

硕士学位论文

基于 RGB-D 图像的三维物体识别算法的研究与实现

姓 名:李勇奇

学 号: 1531620

所在院系: 电子与信息工程学院

学科门类: 工学

学科专业:控制科学与工程

指导教师: 陈启军 教授

二〇一七年十二月



A dissertation submitted to

Tongji University in conformity with the requirements for the degree of Master of Engineering

3D Object Recognition and Pose Estimation Based on RGB-D Images

Candidate: Li Yongqi

Student Number: 1531620

School/Department: College of Electronics and

Information Engineering

Discipline: Engineering

Major: Control Science and Engi-

neering

Supervisor: Prof. Chen Qijun

December, 2017

学位论文版权使用授权书

本人完全了解同济大学关于收集、保存、使用学位论文的规定,同意如下各项内容:按照学校要求提交学位论文的印刷本和电子版本;学校有权保存学位论文的印刷本和电子版,并采用影印、缩印、扫描、数字化或其它手段保存论文;学校有权提供目录检索以及提供本学位论文全文或者部分的阅览服务;学校有权按有关规定向国家有关部门或者机构送交论文的复印件和电子版;在不以赢利为目的的前提下,学校可以适当复制论文的部分或全部内容用于学术活动。

学位论文作者签名:

年 月 日

同济大学学位论文原创性声明

本人郑重声明: 所呈交的学位论文,是本人在导师指导下,进行研究工作所取得的成果。除文中已经注明引用的内容外,本学位论文的研究成果不包含任何他人创作的、已公开发表或者没有公开发表的作品的内容。对本论文所涉及的研究工作做出贡献的其他个人和集体,均已在文中以明确方式标明。本学位论文原创性声明的法律责任由本人承担。

学位论文作者签名:

年 月 日

摘要

在实际工程结构的服役过程中,由于非线性与随机性的耦合作用,工程结构特别是混凝土结构的非线性反应具有不可精确预测的性质。因此,从概率密度演化的角度考察工程结构的非线性性状是准确把握结构非线性性能的必由之路。本文基于随机结构反应概率密度演化的思想对于随机结构分析理论进行了深入的探讨,初步建立了随机结构反应概率密度演化的基本图景。

结构静力非线性分析是评价结构抗震性能的重要手段。对于具有双线型广义随机本构关系材料的结构,其塑性截面分布状态的演化过程即非线性损伤构形状态转移过程反映了结构内力演化的性质。无记忆特性结构的非线性损伤构形状态转移过程具有马尔可夫性,通过结构的力学分析可建立风险率函数与状态转移速率之间的关系,进一步考虑状态之间的逻辑关系,即可得到概率转移速率矩阵。对于有记忆特性结构及力-状态联合演化过程,可通过引入相应的记忆变量构造向量马尔可夫过程,并采用次序分析方法建立其确定性的概率密度演化方程。关于简单结构的情况进行了解析求解,并据以探讨了结构非线性构形状态演化的若干特征,发现了在实际应用中可能具有重要意义的稳定构形现象。讨论了力-状态的解耦问题。基于非线性构形状态本身的性质以及演化过程的规律,初步研究了可能的简化与近似方法。

•••••

最后,关于进一步工作的方向进行简要的讨论。

关键词: 随机结构,马尔可夫过程,非线性构形状态,差分方法

ABSTRACT

In practical engineering, the structures usually exhibits strong nonlinearity coupled with randomness of the involved parameters. This makes it almost impossible to exactly predict nonlinear response of the structures, particularly for the concrete structures. To tackle the difficulty, it is necessary to capture the nonlinear performance of the structures in the sense of probability, instead of purely deterministic standpoint. The present thesis is the result of the efforts devoted to developing the probability density evolution method for analysis of nonlinear stochastic structures.

.....

In the finality, the problems requiring further studies are discussed.

Key Words: stochastic structure, Markov process, nonlinear configuration state, difference method

目录

| 第1章 引言 | 1 |
|------------------------|-----|
| 第 2 章 RGB-D 图像的获取与融合 | 2 |
| 2.1 3D 相机现状与分析 | 2 |
| 2.2 RGB-D 相机 | 2 |
| 2.2.1 RGB-D 相机原理与结构 | 2 |
| 2.2.2 RGB-D 相机标定 | 2 |
| 2.3 对偶 RGB-D 相机 | 2 |
| 2.3.1 对偶 RGB-D 相机原理与结构 | 2 |
| 2.3.2 深度图像融合算法 | 2 |
| 2.3.3 对偶 RGB-D 相机标定 | . 2 |
| 第3章 基于 RGB-D 图像的目标检测算法 | . 3 |
| 3.1 深度信息预处理 | . 3 |
| 3.2 3D Faster RCNN | 3 |
| 3.3 3D MRCNN | 3 |
| 第4章 基于点云的位姿估计算法 | 4 |
| 4.1 ICP | 4 |
| 4.2 Super4PCS | 4 |
| 第 5 章 实验验证 | . 5 |
| 第 6 章 结论与展望 | . 6 |
| 6.1 结论 | 6 |
| 6.2 进一步工作的方向 | 6 |
| 致谢 | 7 |
| 参考文献 | 8 |
| 附录 A 补充资料 | 9 |
| 个人简历、在学期间发表的学术论文与研究成果 | 10 |

符号说明

GNU's Not Unix /'gnu:/

GFDL GNU Free Documentation License

GPL GNU General Public License

FSF Free Software Foundation

第1章 引言

本文 (Knuth 1989)

第2章 RGB-D图像的获取与融合

- 2.1 3D 相机现状与分析
- 2.2 RGB-D 相机
- 2.2.1 RGB-D 相机原理与结构
- 2.2.2 RGB-D 相机标定
- 2.3 对偶 RGB-D 相机
- 2.3.1 对偶 RGB-D 相机原理与结构
- 2.3.2 深度图像融合算法
- 2.3.3 对偶 RGB-D 相机标定

第3章 基于 RGB-D 图像的目标检测算法

- 3.1 深度信息预处理
- 3.2 3D Faster RCNN
- 3.3 3D MRCNN

第4章 基于点云的位姿估计算法

- 4.1 ICP
- 4.2 Super4PCS

第5章 实验验证

第6章 结论与展望

- 6.1 结论
- 6.2 进一步工作的方向

致谢

逾尺的札记和研究纪录凝聚成这么薄薄的一本,高兴和欣慰之余,不禁感慨系之。记得鲁迅在一篇文章里写道:"人类的奋战前行的历史,正如煤的形成,当时用大量的木材,结果却只是一小块"。倘若这一小块有点意义的话,则是我读书生活的最好纪念,也令我对于即将迈入的新生活更加充满信心。回想读书生活,已经整整二十个年头,到同济求学将近五年,攻读博士学位也已三年了。进入同济大学以来,深深醉心于一流学府的大家风范。名师巨擘,各具特点;中西融合,文质相顾。处如此佳境以陶铸自我,实乃人生幸事。

2017年12月

参考文献

[1] KNUTH D E. The T_EX book[M]. 15th ed. Reading, MA: Addison-Wesley Publishing Company, 1989.

附录 A 补充资料

可能需要补充的内容 ……

个人简历、在学期间发表的学术论文与研究成果

个人简历

同济人,男/女,xxxx 年 xx 月生。 xxxx 年 xx 月毕业于 xxxx 大学 xxxx 专业获 xx 学位。 xxxx 年 xx 月入同济大学攻读 xx 学位。

已发表论文

- [1] ...
- [2] ...
- [3] ...

已获得专利

- [1] ...
- [2] ...