

1. fejezet

Linkek

- Stanford slides
http://cs231n.stanford.edu/slides/2017/cs231n_2017_lecture11.pdf#page=56
 - Roi pooling example
<https://medium.com/xplore-ai/implementing-attention-in-tensorflow-keras-using-roi-pooling-10f3a2a2a1>
 - Fapados indiai előadás
https://www.youtube.com/watch?v=y6UmV8QwO9Q&list=PLkRkKTC6HZMy8smJGhhZ4HBab_channel=ArdianUmam
 - <https://lilianweng.github.io/lil-log/2017/12/31/object-recognition-for-dummies.html>
 - <https://arxiv.org/pdf/1504.08083.pdf>
 - <https://medium.com/@selfouly/part-2-fast-r-cnn-object-detection-7303e1988a>
 - <https://towardsdatascience.com/r-cnn-fast-r-cnn-faster-r-cnn-yolo-object-detection-1012a2a2a1>
 - <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/~vgg/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

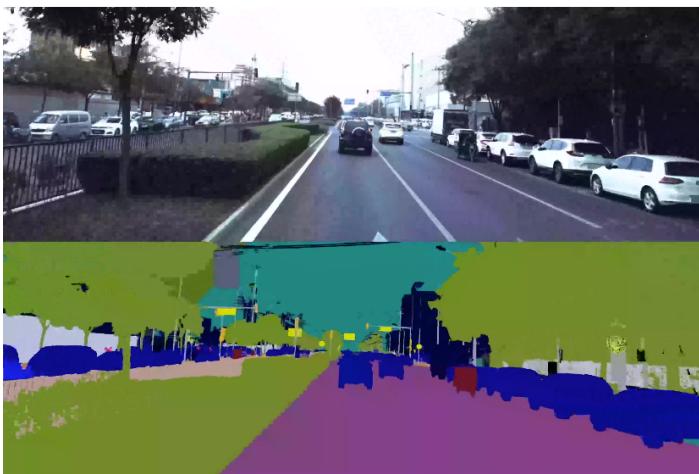
De példák se jók

- http://apolloscape.auto/car_instance.html



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



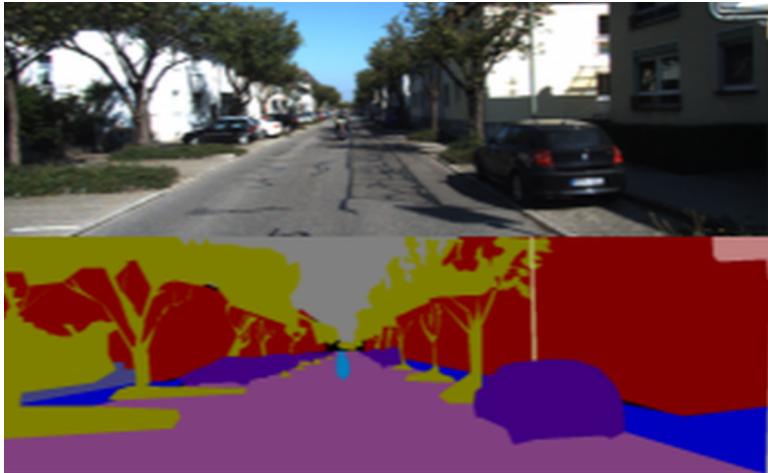
lane_marking_examples.tar.gz
110 000 kép (videó) pixelszintű útsáv szegmentálással
van hozzá kiértékelő program

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



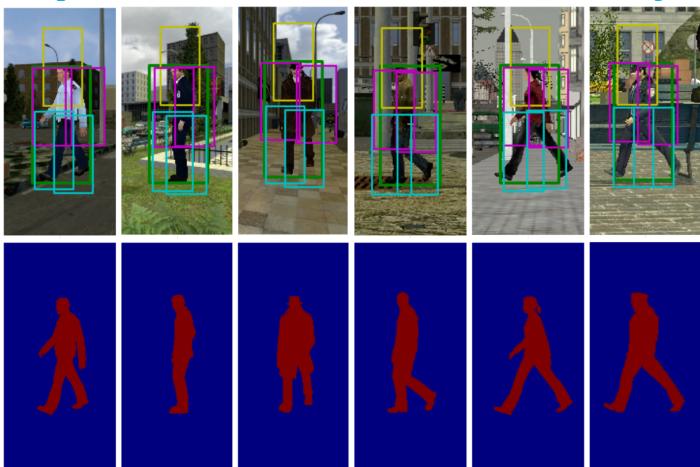
tracking_sample_v1.1.tar.gz
113 15-30 másodperces videó (képekben) befoglaló téglatestekkel és 15 kategóriával
egyszerre 7 kamerával készült

- <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>



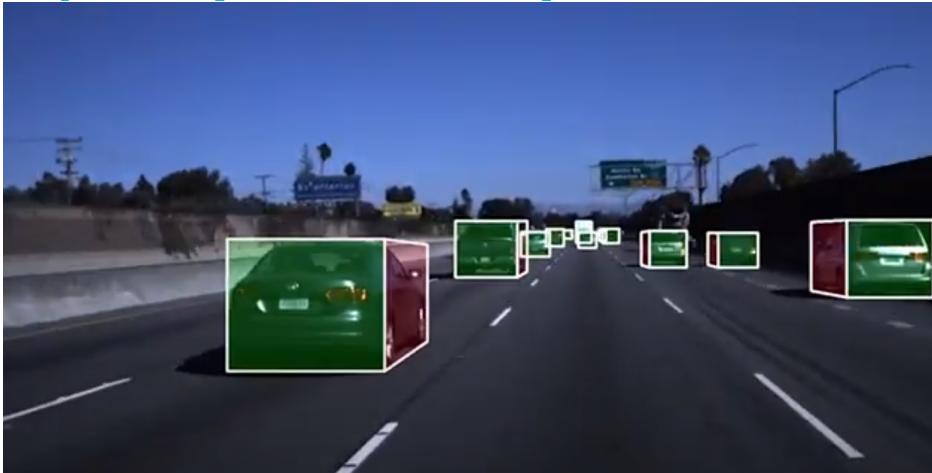
nem töltöttem le még
13427 kép
távoli jelzőlámpák befoglalónégyzettel

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



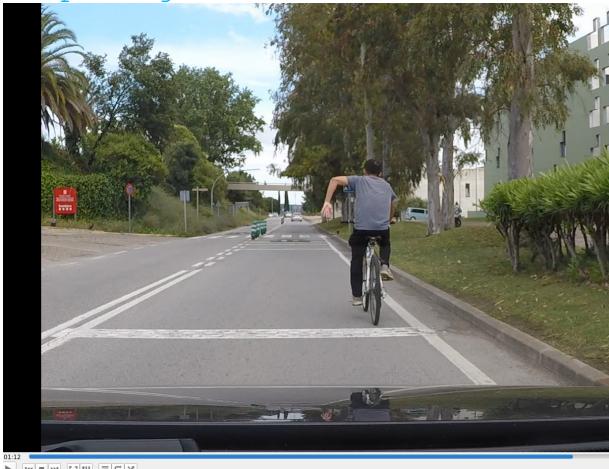
DrivingStereo_demo_images.zip
csak sztereoképek nincs annotálás

- <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>



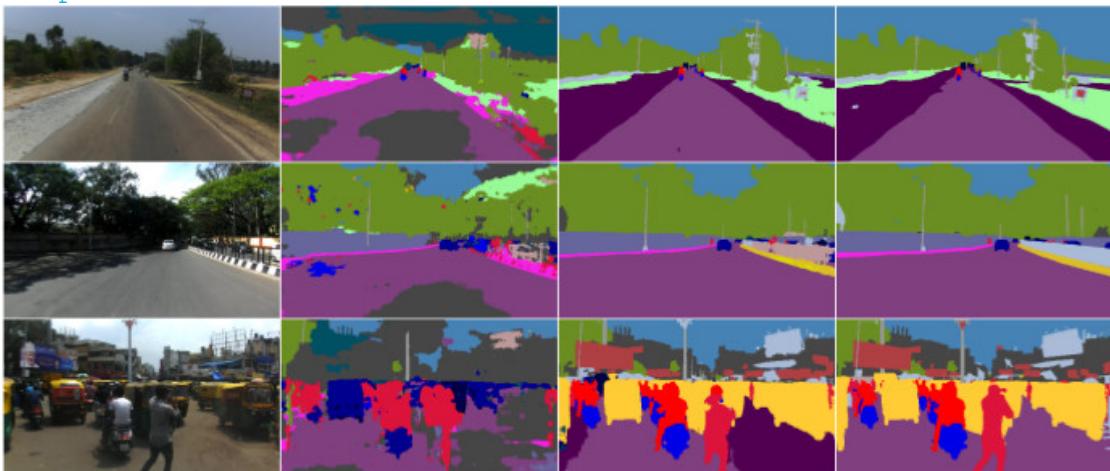
kerékpárosok karjelzéseinek felismerése videóról

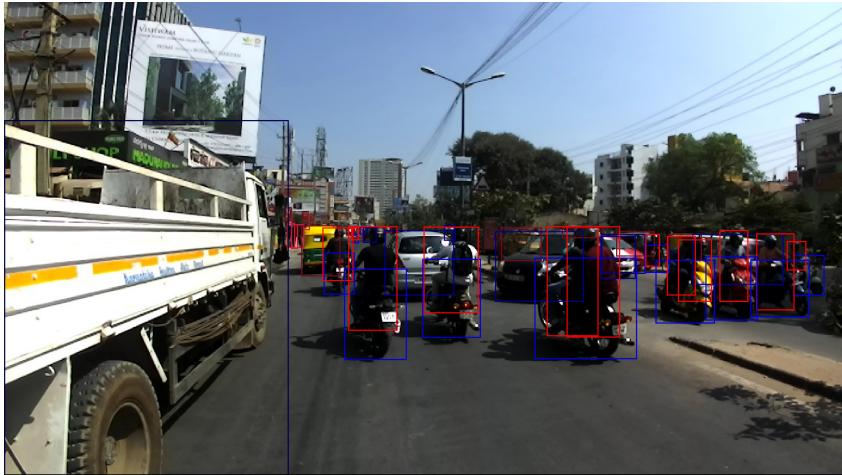
- http://rpg.ifi.uzh.ch/event_driving_datasets.html

	sun13.bag (4.3 GB)	sun13.mp4 (99.6 MB)
	sun14.bag (1.9 GB)	sun14.mp4 (68.2 MB)
	sun15.bag (2.3 GB)	sun15.mp4 (75.9 MB)

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