

项目报告

屠晓涵

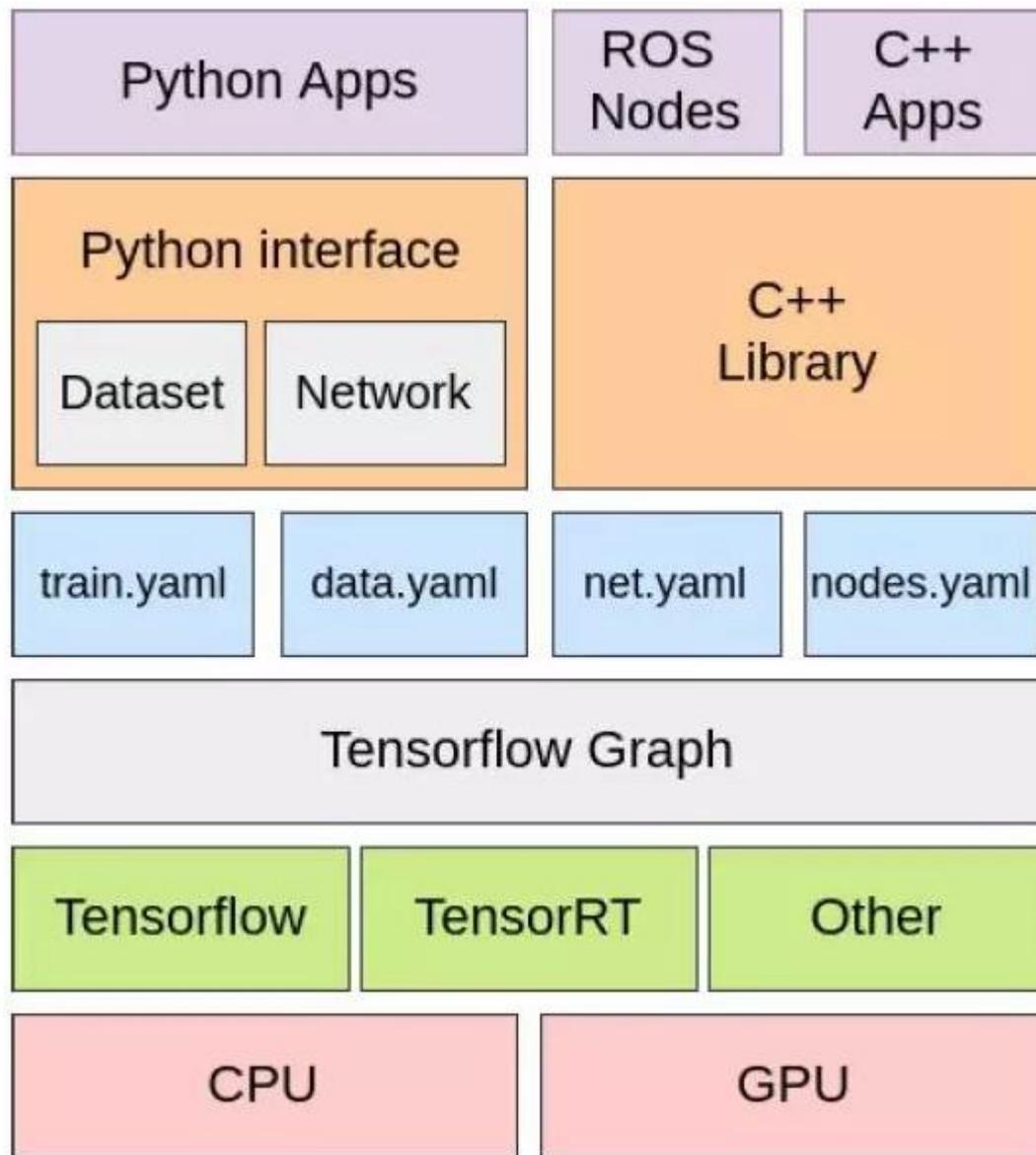
2018年4月19日

本周工作

1. 利用CNN进行机器人的SLAM工作，提高机器人的室内野外的深度感知能力
2. 完善制定不同传感器条件下估计场景的深度图方案
 - 只有雷达情况下，重建准确的密集点云图
 - 只有便宜的RGB相机的情况下，重建稠密精确的深度图
 - 只有便宜的RGBD相机的情况下，重建精确的密集图
 - 不同传感器融合情况下的深度估计

计划

- 在真实的机器人平台上进行了相关的部署工作
- 提高机器人实时感知场景的能力



谢谢观看