<https://docs.google.com/spreadsheets/d/1GGj0W4wLSQ7XNmUrvQCyScLwVvTLLJwLGM-0W1kfyis/edit?usp=sharing>

Đề tài

"Phát hiện tàu biển từ ảnh vệ tinh dựa trên phương pháp bán giám sát mờ an toàn"

<https://www.kaggle.com/competitions/airbus-ship-detection/overview>

Github code python  
<https://github.com/pascal1129/kaggle_airbus_ship_detection/tree/master/1_detectron_infer>

Git xử lý ảnh

<https://github.com/HumanSignal/labelImg>

* FCM xử lý nhãn đầu vào sinh ra U ngang.
* Chuyển đổi dữ liệu (tính U ngang)
* FCM -> tính U ngang (U1) -> SSFCM -> CS3FCM
* FCM cải tiến -> tính U ngang (U1) -> SSFCM -> TS3FCM
* không nhãn
* SSFCM:label = none + SSFCM
* CS3FCM: label = none + FCM(không chạy) + SSFCM
* TS3FCM: label = none + FCM cải tiến(không chạy) + SSFCM

Giao diện:

* Số vòng lặp
* Thời gian
* FCM và FCM cải tiến ko cần thời gian
* SSFCM
* TS3FCM = fcm cải tiển + ssfcm (thời gian)
* CS3FCM = fcm + ssfcm (thời gian)