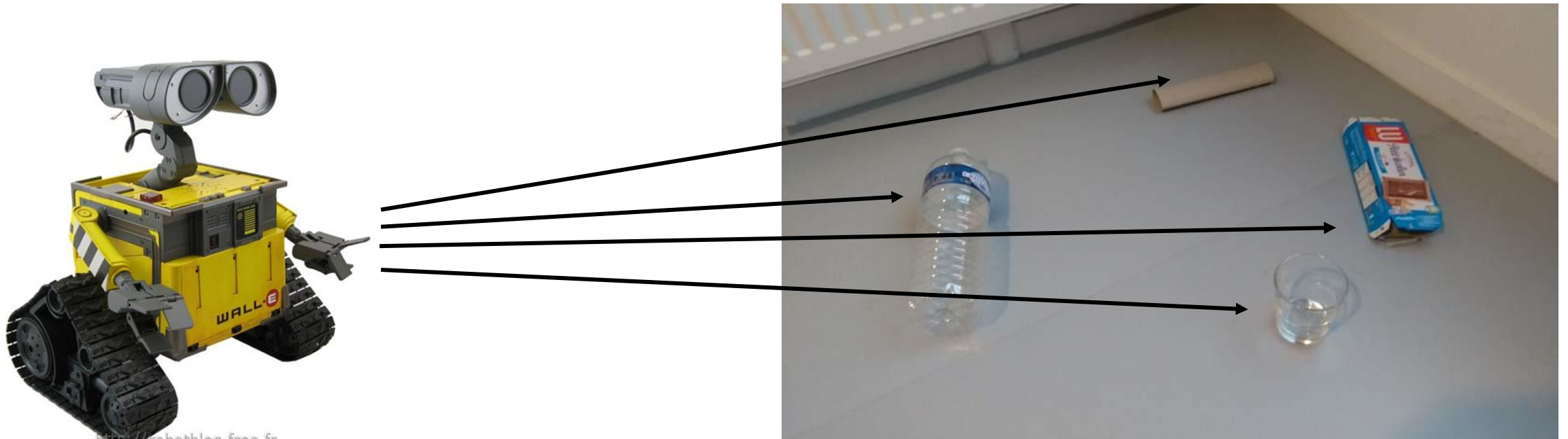


Module :
Reconnaissance de déchets
PAN 2

Rappel : Objectif du module

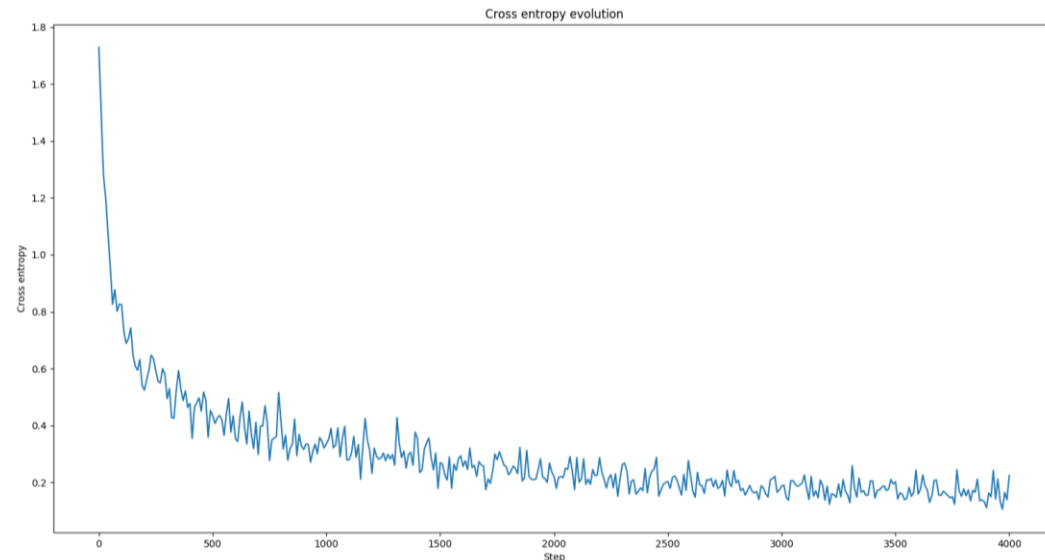
- Permettre au robot d'interpréter les images qu'il reçoit
- Modifier en conséquence ses déplacements dans l'espace



Etapes de recherche

- Première idée : Mask-RCNN → trop peu de documentation + travail quasiment entièrement réalisé
- Deuxième idée : Inception V3 par Google
 - ↳ Recherche d'une BDD adaptée : challenge kaggle

Résultat du réentraînement :



Phase de tests

- Application du réseau de neurones (temps de traitement = 4min15s) :



Objectifs pour l'avenir

- Essayer d'améliorer notre utilisation d'Inception (utilisation d'une sortie différente du réseau + défreezage des couches)
- Aggrandir la BDD afin de réduire davantage l'erreur
- Changer de réseau de neurones afin d'améliorer la performance de traitement (réseau CNN)