

# Lecture 8



# Introduction: 自动瞄准系统构成

Part 1: 识别目标

Part 2: 运动状态估计

Part 3: 击打规划

# 数字图像处理

# 图像的数字表示

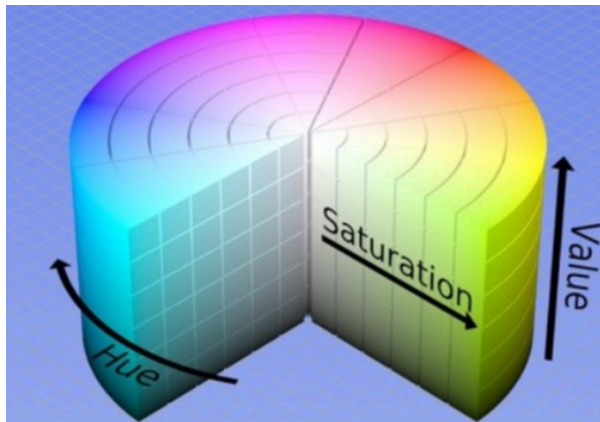
分辨率： 图像拥有的像素数量。一般表示方法为 $w * h$ 。

- 一张横向有1920像素，纵向有1080个像素的图像，分辨率为 $1920 * 1080$

颜色空间： 每个像素用三个8-bit数(0-255)表示, 表示此像素点的颜色信息。

- 不同的颜色空间，像素的值有不同含义。opencv提供将图像在不同颜色空间中进行转换的函数

- RGB颜色空间： Red, Green, Blue
- HSV颜色空间： 色相，饱和度与亮度



HSV颜色空间

# 灰度图 & 二值图

## 灰度图

每个像素点只有一个值，表示灰度值。0表示黑色，255表示白色。

- 灰度图的计算方法：

$$Gray = 0.299 * R + 0.587 * G + 0.114 * B$$

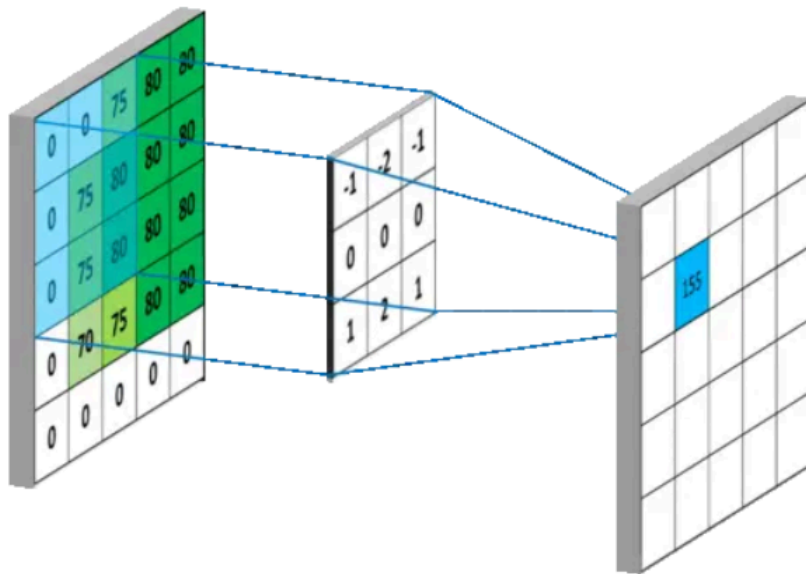
## 二值图

特殊的灰度图，像素点的灰度只有0和255两种情况

稍后会讨论如何将灰度图转换为二值图



# 卷积



## Demo: 均值滤波

0	0	75	80	80
0	75	80	80	80
0	75	80	80	80
0	70	75	80	80
0	0	0	0	0

\*

1/9	1/9	1/9
1/9	1/9	1/9
1/9	1/9	1/9

=

	43			



# 形态学运算

- **膨胀:** 用一个结构元素在图像上滑动，如果结构元素与图像重叠的部分有一个像素是非零的，那么图像上对应的像素就是1，否则为0。
- **腐蚀:** 用一个结构元素在图像上滑动，如果结构元素与图像重叠的部分全是非零像素，那么图像上对应的像素就是1，否则为0。
- **开运算:** 先腐蚀后膨胀
- **闭运算:** 先膨胀后腐蚀

# Introduction to Deep Learning

# 多层感知器: 神经元

可用于拟合一些

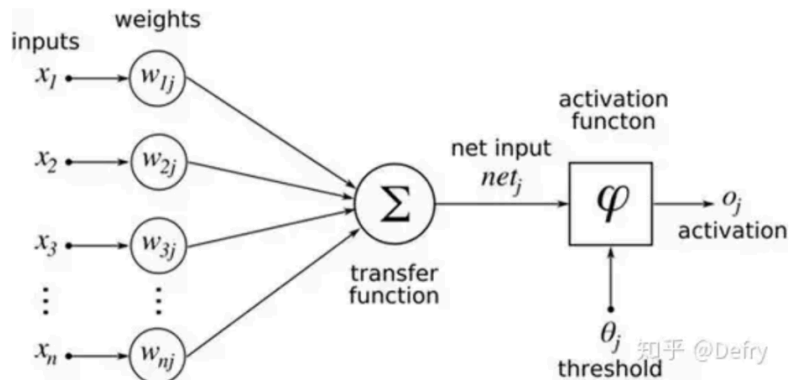
- 输入层：接受输入信号
- 权重：每个输入信号的权重
- 激活函数：将输入信号的加权和转换为输出信号

正向传播：

$$output = w_1 * x_1 + w_2 * x_2 + w_3 * x_3 + w_4$$

反向传播：

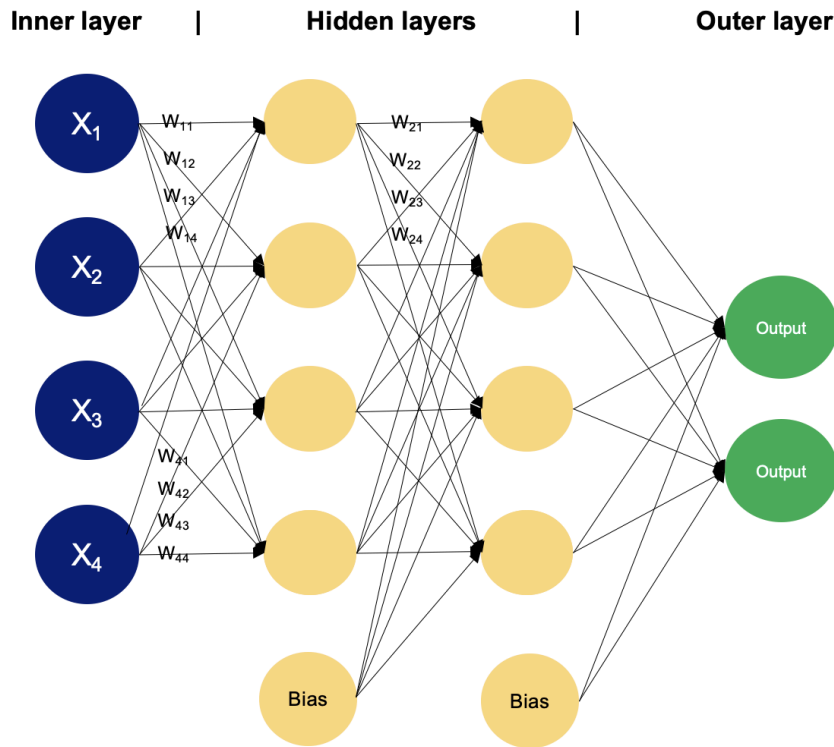
$$\frac{\partial E}{\partial w_{1,j}} = \frac{\partial E}{\partial output} * \frac{\partial output}{\partial w_{1,j}}$$



# 多层感知器

由多层神经元组成的结构

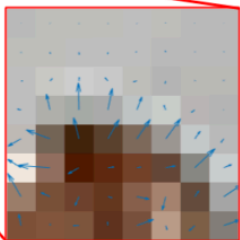
- 拟合函数
- 激活函数引入非线性项



# 图像的特征&卷积神经网络

**特征:** 描述图像某个区域的某种属性。直接对图像处理计算量过大时，通常会使用一些特征提取算法提取出特征，来减少运算量，去除不必要的数。

**Example:** HOG(Histogram of oriented gradients) 定向梯度直方图

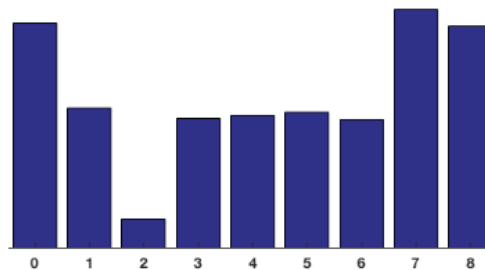


2	3	4	4	3	4	2	2
5	11	17	13	7	9	3	4
11	21	23	27	22	17	4	6
23	99	165	135	85	32	26	2
91	155	133	136	144	152	57	28
98	196	76	38	26	60	170	51
165	60	60	27	77	85	43	136
71	13	34	23	108	27	48	110

Gradient Magnitude

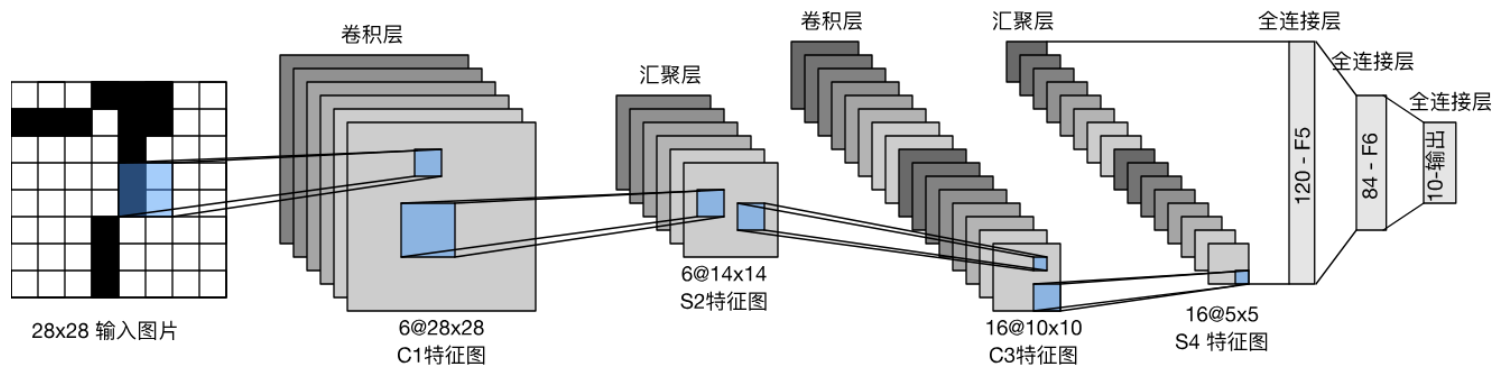
80	36	5	10	0	64	90	73
37	9	9	179	78	27	169	166
87	136	173	39	102	163	152	176
76	13	1	168	159	22	125	143
120	70	14	150	145	144	145	143
58	86	119	98	100	101	133	113
30	65	157	75	78	165	145	124
11	170	91	4	110	17	133	110

Gradient Direction



# 卷积神经网络

卷积核为可学习的参数



# YOLO(You Only Look Once)

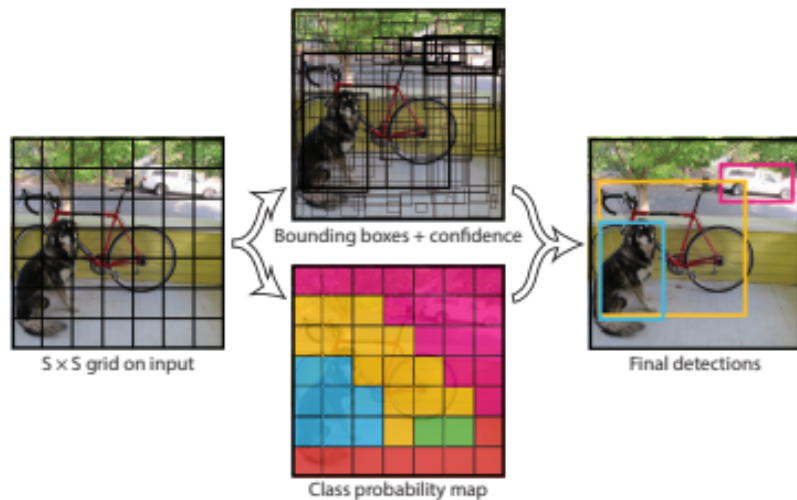
YOLO是一种单阶段、快速的深度学习目标检测模型。在十余年的发展中，YOLO进化出了许多版本。

这里以YOLOv1举例。

队内目前使用的装甲板识别模型基于yolov5更改得来。

1. 使用CNN对图像进行处理，将原图像转化为 $7 * 7 * 1024$ 的特征图
2. 将此特征图放入mlp，运算得到 $7 * 7 * 30$ 的结果向量, 包含2组物体的信息(中心点位置，宽高，类别概率)
3. 损失函数为结果向量的最后一个维度与对应图像区域标签之差

一个可行的理解是，YOLO将图像特征提取后，用一个 $1024 - 30$ 的mlp拟合了 特征向量-物体信息 的函数。



# Project Preview