# 人工智能能引论项目报告——第三组

1. 项目计划
   1. 首要目标

本项目的首要目标是，使用Tello无人机，借助一个使用WIFI信号与其进行通信的电脑的算力，使其能够自动导航，从教室的任何一个地方起飞后降落在讲桌上。

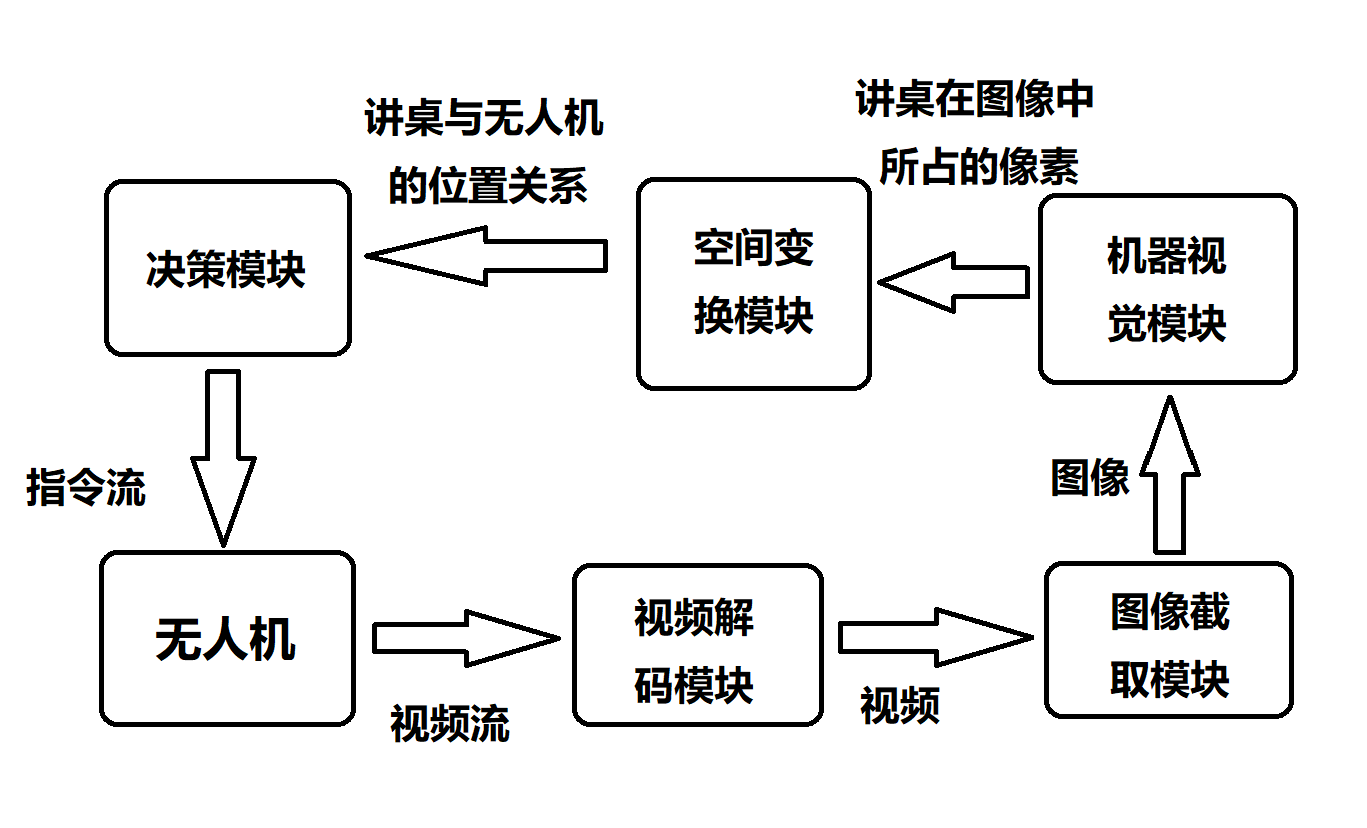
* 1. 初期目标

由于讲台在视频影像中体积比较小、周围环境比较复杂，因此我们首先希望使Tello可以通过自动导航降落在讲台上。

* 1. 探索性目标

如果上述目标顺利完成，我们还有如下探索的方向：

1. 尝试给Tello观看任意一个物品，使其可以在短时间内“认识”该物品，并跟随这个物品移动或降落在这个物品上。
2. 使Tello可以通过目标检测算法识别人体关节的位置，并对人的手势做出反应。
   1. 实施方案



为了实现上述目标，我们设计了如图所示的流程图。无人机首先自动执行起飞程序，开始向计算机传回套接字视频流。通过视频解码模块将其转化为可以用程序读取的格式。图像截取模块从视频流中每隔一段时间截取一帧（具体时间间隔取决于整体的运算速度）。将这一帧图像输入机器视觉模块，通过语义分割等算法，确定讲桌在图像中的范围。再根据这个范围通过坐标变换确定无人机和讲桌的位置关系。最后，通过决策模块，利用控制理论的知识引导无人机逐渐缩小其与桌子的距离，最终实现降落。

1. 设备配置

本项目使用大疆Tello无人机，其主要的技术参数如下：

* 照片：500万像素
* 视场角：82.6°
* IP：192.168.10.1
* 命令接收和回复端口：8889
* 状态传输端口：8890
* 视频传输端口：11111
* 视频格式：libh264
* 视频清晰度：HD720P30

1. 应用的方法
   1. 硬件交互方面
      1. 网络通信

在Tello与电脑之间进行通信的过程中使用WIFI局域网。由于视频流的传输不需要弥补损失掉的帧，该过程使用UDP(User Datagram Protocol)协议。Tello和计算机之间以数据报套接字(SOCK\_DGRAM)的形式进行通信，将命令、状态、视频等信息都以二进制字符的形式传输，再通过设备上的软件进行解码。套接字通信可以通过Python中的socket模块实现。

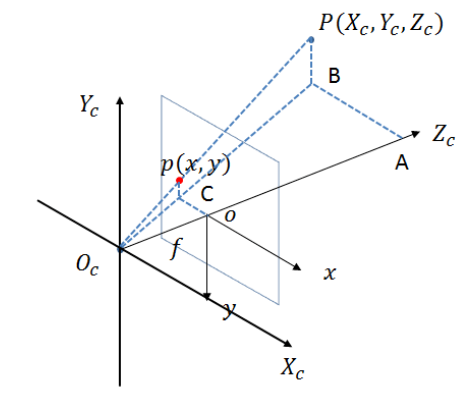
* + 1. 多线程

计算机在于Tello进行通信的过程中需要同时作出发送指令、接收回复、接收视频等操作，因此要使一个运行中的代码同时地、持续地进行多项任务。这就要使用到多线程。多线程可以通过Python中的threading模块来实现。

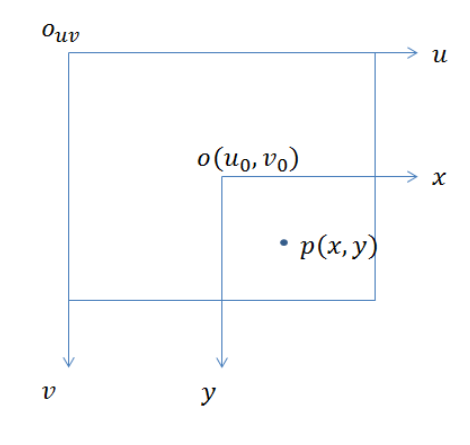
* 1. 图像识别方面
  2. 空间变换方面

当我们通过图像识别获得了讲桌的像素坐标时，下一步是通过坐标变化，把二维像素点转换到三维的世界坐标系中，确定讲桌中点在世界坐标系的三维坐标。反过来获得无人机在教室中的位置信息，进而无人机自动判与讲桌中心的距离和相对位置，来确定飞行方向和距离。

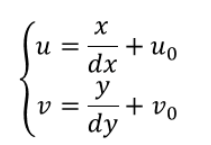
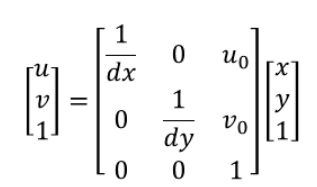
完成此任务的主要思路为坐标转换，主要涉及的坐标系有世界坐标系、相机坐标系、图像坐标系、像素坐标系。世界坐标系是为了描述相机的位置，原点设计在靠近讲台的墙角处（需要除去讲台的高度），以教室的三条墙角缝为坐标轴；相机坐标系是以无人机相机的光心为原点，透光的直线方向为坐标轴，假设为Z轴；在图像坐标系中，原点位于Z轴上，与相机坐标系原点相距f（焦距），它是图片的中心；像素坐标系的原点为图像左上角，单位为pixel。在下图中，P是世界坐标系中的一点，即生活中真实的一点，p是图像中的成像点，在图像坐标系中的坐标为（x，y），在像素坐标系中的坐标为（u，v）。



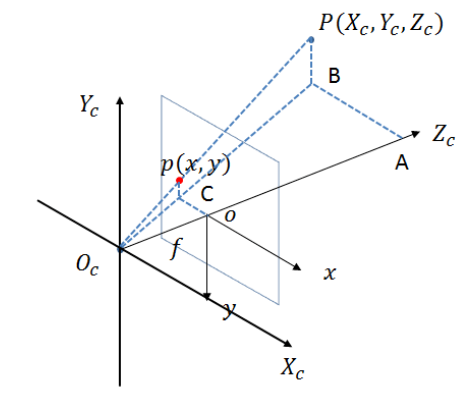
（1）首先构建物理尺寸桥梁，用图像坐标系替换像素坐标系。



已知p在像素坐标系中的坐标为（u，v），它的单位是pixel，并且每一像素的行和列的宽度分别为dx，dy。那么（x，y）和（u，v）的对应关系为：

（2）再根据透视投影关系进行刚性变化，得到相机坐标。



如上图所示，△ABP和△oCOc为相似三角形，那么存在几组比例关系：



带入数据得：



进一步整理成矩阵形式：



（3）最后比较讲桌的相机坐标系坐标和世界坐标系坐标，确定通过怎样的变化将世界坐标系变化为相机坐标系。

* 1. 自动控制方面

1. 现有的探索
   1. 硬件方面
   2. 空间变化方面

已获得教二教室和讲桌的长宽高数据和相机的焦距、分辨率信息。并且通过模拟系统初步判断了方法的可行性。

* 1. 图像识别方面
     1. 问题归类：

最开始我们将目标“无人机停在讲桌上”定性为目标检测，在查阅了目标检测相关的文献代码，试用了yolo3后发现大多数目标检测算法具有对多目标划分及识别的功能，但没有对对象的筛选功能，教室里桌子和讲桌类别都为dining table。

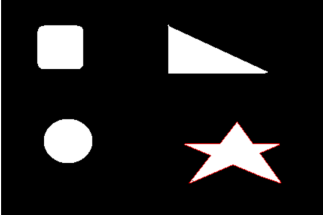
 yolo3检测出的图片结果

之后我们调研了单目标检测，其主要方法是通过轮廓分割出图像中不同的轮廓后（相当于将图片分块）选出某个特定的部分，此方法和我们的选题目标很接近

* + 1. 单目标检测流程
       1. 将图片分割

方法1：轮廓检测，使用opencv findcontours函数

检测效果：如下是检测效果，可以看出轮廓检测在划分大体几何图形上有较好的表现，可以应用于我们检测教室中讲桌的目的：

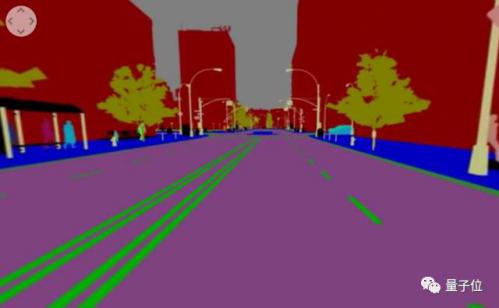


原理：通过

方法2.语义分割

方法：使用神经网络训练

效果：如下是语义分割的效果，可以看出相比较轮廓划分其效果更佳细节。



* + - 1. 将讲桌从多个部分中识别出来

方法1：特定情况下的识别

原理：此方法较为讨巧，是我们考虑到进行神经网络训练没有足够的数据集且效果不一定好（讲桌和桌子之间的识别即使通过神经网络训练也较为困难）的情况下想出的替代措施。即是通过计算轮廓区域的面积算出最大的面积作为目标。

局限：局限在于只能识别距离足够近的物体。

方法2：CNN神经网络识别

原理：此方法如果采取语义分割可以衔接，识别出标记为讲桌的目标

局限：没有足够的数据集，训练效果可能不好。

1. 下一步的工作
2. 参考文献
3. 附录