

**研究生学习工作周报**

|  |  |
| --- | --- |
| 院 系 | 人工智能学院 |
| 专 业 | 电子信息 |
| 姓 名 | 佘依函 |
| 学 号 | 231226006052 |
| 导 师 | 周静 张俊驰 |
| 周报日期 | 2023年10月14日 |

# **摘要**

1. R2VOS和PTP的结合使用探索
2. 论文阅读

**目录**

[**摘要** I](#_Toc148773627)

[**第一章 学习工作总结** 1](#_Toc148773628)

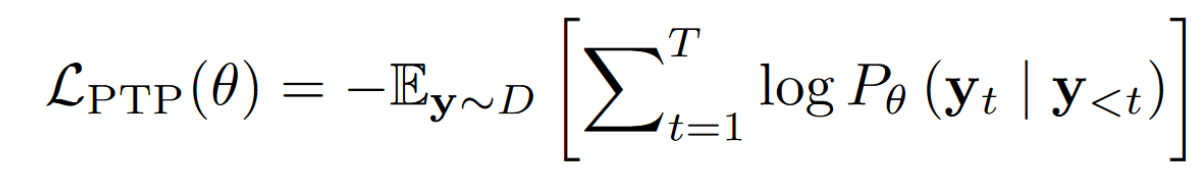
[**第二章 第七周总结及第六周学习计划** 3](#_Toc148773629)

[**参考** 4](#_Toc148773630)

# **学习工作总结**

* 1. **R2VOS和PTP的结合使用探索**

本周对PTP的基本架构进行了一个了解，同时PTP可以应用于不同的视觉语言下游任务的预训练中从而减轻成本加快速度。用于新pretext task的损失函数如下所示。



目前还在看PTP的实验部分和R2VOS的模型部分。

* 1. **Two-shot Video Object Segmentation 论文阅读**

本周对Two-shot Video Object Segmentation论文阅读进行阅读，此文章主要研究的是提高VOS的效率，本文提出了一个在同一个是数据集上训练两次的方法，通过生成伪标签来避免过多帧注释的大量数据量，同时通过不断生成置信度更高的伪标签的方式更新伪标签库。将此方法和PTP进行一个比较讨论双方的优劣。

|  |
| --- |
|  |
| 图1.1部分论文阅读笔记 |

# **第八周总结及第九周学习计划**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 序号 | 上周任务 | 完成情况及备注 | 本周任务 |
| 1 | R2VOS与PTP是否可以结合使用 | 完成，尝试把损失函数直接加入到R2VOS的损失函数中去 | R2VOS代码继续阅读 |
| 2 | Two-shot Video Object Segmentation | 完成 | 阅读一篇论文 |
| 3 |  |  |  |
| 备注： | | | | 完成数学建模比赛 |

**参考**

1. https://doi.org/10.48550/arXiv.2303.12078