconfigureerd als Tiny Yolo v2
- Formaat afbeeldingen
- Kitty Dataset gebruikt
- average 50% recall training data
- 4 classes nu 7 classes

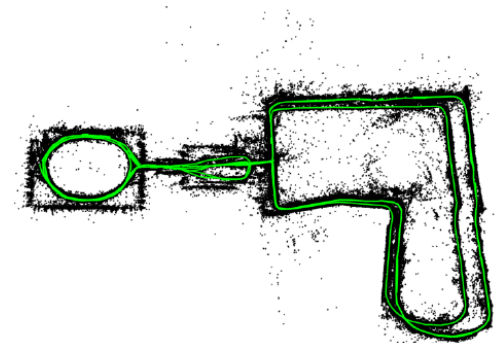
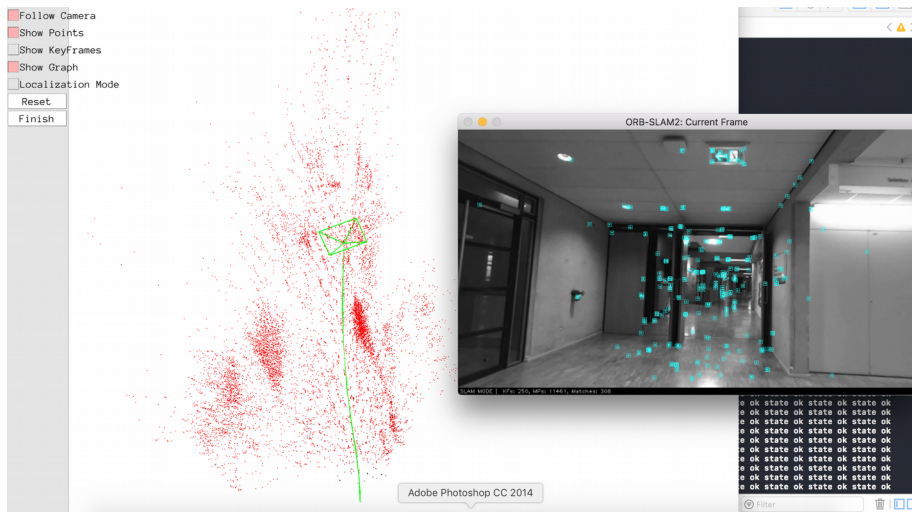
Dieptebeeld genereren

- Zed camera
- Eigen beelden



ORB2 incrementeel leren

- Meerdere malen uitvoeren



Verdere Planning

Sprint 5

- Evaluatie plan opstellen
- ORB en YoLo combineren
- Eigen Dataset opzetten

Vragen



Meer informatie:
[URBINN.NL](https://urbinn.nl)