



UNIVERSITÀ DEGLI STUDI DI PADOVA

Dipartimento di Ingegneria dell'Informazione

Corso di Laurea Triennale in Ingegneria Informatica

Tesi di Laurea

FUSIONE DI DATI
STEREO E TIME-OF-FLIGHT MEDIANTE
TECNICHE DI DEEP LEARNING

Relatore:

Prof. PIETRO ZANUTTIGH

Laureando:

FRANCESCO PHAM

ANNO ACCADEMICO 2018-2019

Ai miei genitori,
che mi hanno sempre sostenuto.

Indice

1	Introduzione	1
1.1	Descrizione del progetto	2
1.2	Principi di funzionamento del sistema di acquisizione	2
1.2.1	Sistema di visione stereo	3
1.2.2	Sensore Time-Of-Flight	4
1.3	Il Machine Learning	5
1.3.1	Reti neurali artificiali	6
1.3.2	Reti neurali convoluzionali	6
2	Acquisizione e pre-elaborazione dei dati	7
2.1	Preparazione dei dati ToF	7
2.1.1	Riproiezione e interpolazione	7
2.1.2	Calcolo della disparità	7
2.2	Elaborazione dei dati stereo	7
2.2.1	Disparità stereo	7
3	Fusione tramite deep learning	8
3.1	Le mappe in input	8
3.2	Convoluzione dilatata	8
3.3	Reti neurali residuali	8

INDICE	ii
3.4 Confronti tra le varie architetture	8
3.5 La rete neurale selezionata	8
4 Analisi dei risultati	9
4.1 Tensorflow	9
4.2 Il processo di training	9
4.3 Valutazione dei risultati	9
4.3.1 Valutazione sul dataset sintetico	9
4.3.2 Valutazione sul dataset reale	9
5 Conclusioni	10
Bibliografia	11

Capitolo 1

Introduzione

La stima della profondità ha da sempre rappresentato un problema di massimo interesse. L'informazione sulla profondità è importante, ed in alcuni casi essenziale, per molteplici applicazioni pratiche della visione artificiale: guida autonoma, robotica, ricostruzione 3D e realtà aumentata sono soltanto alcune. L'acquisizione delle geometrie tridimensionali di scene del mondo reale rappresenta da sempre un problema complesso, e gli strumenti sono stati accessibili soltanto in grosse compagnie e centri di ricerca. Nel corso degli anni, molte tecniche sono state sviluppate e nuovi dispositivi, dai costi più ridotti, sono stati introdotti nel mercato.

Le principali tecnologie per la percezione dell'ambiente sfruttano sensori ottici che catturano la luce visibile o infrarossa che viene riflessa dalla scena. Questo lavoro di tesi tratta due categorie di sensori in particolare, entrambi molto diffusi e accessibili: i sensori a visione stereoscopica e i sensori basati sul tempo di volo (Time-Of-Flight, ToF).

Nello stesso periodo, nel mondo della computer vision, il machine learning (e deep learning in particolare) si è dimostrato uno strumento che ha ampiamente incrementato le prestazioni rispetto ad altri metodi deterministici, in molti

problemi ritenuti complessi, fino a superare le prestazioni umane. E proprio grazie al machine learning è stato possibile sviluppare sistemi efficaci per la ricostruzione delle informazioni catturate dai sensori.

1.1 Descrizione del progetto

L'obiettivo del lavoro di questa tesi è lo sviluppo di un sistema di machine learning per la fusione dei dati tridimensionali forniti dai sensori, cercando di fornire una ricostruzione più accurata. La scelta dei sensori gioca perciò un ruolo fondamentale: le telecamere stereo e il sensore ToF tendono ad avere caratteristiche complementari, e la loro combinazione si è rivelato efficace negli ultimi anni.

1.2 Principi di funzionamento del sistema di acquisizione

Il sistema di acquisizione è composto da una coppia di telecamere stereo e da un sensore Time-of-Flight disposti adiacentemente. I due dispositivi catturano la stessa scena allo stesso istante.

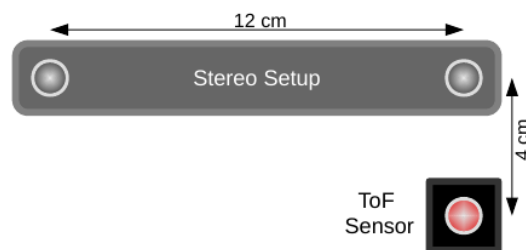


Figura 1.1: Rappresentazione del sistema di acquisizione ToF-Stereo. Il sensore ToF è posizionato sotto la telecamera di riferimento della coppia stereo.

1.2.1 Sistema di visione stereo

Il sensore a visione stereoscopica consiste nell'acquisire due immagini bidimensionali da una coppia di telecamere rettificate, ossia allineate lungo un asse che inquadrano la stessa scena. Lo stesso punto P dello spazio viene proiettato nel piano dell'immagine di ciascuna delle telecamere. I punti risultanti p_L e p_R , detti *omologhi*, hanno le stesse coordinate verticali, considerata la rettificazione dei sensori. Viene chiamata *disparità* lo scostamento tra le coordinate orizzontali:

$$d = u_L - u_R$$

Tramite questo valore è possibile determinare la posizione del punto P nello spazio.

Uno dei principali vantaggi è il costo ridotto delle telecamere CCD o CMOS, facilmente accessibili nel mercato. Tale sensore è inoltre passivo, quindi può sfruttare l'illuminazione dell'ambiente. Ciò permette di essere utilizzato in ambienti esterni, al contrario di altri sensori che sfruttano pattern proiettati con illuminatori. Inoltre può avere alte risoluzioni e una limitata quantità di rumore.

Lo svantaggio maggiore è la dipendenza dei risultati forniti da questi sensori dalla tessitura delle immagini utilizzata nel calcolo degli omologhi, ad esempio sono evidenti delle difficoltà nell'analisi di scene con pattern uniformi o ripetitivi. Pertanto essi presentano un'accuratezza solitamente limitata.

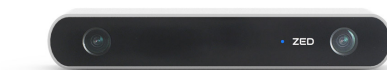


Figura 1.2: Sensore stereo ZED

1.2.2 Sensore Time-Of-Flight

Il sensore ToF determina le informazioni riguardo la profondità sulla base del fatto che le onde elettromagnetiche viaggiano alla velocità $c \approx 3 \times 10^8 [m/s]$. Il sensore emette un impulso luminoso (tipicamente infrarosso) il quale colpisce la scena e viene riflesso indietro. Viene dunque misurato il tempo τ che occorre al segnale luminoso per percorrere un tragitto pari al doppio della distanza dell'oggetto dalla telecamera ρ . La relazione che lega ρ e τ è

$$\rho = \frac{c\tau}{2}$$

Per misurare il tempo cercato e migliorare la risoluzione del sensore, l'impulso emesso è modulato secondo un segnale sinusoidale, così che anche l'eco abbia lo stesso andamento, ma sfasato e attenuato in ampiezza.

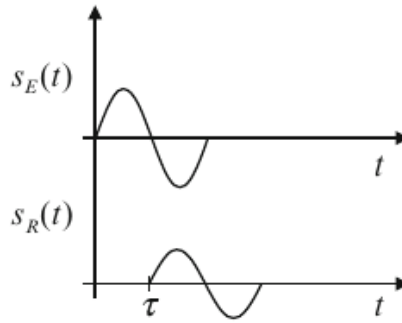


Figura 1.3: Segnale sinusoidale trasmesso e corrispondente segnale ricevuto da un sensore ToF

Dispositivi ToF costituiti da un singolo trasmettitore e un singolo ricevitore, vengono tipicamente utilizzati in telemetri laser. Al fine di realizzare una mappa bidimensionale dell'ambiente, un sistema è quello di montare il sensore su una piattaforma roteante, tale configurazione ha trovato l'utilizzo nel campo dell'automobilistica. Il sistema utilizzato in questo lavoro di tesi appartiene bensì alla famiglia dei sensori ToF scanner-less chiamati anche ToF camera.

Nelle ToF camera, gli impulsi luminosi sono segnali infrarossi inviati tramite LED e il ricevitore è una matrice di sensori CCD/CMOS. Diversamente dal meccanismo di tipo scanner, le ToF camera catturano le geometrie della scena in un singolo scatto nella quale ogni pixel misura, indipendentemente dalle altre, la distanza del punto della scena di fronte.

I vantaggi maggiori sono, al contrario delle telecamere stereo, l'indipendenza dal contenuto della scena, e la maggiore rapidità poichè non richiede algoritmi particolari per il calcolo della disparità.

Tuttavia, la tecnologia non è esente da alcune limitazioni:

- Per superfici poco riflettenti o di colore scuro, il segnale di ritorno è debole, ciò risulta in misure poco accurate.
- La limitata risoluzione spaziale non permette di ricavare una informazione dettagliata della geometria della scena.
- Il "multipath error" è un ulteriore problema che appare tipicamente vicino alle zone di incidenza tra le superfici. Esso è provocato dalla riflessione multipla del segnale luminoso prima di raggiungere il sensore.

1.3 Il Machine Learning

Il machine learning, o apprendimento automatico, è una branca dell'informatica che fornisce ai computer la capacità di imparare ad eseguire un task da una certa esperienza, senza essere esplicitamente programmati a farlo. In sostanza, il machine learning esplora l'utilizzo di metodi matematico-computazionali per apprendere informazioni direttamente dai dati, senza modelli matematici ed equazioni predeterminate. Gli algoritmi di apprendimento automatico migliorano le loro prestazioni in modo "adattivo" mano a mano che gli "esempi" da

cui apprendere aumentano.

I problemi che il machine learning punta a risolvere vengono classificati in tre categorie:

- **Apprendimento supervisionato:** ogni istanza del set di esempi (training set) presenta gli input e i corrispondenti valori attesi in output. Questi esempi vengono presentati uno per volta alla macchina, il quale deve essere in grado di approssimare l'esatta natura della relazione presente tra l'input e il corrispondente output. L'obiettivo finale è dunque quello di insegnare al modello la capacità di predire correttamente i valori attesi su un set di istanze non presenti nel training set (test set). Questo scenario è quello trattato in questo lavoro di tesi.
- **Apprendimento non supervisionato:** al contrario dell'apprendimento supervisionato, gli output corrispondenti agli input forniti non sono conosciuti. All'algoritmo viene presentato bensì numerosi dati dai quali la macchina deve estrarre le caratteristiche o i pattern nascosti.
- **Apprendimento per rinforzo:** si basa sul presupposto di potere ricevere degli stimoli dall'esterno a seconda delle scelte dell'algoritmo. Contrariamente all'apprendimento supervisionato nella quale si conosce l'uscita corretta che il sistema deve dare, l'apprendimento per rinforzo viene adoperato quando si ha a disposizione solamente di un'informazione qualitativa (giusto/sbagliato, successo/fallimento), chiamata segnale di rinforzo.

1.3.1 Reti neurali artificiali

1.3.2 Reti neurali convoluzionali

Capitolo 2

Acquisizione e pre-elaborazione dei dati

2.1 Preparazione dei dati ToF

2.1.1 Riproiezione e interpolazione

2.1.2 Calcolo della disparità

2.2 Elaborazione dei dati stereo

2.2.1 Disparità stereo

Capitolo 3

Fusione tramite deep learning

3.1 Le mappe in input

3.2 Convoluzione dilatata

3.3 Reti neurali residuali

3.4 Confronti tra le varie architetture

3.5 La rete neurale selezionata

Capitolo 4

Analisi dei risultati

4.1 Tensorflow

4.2 Il processo di training

4.3 Valutazione dei risultati

4.3.1 Valutazione sul dataset sintetico

4.3.2 Valutazione sul dataset reale

Capitolo 5

Conclusioni

Bibliografia

- [1] Geitner F.K. Block H.P. *Machinery Failure Analysis and Troubleshooting*. 1999.
- [2] R. Zaltieri D. De Pasquale, L. Troiano. A bayesian approach supporting troubleshooting.
- [3] K. Rommelse D. Heckerman, J. S. Breese. Troubleshooting under uncertainty. Technical report, 1994.
- [4] J. Gertler. *Fault detection and diagnosis in engineering systems*. CRC Press, 1998.
- [5] T. Gustavsson. Troubleshooting using cost effective algorithms and bayesian networks. Master's thesis.
- [6] Z. Kowalczyk J. Korbicz, J. M. Koscielny. *Fault diagnosis: models, artificial intelligence, applications*. Springer, 2004.
- [7] R. M. Jagt. *Support for Multiple Cause Diagnosis with Bayesian Networks*. PhD thesis.
- [8] F. V. Jensen. *Bayesian Networks and Decision Graphs*. 2000.
- [9] R. D. Braatz L. H. Chiang, E. Russell. *Fault detection and diagnosis in industrial systems*. Springer, 2001.

- [10] D. Lesage N. Burrus. Theory of evidence (draft). Technical report.
- [11] Hobbs A. Reason J. *Managing Maintenance Error*. 2003.
- [12] K. Sentz. *Combination of Evidence in Dempster-Shafer Theory*. PhD thesis.