场景识别数据集标注说明

1. 任务需求

扫地机器人在工作运行过程中, 间断性采集运动前向视野内场景图像, 识别图像可能场景并返回对应标签。

目标:将图片进行分类。若图片属于某一类,表示采集这张图片的扫地机器人处在该类型的房间中。

每一张图片都应该独立判断,不能依靠前一帧或多帧经验。

2. 标注类别

```
类型 1. bed_room(卧室)
```

类型 2. dinning room (餐厅)

类型 3. drawing_room(客厅)

类型 4. toilet room(卫生间)

类型 5. kitchen (厨房)

类型 6. balcony (阳台)

类型 7. others

类型 8. CrossLook_所在房间_望向房间

类型 8.1. CrossLook_drawing_dinning (交叉视角_客厅_餐厅)

类型 8.2. CrossLook dinning drawing (交叉视角 餐厅 客厅)

类型 8.3. CrossLook_others_dinning (交叉视角_其他_餐厅)

类型 8.4. CrossLook others drawing (交叉视角 其他 客厅)

类型 8.5. CrossLook_bedroom_others (交叉视角_卧室_其他)

类型 8.6. CrossLook_others_bedroom (交叉视角_其他_卧室)

类型 8.7. CrossLook_dinning_kitchen (交叉视角_餐厅_厨房)

类型 8.8. Crosslook kitchen dinning (交叉视角 厨房 餐厅)

类型 8.9. CrossLook_others_kitchen (交叉视角_其他_厨房)

类型 8.10. CrossLook others others (交叉视角 其他 其他)

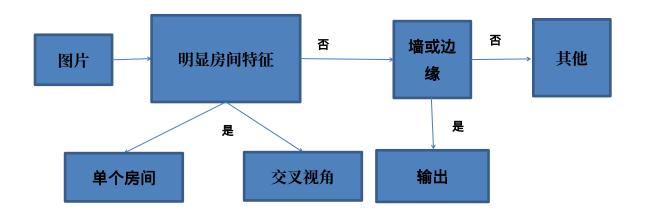
类型 8.11. CrossLook bedroom drawing (交叉视角 卧室 客厅)

类型 8.12. CrossLook drawing balcony (交叉视角 客厅 阳台)

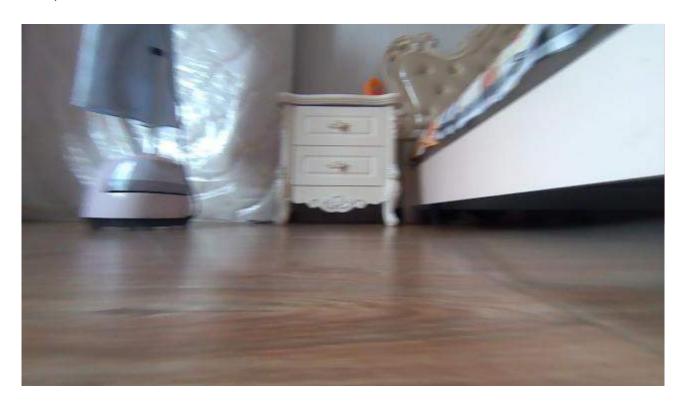
类型 8.13. CrossLook others balcony (交叉视角 其他 阳台)

- 类型 8.14. CrossLook others toilet (交叉视角 其他 厕所)
- 类型 8.15. CrossLook drawing bedroom (交叉视角 客厅 卧室)
- 类型 8.16. CrossLook_drawing_others (交叉视角_客厅_其他)
- 类型 8.17. CrossLook_drawing_toilet (交叉视角_客厅_厕所)
- 类型 8.18. CrossLook_dining_toilet (交叉视角_餐厅_厕所)
- 类型 8.19. CrossLook dining others (交叉视角 餐厅 其他)
- 类型 8.20. CrossLook_drawing_kitchen (交叉视角_客厅_厨房)
- 类型 8.21. CrossLook toilet others (交叉视角 厕所 其他)
- 类型 8.22. CrossLook_dining_bedroom (交叉视角_餐厅_卧室)
- 类型 8.23. CrossLook bedroom dining (交叉视角 卧室 餐厅)
- 类型 9. CrossLook 所在房间
- 类型 9.1. CrossLook_dinning (交叉视角_餐厅)
- 类型 9.2. CrossLook drawing (交叉视角 客厅)
- 类型 9.3. CrossLook others (交叉视角 其他)
- 类型 10.test room (测试区)
- 类型 11.wa11(墙)
- 类型 12. sofa bed edge (沙发 床 边缘)
- 一张图片满足以下两个条件可以称为带有"明显房间特征"的图片。一,图片中有清晰的特征表明该机器人显然处于某个房间类型中。二,该特征对应区域的面积较大,例如超过 20% (不需要严格参考这个阈值,上下波动都可以,以人类经验为主)。
- 类型 1. bed_room(卧室),对应特征有床,床头柜等卧室专用品(床底)。
- 类型 2. dinning_room (餐厅),对应特征有餐桌椅群。
- 类型 3. drawing_room(客厅),对应特征有电视,电视桌,茶几,沙发等客厅用品。
- 类型 4. toilet_room(卫生间),对应特征有马桶,便池,浴缸,淋浴器等卫浴专用品。
- 类型 5. kitchen (厨房),对应特征有橱柜,打火灶等厨房专用品。
- 类型 6. balcony (阳台),人为能识别出机器人是在阳台。

◆ 每张图片都要**严格按照优先级顺序进行标注**。如下图:



例如,下图中的床所在的区域可以作为"明显房间特征"。



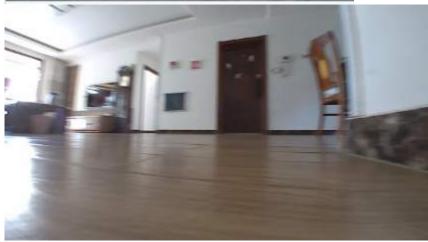
注意:以下类型图片不可以被分为 crosslook_others_drawingroom



如下图,没有看到门,门槛,**门框(大门框不算,只有房门或者明显推拉门或者很狭窄的区域才算门框)**,明显过渡区,那么扫地机只看到了电视,那就标为客厅。

比如下图,是大门框,该类都不属于门框(交叉视角)范畴。下图的话就属于交叉视角—餐厅-卧室。





要有明显过渡区域参能是 crosslook, 比如: 门槛, 门, 门框, 窄墙通道, 明显地板材质或者颜色过渡。如下是一个明显窄通道过渡, 是一个 corsslook, 所以是 crosslook_others_drawingroom.



下图有门槛, 所以也可分到 crosslook。



若一张图片仅有一种类型的"房间特征",则将图片标注为该房间特征对应的房间类型,即类型 1~6 中的一种。

若一张图片无"房间特征", 可被判断为:

类型 7. others

类型 10. test_room(测试区),公司的测试房间。

类型 11. wall(墙),图片完全没有特征,比如镜头几乎被挡住(或者挡住了大部分并且分布出图片中的房间)或者是墙角落,图片上几乎没有什么有用信息,图片中全是墙,或者

全市同一个颜色的物品等。







类型 12. bed_sofa_edge(沙发_床_边缘),图片不满足前面几种类型,并且图片中有 床,沙发的边缘形状,但是不好区分具体类别或者房间。

若一张图片同时拥有多个图像特征,或一张图片中有半掩的门/敞开的门框/地板界线/转角/门槛等多个房间交界的特征,则采用以下方式进行分类。

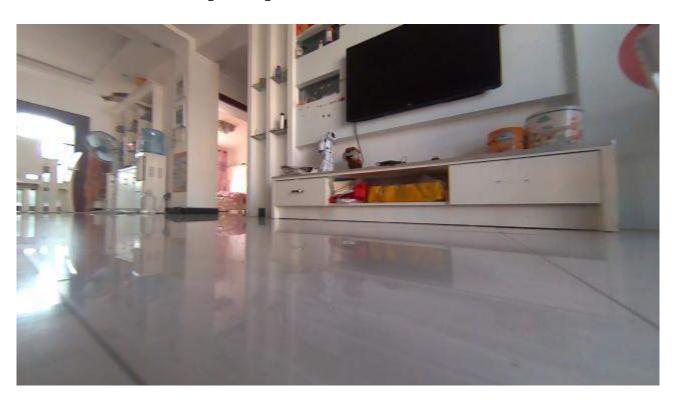
当一张图片有两个房间特征时,或一张图片中有半掩的门/敞开的门框/地板界线/转角/门槛等多个房间交界的特征,可被判断为:

类型 8. CrossLook_所在房间_望向房间

"所在房间"为扫地机器人所在的房间类型,由人主观判断,例如所在房间的"明显房间特征" 离镜头较近;

- "望向房间"为另一房间类型。
- "所在房间", "望向房间"均可以从类型 1~7 中选择, 注意包括 others。

类型 8.1. CrossLook_drawing_dinning



备注:

- 1. 门框后面的卧室房间特征区域面积太小(不超过 20%),不算做"明显房间特征"
- 2. "所在房间"被认定为客厅,因为有电视和电视桌这一"明显房间特征",且相比其他"明显房间特则特征",这个特征离镜头更近。
- 3. "望向房间"被认定为餐厅, 因为有餐桌椅群这一"明显房间特征"。



备注:看到部分沙发(客厅)和餐桌(餐厅)。

备注: 卧室在图片中所占区域过小, 且无明显特征(被拖把挡着了)。不算"明显房间特征"

备注: 门框后的厨房特征并不明显, 不算"明显房间特征"。



类型 8.2. CrossLook_dinning_drawing



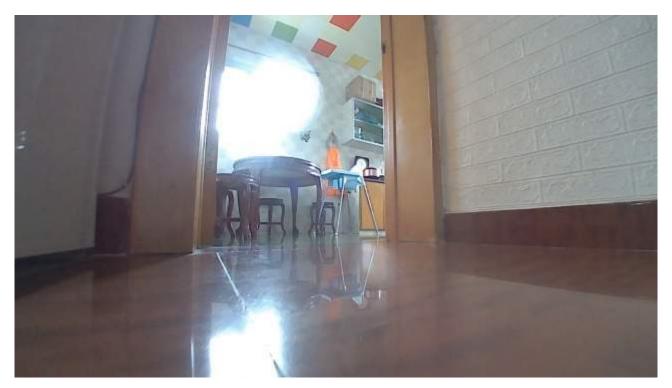


类型 8.3. CrossLook_others_dinning

备注: "所在房间"无法被认定。



备注:存在房间交界的特征,地板界线或墙壁转角。



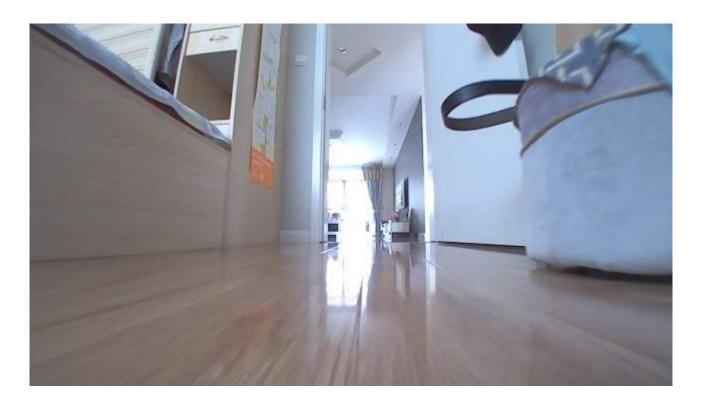


备注: 有门/门框/地板界线等多个房间交界的特征, 但无法判断所在房间的类型。



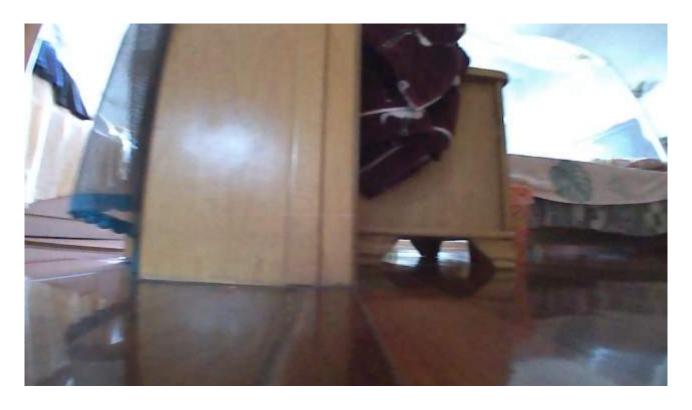
类型 8.4. CrossLook_others_drawing







类型 8.5. CrossLook_bedroom_others



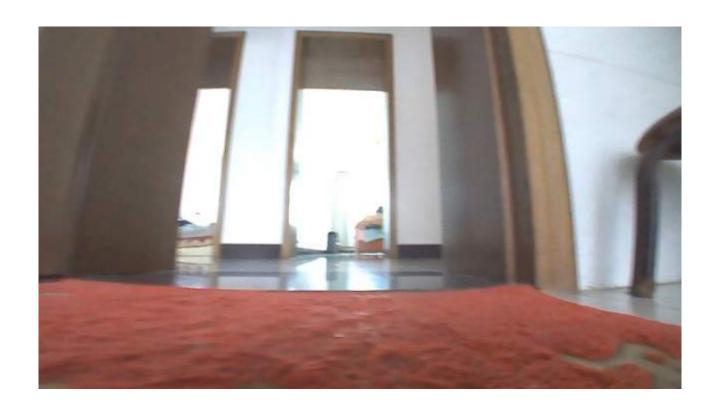
(门后区域较大, 但看不清门后的房间特征)



类型 8.6. CrossLook_others_bedroom

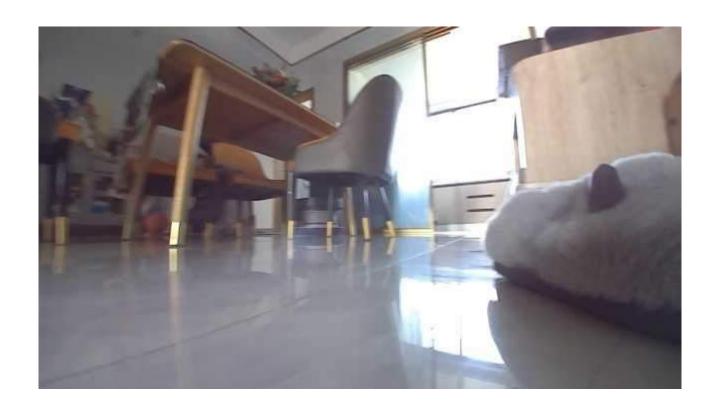




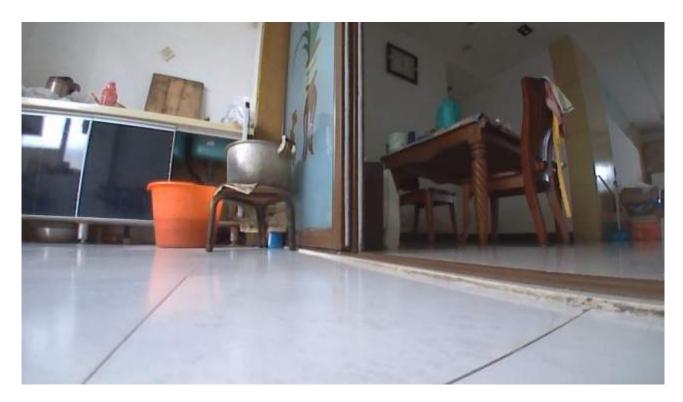


类型 8.7. CrossLook_dinning_kitchen





类型 8.8. Crosslook_kitchen_dinning

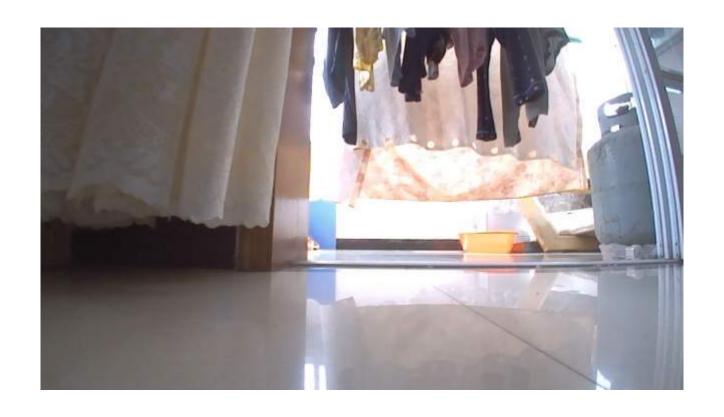


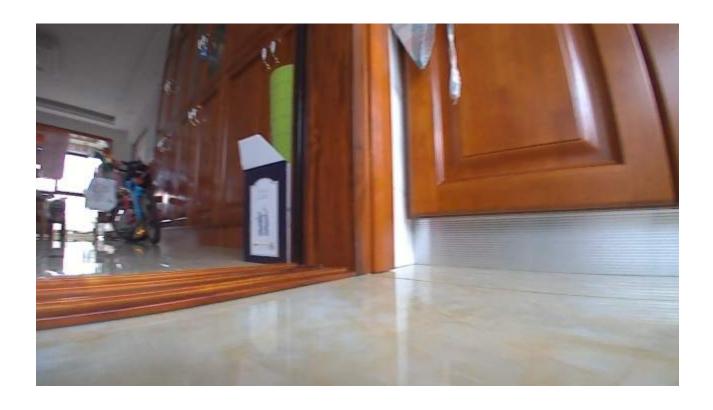


类型 8.9. CrossLook_others_kitchen



类型 8.10. CrossLook_others_others





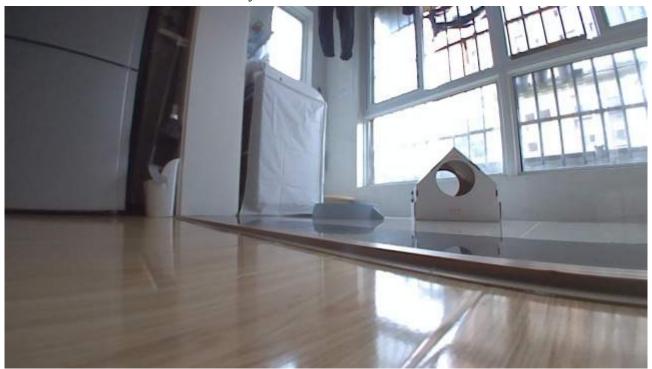
类型 8.11. CrossLook_bedroom_drawing

类型 8.12. CrossLook_drawing_balcony





类型 8.13. CrossLook_others_balcony



类型 8.14. CrossLook_others_toilet



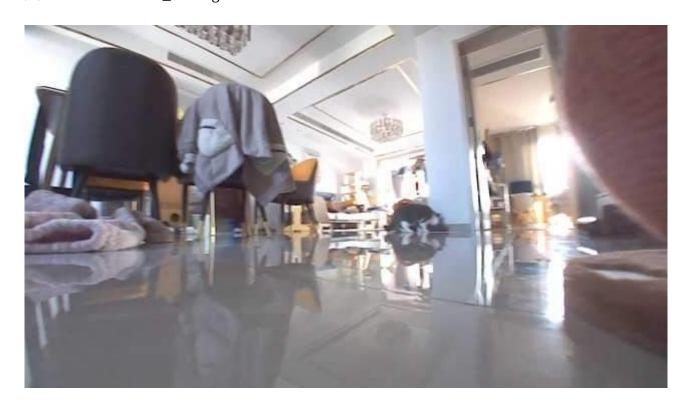
备注: 有门槛因而知道有两个房间。

特别备注:卫浴间里用来隔开喷浴间的玻璃门不算做多房间的交界特征。即不属于

CrossLook 类别。

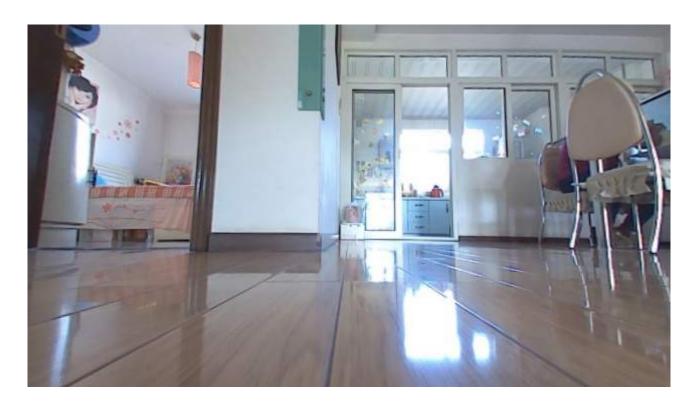
当一张图片有 3 个及以上房间特征时,可被判断为: 类型 9. CrossLook_所在房间

类型 9.1. CrossLook_dinning

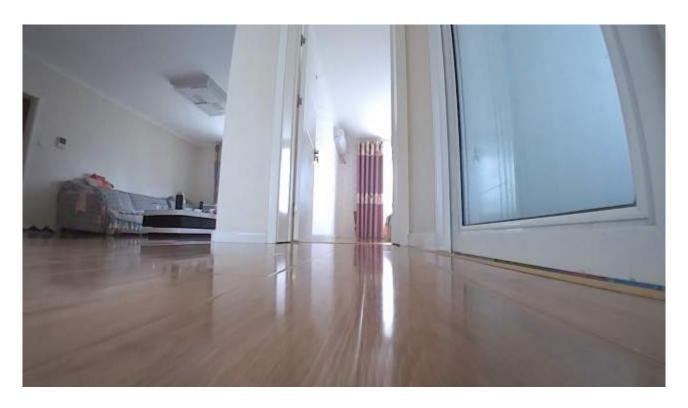


图片内多个房间(餐厅-客厅-卧室)均占较多面积,肯定是 CrossLook。但标记为 CrossLook_所在房间,例如,CrossLook_dinning。

类型 9.2. CrossLook_drawing

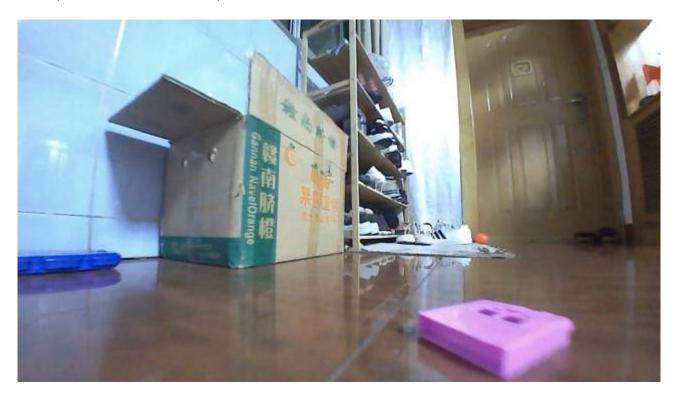


类型 9.3. CrossLook_others

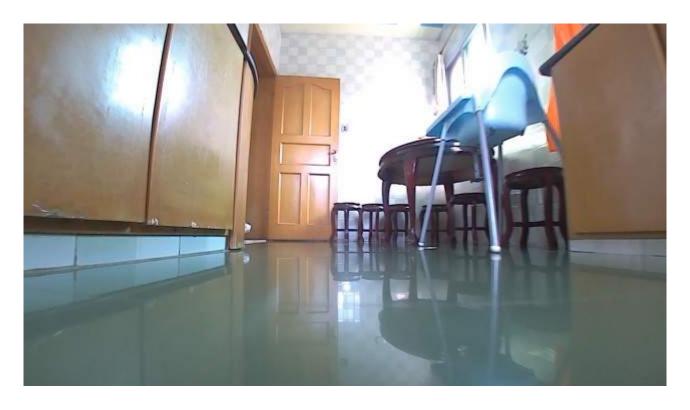


特别注意事项 1: 门框或门内对应区域在图片中所占面积很少,例如,小于 20%,不算 CrossLook 所需要的房间特征!)

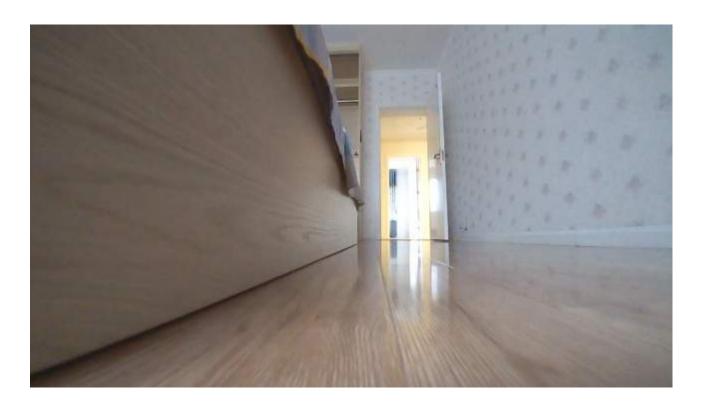
others, 虽然看到了关闭的门, 但看不到门后面的房间特征。不算 CrossLook。



kitchen,虽然看到了打开的门,但看不到门后面的房间特征。



bedroom, 门后区域太小, 看不清门后的房间特征。



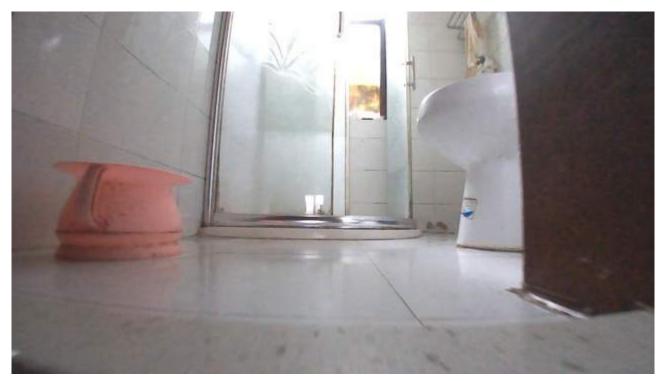
dinning_room,门框内区域太小。



dinning_room,门框内区域太小。



特别注意事项 2: 门框或门内对应区域在图片中所占面积很少,例如,小于 20%,不算 CrossLook 所需要的房间特征!)



特别备注:卫浴间里用来隔开喷浴间的玻璃门不算做多房间的交界特征。即不算 CrossLook!