第二次实验报告

王诗俊 2015201951 廖钰蕾 2015201953 孟妍廷 2015202009 刘笑 2015201925

2017年11月4日

一 目标:

- 1. 替换上一阶段损坏的电池
- 2. 利用手机蓝牙控制小车行驶
- 3. 在小车上固定开启着摄像头的手机, 手机通过 WiFi 将摄像头所拍画面实时传至电脑端
- 4. 电脑端每隔 2s 截一张图,根据自己训练出的模型选择合适的转弯方向
- 5. 对图像进行处理, 使小车能够识别红绿色, "红灯停, 绿灯行"

二 收集数据:

1. 数据要求

小车在实际行驶过程中以不同角度靠近墙壁的图片

2. 数据获取

- (1) 电脑端安装 DroidCam 软件, 手机端(固定在小车上)安装对应 APP, 连在同一局域网
- (2) 手机端打开摄像头, 电脑端能看到手机拍摄的实时画面(WiFi 状况良好的情况下)
- (3) 电脑端安装 Python 的 opencv 包,编写 py 程序调用此包,程序功能是每隔 2s 截一张图片并保存
- (4) 人为控制:
- · 手动控制小车撞墙的角度, 保证角度多样化
- · 在小车撞墙后, 手动将小车与墙壁分离
- ·在小车翻车后,手动将小车扶正
- ·在小车零件被震翻、线路被震断时,手动恢复
- 3. 时刻关注电脑端的截图、WiFi 连接状况和截图完成情况

4. 数据筛选

(1) 剔除了各种"人类无法识别"的图片(WiFi 刚连接的前几张图片为纯色的、WiFi 连接不稳定时的图片会错位)





(2) 剔除了各种"非撞墙"的图片(天花板、楼道里来来往往的人、地板上的小虫子、蹲在电脑前监控拍摄进展的队友)







(3) 剔除了各种"无法标注"的图片(离墙太远(无需转弯)、离墙太近(整个图片都是白花花/灰惨惨/黑漆漆的墙壁))







5. 数据量

原始数据量: 2600 张图片(26个字母、每个字母100张)

筛选后数据量: 1787 张图片

三 代码逻辑:

——训练模型

1. 图片预处理

对图片灰度处理,使用高斯平滑处理图片降噪,再使用 Canny 边检测器检测物体边际

2. 特征提取

用 SIFT(尺度不变特征变换) 来提取特征点,得到 nx128 的特征向量 (n 为特征点个数)

3. 向量量化

- (1) 利用词袋模型对向量进行聚类,将每一簇向量看成一个"词",将一幅画看成一个"袋"。
- (2) 利用 k-means 算法提取所有图片的 SIFT 特征,若共有 n 个向量,将这 n 个向量划分成 k 类,对每一维 SIFT 特征,均映射到一维上。
- (3) 计算每个图片中的每一类向量出现的频率, 做归一化处理。

4. 模型调优

采取 SVM 模型, 采用 GridSearchCV 函数在参数范围内自动调优, 寻找最优超参数, 范围如下: $parameter_qrid=\lceil$

'kernel': ['linear'], 'class_weight': ['balanced'], 'gamma': [0.01, 0.001], 'C': [0.5, 1, 10, 50], 'hernel': ['calast', '['balanced'], 'gamma': [0.01, 0.001], 'dagma', [0.2]

 $`kernel': [`rbf'], `class_weight': [`balanced'], `gamma': [0.01, 0.001], `C': [0.5, 1, 10, 50], \\$

最优模型保存在"svm.model"中

——运行过程

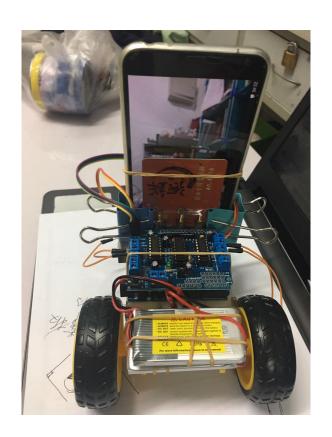
- 1. 读取模型
- 2. 实时截取图片,并做红绿判断—将 RGB 图像转化为 HSV 图像,遍历图像判断红绿色彩
- 3. 发送信号获取传感器距离信息
- 4. 离墙较近时,对图片进行预处理,特征提取,向量量化等,并使用 SVM 进行分类,决定转弯方向,返回给小车

四 遇到的问题:

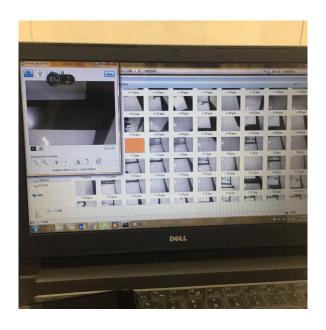
- 1.. 收集数据的效率较低,只能靠人工慢慢控制,数据量较少。
- 2. 筛选数据时每位成员的标准不同,导致筛选效率不够高
- 3. 由于 OpenCV 的版本不同,成员在检查代码的时候出现了目前不知道如何调试的错误

五 成果:

1. 小车



2. 收集数据



3. 训练结果

```
★ _ ■ 终端 文件(F) 编辑(E) 查看(V) 搜索(S) 终端(T) 帮助(H)
#### Searching optimal hyperparameters ####
Highest scoring parameter set:
{'C': 10, 'gamma': 0.01, 'class_weight': 'balanced', 'kernel': 'linear'}
Classifier performance on training dataset
            precision
                        recall f1-score
                                           support
   Class-0
Class-1
                                                283
266
                           0.67
                                     0.67
                                                549
avg / total
                 0.67
*************************
Classifier performance on testing dataset
                         recall f1-score
                                            support
   Class-0
Class-1
                                     0.68
0.68
                                                 96
88
                           0.68
avg / total
*************
lyl@lyl-Lenovo-B40-45:~/aicar$
```

4. 不同 SVM 得到的结果表

```
| No. | Col. | C
```

5. 小车行驶见视频

六 模型评价:

- 1. 图片预处理:用 Canny 处理过的图片能明显看到物体边,且降噪效果相对拉普拉斯等边检测器好
- 2. 每个图片的特征点个数不同,而 SIFT 是 CV 中常用的特征之一
- 3. 向量量化:在计算机视觉中,SIFT 向量维度较高,运算速度慢,可以在此对向量进行聚类,而词袋模型最初用于文本分析领域,将每个文档看成袋子,根据袋中词语进行分类。 又由于每幅图对应多个向量,且个数不定,所以需要做归一化处理。

七 分工:

王诗俊	廖钰蕾	孟妍廷	刘笑
1. 解决第一次展示中的 问题,寻觅并购买新 电池	1. 解决第一次展示中的 问题,寻觅并购买新 电池	1. 组装小车、固定手机 2. 完成2600张原始图片 数据的采集	 提出本阶段功能目标 查找有关算法的文献 选择合适的算法
2. 组装小车、固定手机 3. 安装软件实现手机端	2. 安装软件实现手机端 拍摄图片实时传至电	3. 完成1700+张可用图 片数据的筛选	4. 完成1700+张图片的 标注
拍摄图片实时传至电 脑端	脑端 3. 查找有关算法的文献	4. 制作展示用PPT初稿 5. 制作成果报告	5. 拍摄展示视频
4. 编写截图所用的程序	4. 选择合适算法	6. 检查代码	
5. 完成2600张原始图片 数据的采集	5. 编写训练模型的程序6. 编写主函数判断小车	7. 剪辑展示视频	
6. 完成1700+张可用图 片数据的筛选	转弯方向的程序 7. 拍摄展示视频		
7. 编写主函数与小车通信功能的代码			
8. 拍摄展示视频			
9. 修改展示用PPT 10. 课堂展示			

八 参考文献:

Canny 参考: http://homepages.inf.ed.ac.uk/rbf/HIPR2/canny.html

SIFT 参考: https://www.cs.ubc.ca/lowe/papers/ijcv04.pdf

k-means 参考: http://www.onmyphd.com/?p=k-means.clustering&ckattempt=1