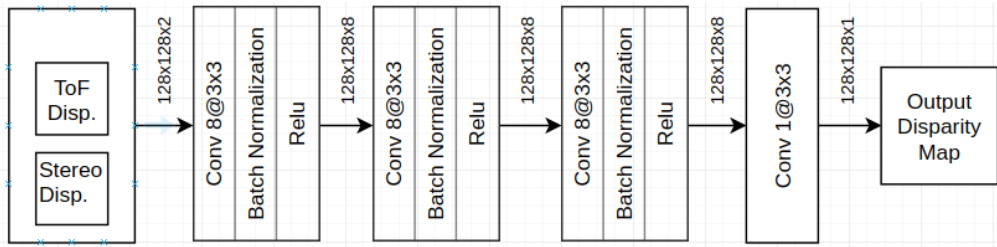
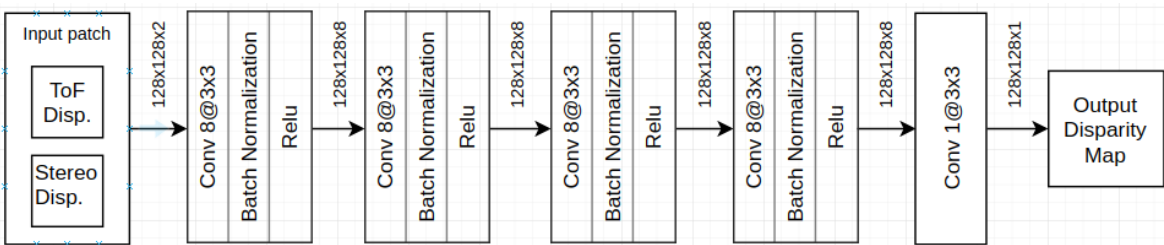


## Senza ampiezza ToF

8 filtri – 4 convoluzioni



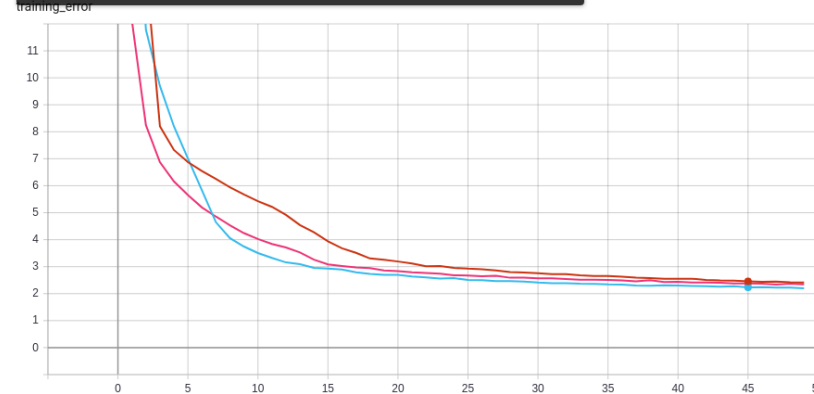
8 filtri – 5 convoluzioni



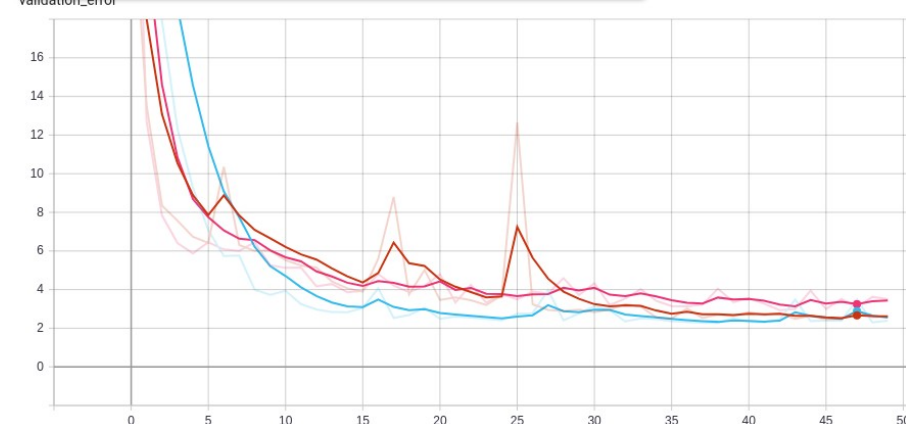
## 4 vs 5 vs 6 convoluzioni

Si notano risultati migliori con 4 o 5 convoluzioni.

checkpoints/noamp-4conv-8filters	2.457	2.457	45	Mon Jul 8, 16:01:45	4m 29s
checkpoints/noamp-5conv-8filters	2.232	2.232	45	Mon Jul 8, 16:21:25	5m 28s
checkpoints/noamp-6conv-8filters	2.379	2.379	45	Mon Jul 8, 16:47:56	13m 56s

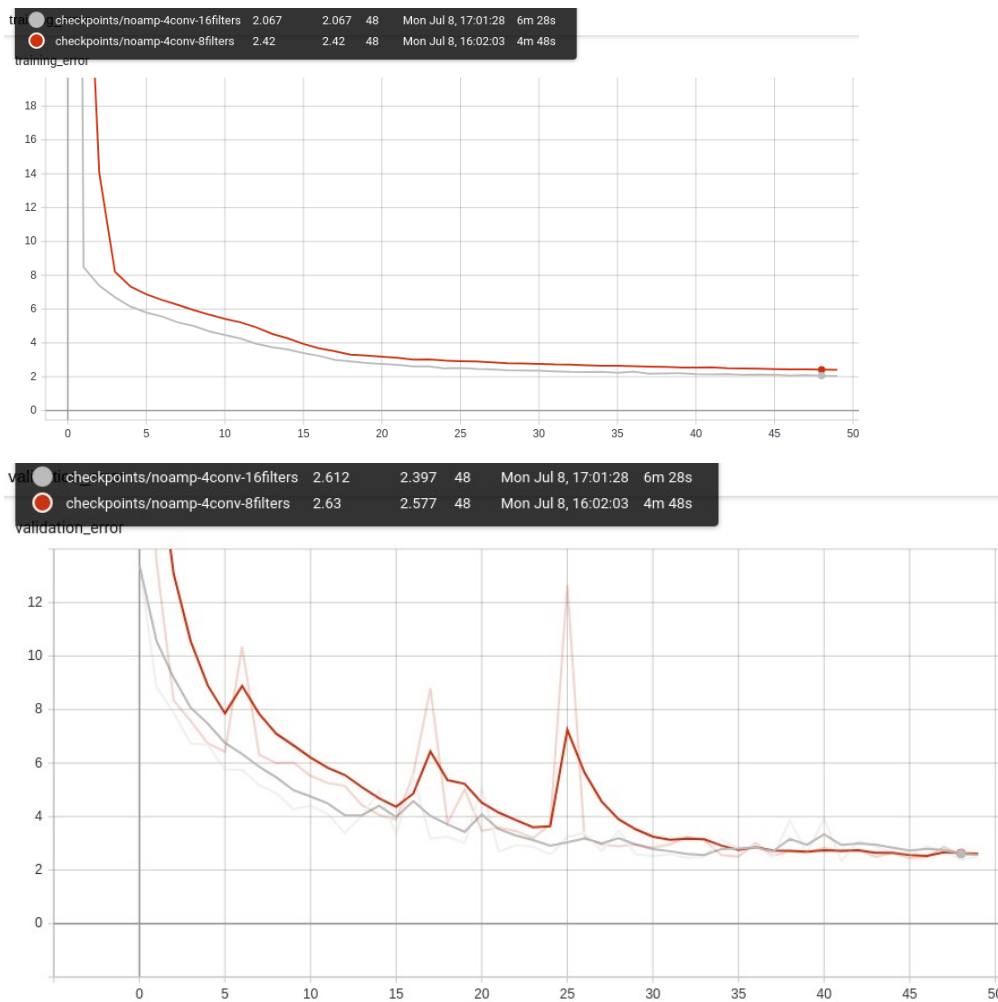


checkpoints/noamp-4conv-8filters	2.665	2.869	47	Mon Jul 8, 16:01:57	4m 42s
checkpoints/noamp-5conv-8filters	2.885	3.49	47	Mon Jul 8, 16:21:39	5m 43s
checkpoints/noamp-6conv-8filters	3.246	3.058	47	Mon Jul 8, 16:48:33	14m 33s



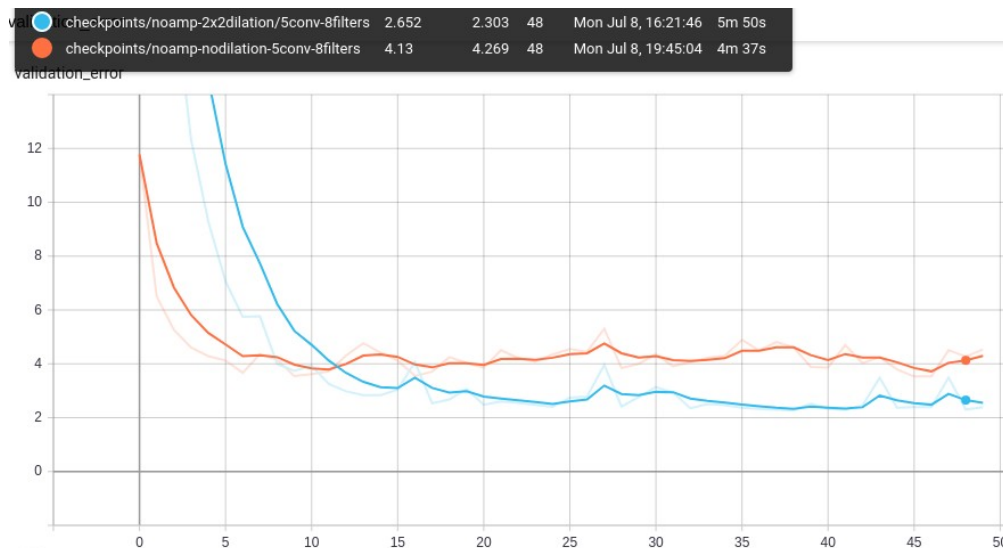
## 8 filtri vs 16 filtri

A 50 epoche non si nota alcuna differenza sostanziale sulla validazione aumentando il numero di filtri a 16



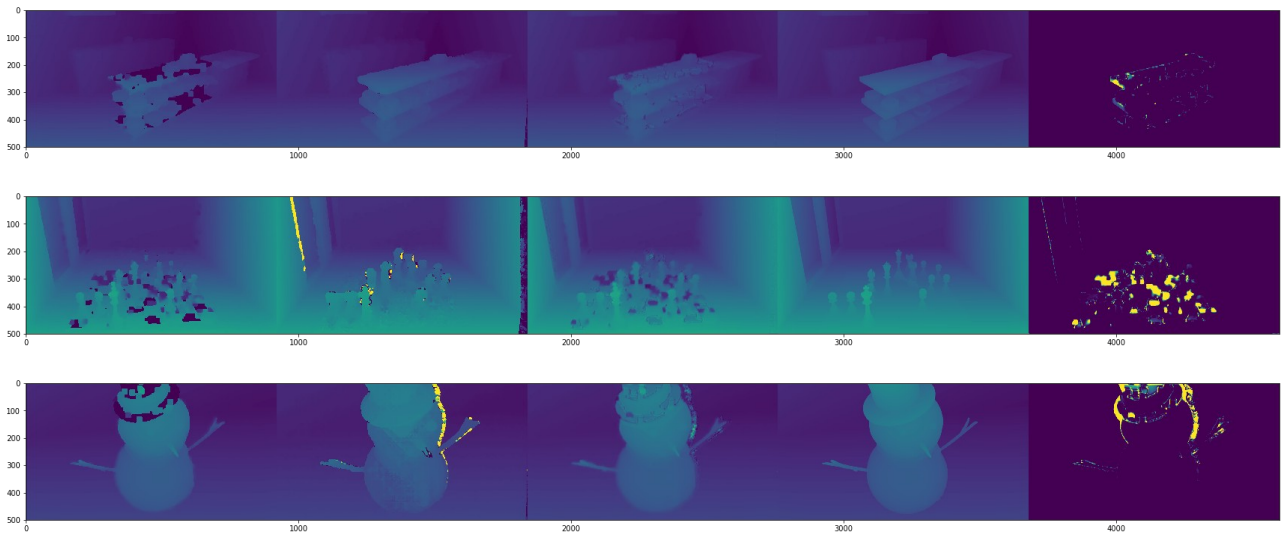
### Con convoluzioni dilatate vs senza dilatazione

Si notano delle prestazioni migliori aggiungendo una dilatazione 2x2 alle convoluzioni.



Alcuni risultati sperimentali con 4 convoluzioni, 8 filtri con dilatazione 2x2

(da sinistra a destra tof/stereo/fused/label/error)



## Con ampiezza ToF

Introducendo l'ampiezza del sensore Time-Of-Flight è necessario aumentare la complessità dell'architettura della rete neurale.

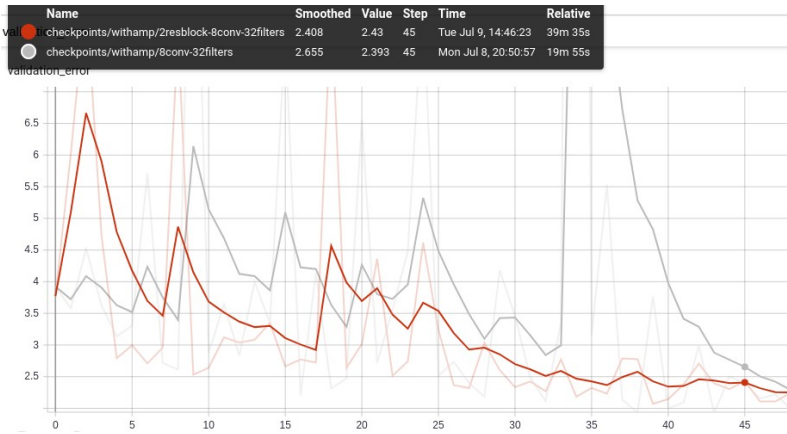
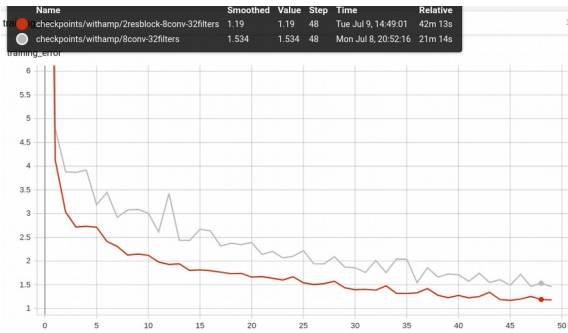
### 16 filtri vs 32 filtri

Incrementando il numero di filtri a 32 si hanno risultati tendenzialmente migliori. Oltre a 32 non si nota alcun miglioramento.

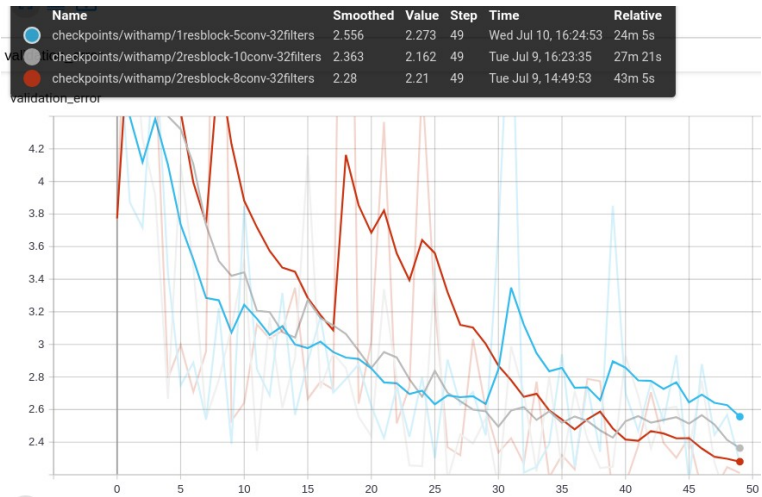
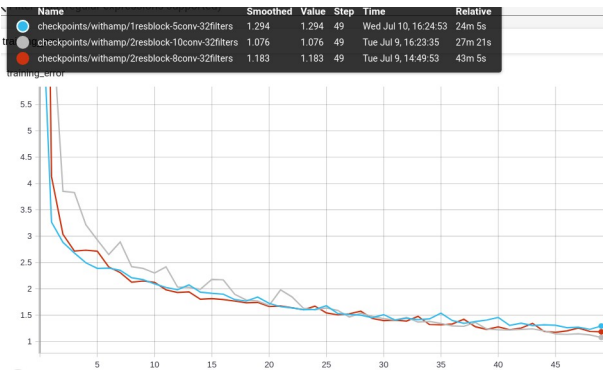


### Con connessioni residuali vs senza connessioni residuali

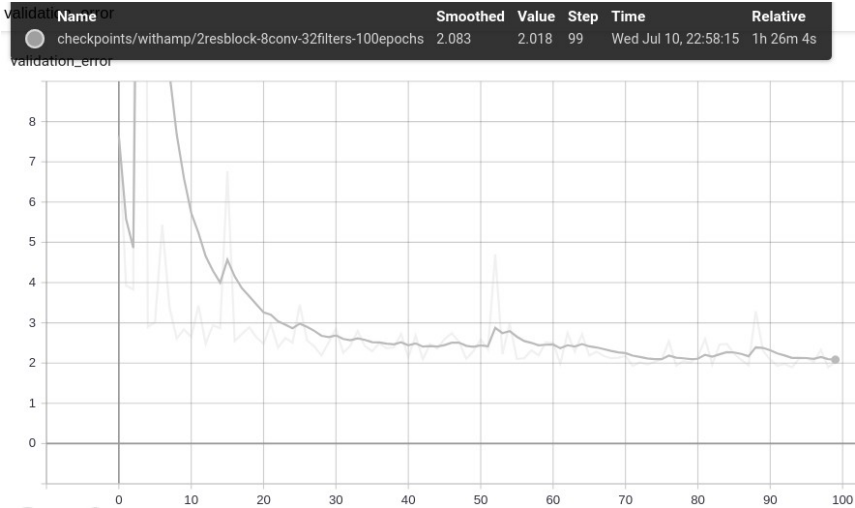
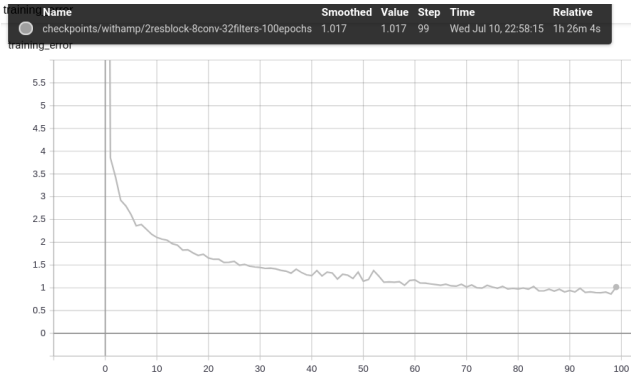
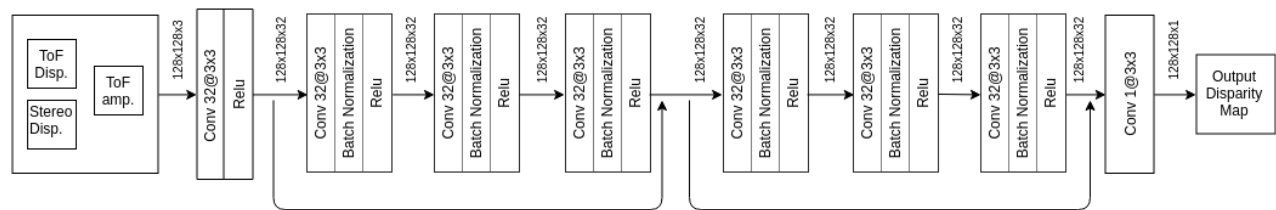
Introducendo le connessioni residuali, la curva di validazione è più stabile e con meno oscillazioni.



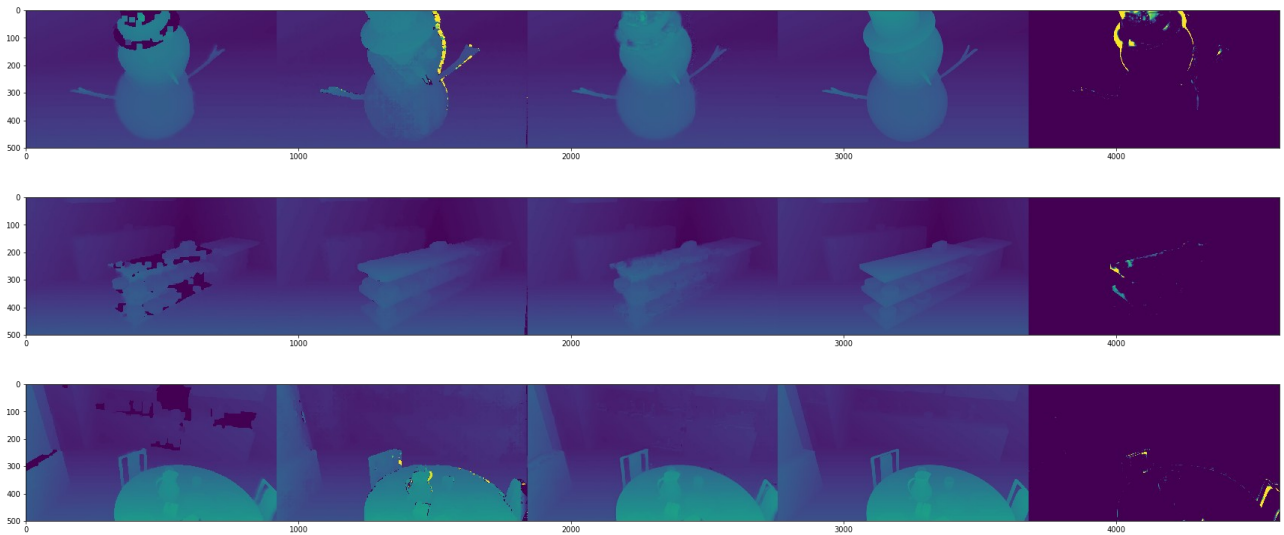
5 vs 8 vs 10 convoluzioni



Risultati sperimentali con 32 filtri, 8 convoluzioni (2 blocchi residui), dilatazione 2x2.



(da sinistra a destra tof/stereo/fused/label/error)



# Confronto con e senza ampiezza ToF

