

SVEUČILIŠTE U ZAGREBU
FAKULTET ELEKTROTEHNIKE I RAČUNARSTVA

DIPLOMSKI RAD br. 1935

Lokalizacija autonomnog vozila u simuliranom urbanom okruženju

Matija Vukić

Zagreb, svibanj 2019.

*Umjesto ove stranice umetnite izvornik Vašeg rada.
Da bi ste uklonili ovu stranicu obrišite naredbu \izvornik.*

Zahvala

SADRŽAJ

1. Uvod	1
2. Problem lokalizacije autonomnog vozila	2
2.1. Lokalizacija	2
2.2. Problem lokalizacije	2
3. Priprema podataka	3
3.1. Simulator - Carla	3
3.2. Opis okruženja	3
3.3. Izvor podataka	3
3.4. Prikupljanje podataka	3
3.5. Point cloud	3
3.6. Ground truth	3
4. Algoritmi lokalizacije	4
4.1. Obitelj algoritama	4
4.2. Opis algoritama	4
4.3. Algoritmi	4
4.3.1. Algoritam 1	4
4.3.2. Algoritam 2	4
5. Eksperimentalni rezultati	6
6. Zaključak	7
Literatura	8

1. Uvod

Uvod rada ...

2. Problem lokalizacije autonomnog vozila

2.1. Lokalizacija

Lokalizacija je ...

2.2. Problem lokalizacije

Problem lokalizacije je netočnost algoritama i šum u očitanjima.

3. Priprema podataka

3.1. Simulator - Carla

Simulator Carla je ...

3.2. Opis okruženja

Opis okruženja ...

3.3. Izvor podataka

Izvor podataka ...

3.4. Prikupljanje podataka

Podaci su prikupljeni ...

3.5. Point cloud

Point cloud je ...

3.6. Ground truth

Transformacije i rotacije vozila ...

4. Algoritmi lokalizacije

4.1. Obitelj algoritama

Koristi se algoritmi su ...

4.2. Opis algoritama

Algoritmi su implementirani u ...

4.3. Algoritmi

4.3.1. Algoritam 1

Opis algoritma

Ovaj algoritam radi tako da ...

Rezultat algoritma

Rezultati algoritma su ...

Evaluacija rezultata

U usporedbi s ground truth ovaj algoritam ...

4.3.2. Algoritam 2

Opis algoritma

Ovaj algoritam radi tako da ...

Rezultat algoritma

Rezultati algoritma su ...

Evaluacija rezultata

U usporedbi s ground truth ovaj algoritam ...

5. Eksperimentalni rezultati

Eksperimentalni rezultati ...

6. Zaključak

Zaključak.

LITERATURA

Lokalizacija autonomnog vozila u simuliranom urbanom okruženju

Sažetak

Sažetak na hrvatskom jeziku.

Ključne riječi: lokalizacija, simulacija

Title

Abstract

Abstract.

Keywords: simulation, localization.