

# 1. fejezet

# Elméletek

- <https://lilianweng.github.io/lil-log/2017/12/31/object-recognition-for-du.html>
  - <https://arxiv.org/pdf/1504.08083.pdf>
  - <https://medium.com/@selfouly/part-2-fast-r-cnn-object-detection-7303e1988>
  - <https://towardsdatascience.com/r-cnn-fast-r-cnn-faster-r-cnn-yolo-object-detection-101-10f3a2a23>
  - <https://papers.nips.cc/paper/5638-faster-r-cnn-towards-real-time-object-detection.pdf>
  - <https://tryolabs.com/blog/2018/01/18/faster-r-cnn-down-the-rabbit-hole-of-object-detection/>
  - <http://www.robots.ox.ac.uk/~tvg/publications/talks/fast-rcnn-slides.pdf>

## 2. fejezet

# Argoverse

- <https://argoai.github.io/argoverse-api/>
  - <https://github.com/argoai/argoverse-api>

## 3. fejezet

# Kamera

<https://www.dev47apps.com/droidcam/linux/>

## 4. fejezet

### Átnézett adatbázis weboldalak

#### 4.1. Adatbázis ajánló

<http://homepages.inf.ed.ac.uk/rbf/CVonline/Imagedbase.htm#autodriving>

- <http://www.cvl.isy.liu.se/en/research/datasets/amuse/>



20130530\_CVL\_1\_StraightForward.zip

Fizetős a nagy adatbázis

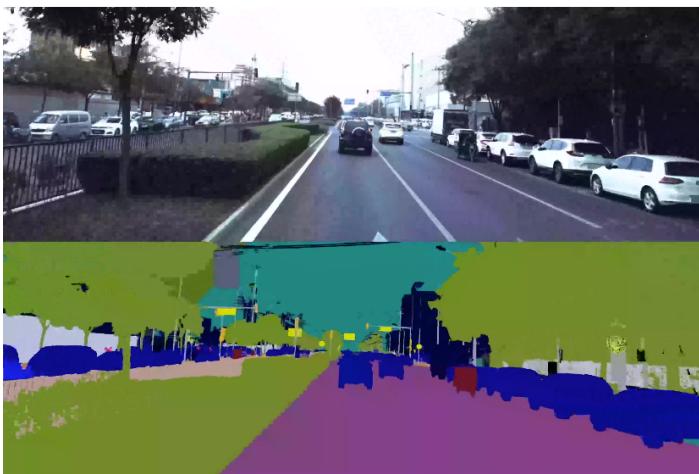
De példák se jók

- [http://apolloscape.auto/car\\_instance.html](http://apolloscape.auto/car_instance.html)



3d\_car\_instance\_sample.tar.gz  
5000 kép autó körönallal, vannak hozzá programok

- <http://apolloscape.auto/scene.html>



road01\_ins.tar.gz  
150 000 kép (videó) pixelszintű szegmentálással  
25 kategória  
vannak hozzá programok

- [http://apolloscape.auto/lane\\_segmentation.html](http://apolloscape.auto/lane_segmentation.html)



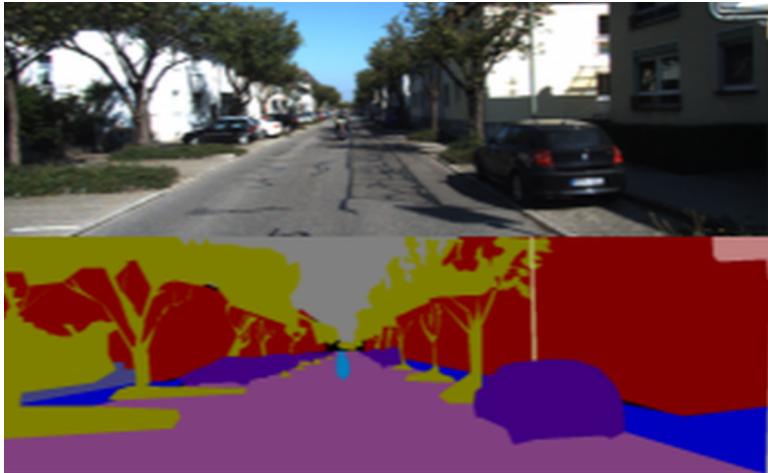
lane\_marking\_examples.tar.gz  
110 000 kép (videó) pixelszintű útsáv szegmentálással  
van hozzá kiértékelő program

- <https://www.argoverse.org/data.html>



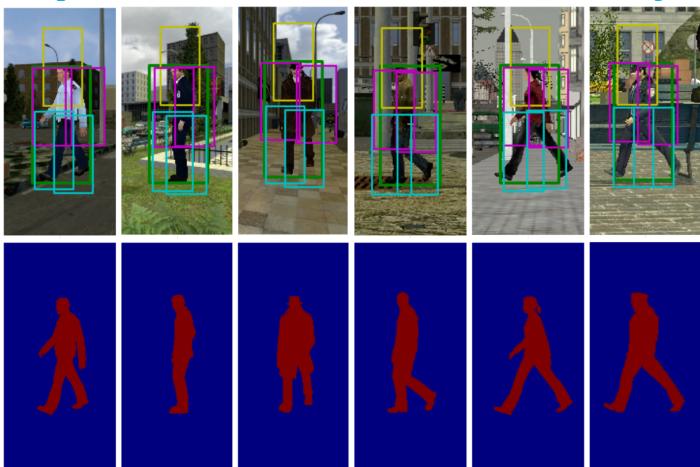
tracking\_sample\_v1.1.tar.gz  
113 15-30 másodperces videó (képekben) befoglaló téglatestekkel és 15 kategóriával  
egyszerre 7 kamerával készült

- <http://adas.cvc.uab.es/elektra/enigma-portfolio/cvc10-semantic-segmentati>



KITTI\_SEMANTIC.zip  
pixel szintű szegmentáció  
de csak 150 kép

- <http://adas.cvc.uab.es/elektra/enigma-portfolio/item3/>



CVC07.zip  
2500 játékban sétáló gyalogos befoglaló négyzettel és pixels zintű szegmentációval  
nem valósághű

- <https://hci.iwr.uni-heidelberg.de/content/bosch-small-traffic-lights-data>



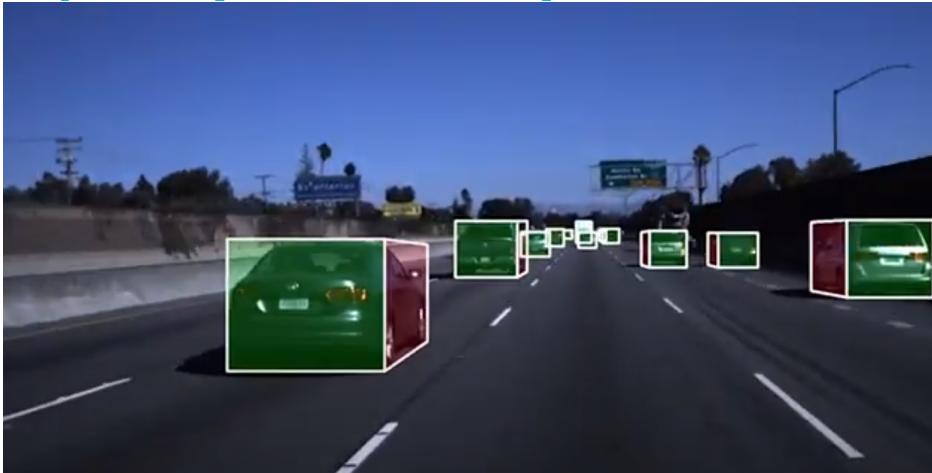
nem töltöttem le még  
13427 kép  
távoli jelzőlámpák befoglalónégyzettel

- <https://drivingstereo-dataset.github.io/>



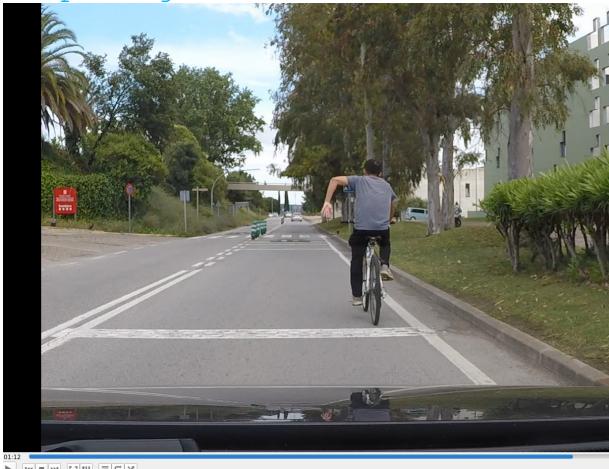
DrivingStereo\_demo\_images.zip  
csak sztereoképek nincs annotálás

- <https://boxy-dataset.com/boxy/>



még nem töltöttem le  
rengeteg adat autókról  
koordináta tengelyekkel párhuzamos élű befoglaló téglatesttel  
<https://www.youtube.com/watch?v=HY05Pthe3TE&feature=youtu.be>

- <https://github.com/VRU-intention/casr>



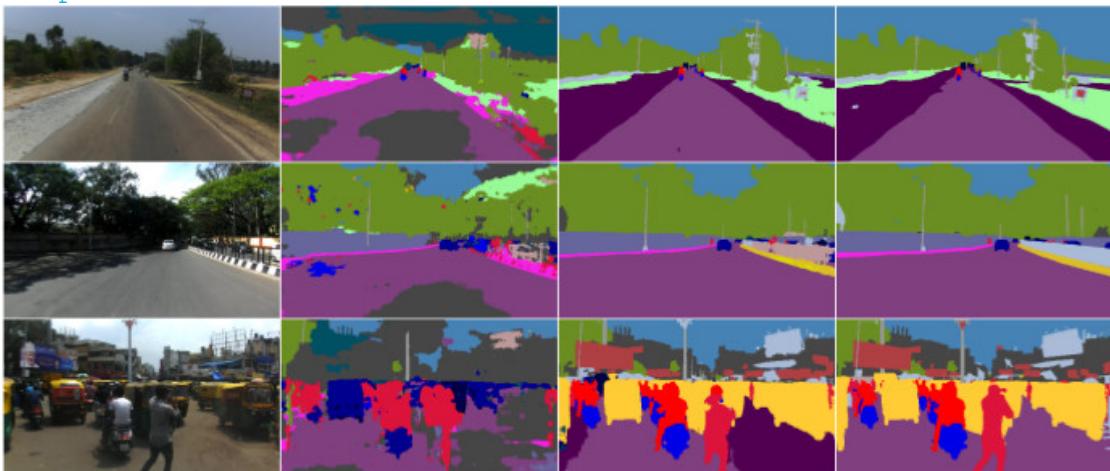
kerékpárosok karjelzéseinek felismerése videóról

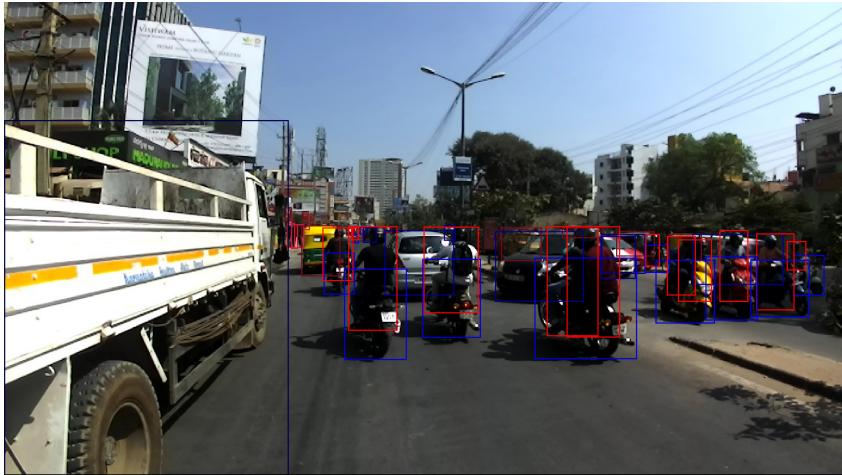
- [http://rpg.ifi.uzh.ch/event\\_driving\\_datasets.html](http://rpg.ifi.uzh.ch/event_driving_datasets.html)

	<a href="#">sun13.bag (4.3 GB)</a>	<a href="#">sun13.mp4 (99.6 MB)</a>
	<a href="#">sun14.bag (1.9 GB)</a>	<a href="#">sun14.mp4 (68.2 MB)</a>
	<a href="#">sun15.bag (2.3 GB)</a>	<a href="#">sun15.mp4 (75.9 MB)</a>

vezetés közben készített videók  
nincs annotáció

- <http://robots.engin.umich.edu/SoftwareData/Ford>  
lézer kamera adatbázis  
nem hiszem hogy hasznos számunkra
- <https://usa.honda-ri.com/H3D>  
lézer kamera adatbázis  
nem hiszem hogy hasznos számunkra
- <https://github.com/facebookresearch/House3D>  
virtuális ház szegmentálva  
nem hiszem hogy hasznos számunkra
- <http://idd.insaan.iiit.ac.in/dataset/details/>





10 illetve 46 ezer kép  
pixel szintű szegmentáció illetve befoglaló téglalap