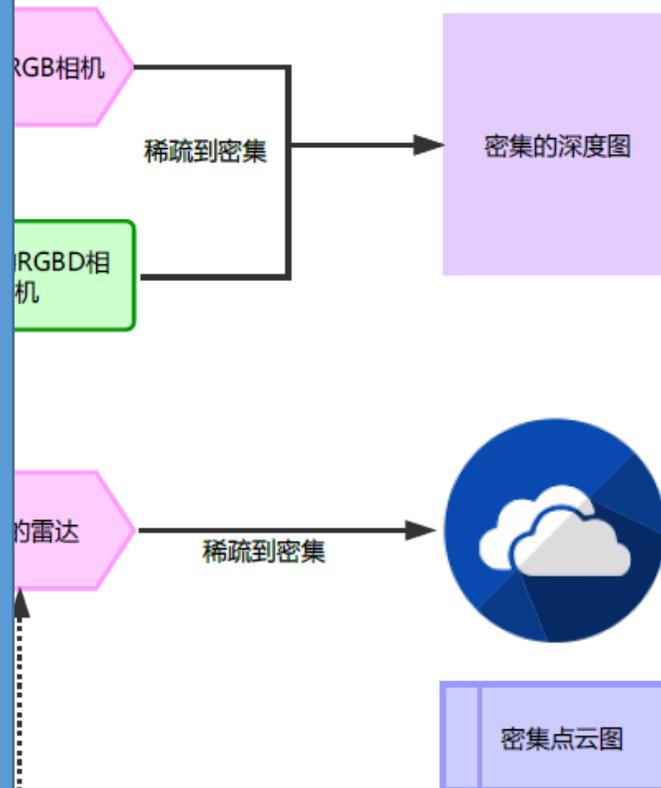


周报告

屠晓涵

2018年4月14日

Slam 实验



背
视

不同环境下的密集深度图，应用于稀疏SLAM和
宜的激光雷达（稀疏特性）

工作1

均匀分布在整个像素空间上。

or Jitter、颜色归一化、翻转、裁剪)

，采用迁移学习，直接把其他模型的网
g。再进行局部调优，提高精度。

惩罚最大，引入相对深度损失函数

工作2

Algorithm.其绝对尺度是从第一帧的地面真
投影到RGB图像空间上以创建稀疏深度图
保留可信区域内的像素（由输入稀疏深度
更高，因此更加可靠。然后从这些可靠
们拼接在一起。

），创建比原始测量更密集的点云图

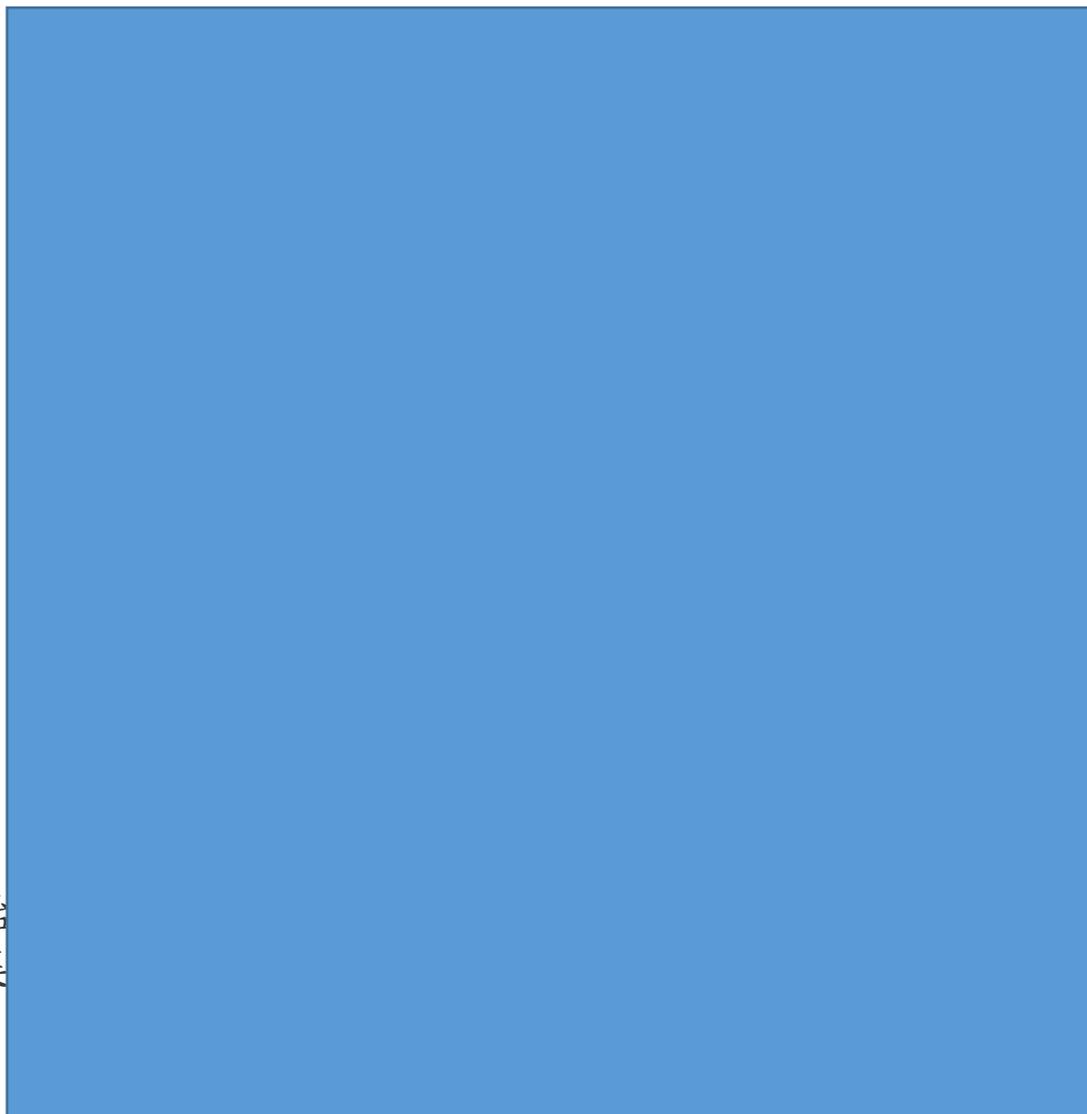
室内建图



应用稀疏SLAM和视觉
稀疏地标 (c) 地图
创建。

(a) RGB (b)
的RGBd预测而

室外建图



汽车在预测中比在原始
疏点云数据和预测密集

云。RGB，原始稀

下周工作

- 完备实验，完善论文