

Pixelweise Klassifikation von Straße

Martin, Marvin, Sebastian, Vitali | 17. Juni 2015



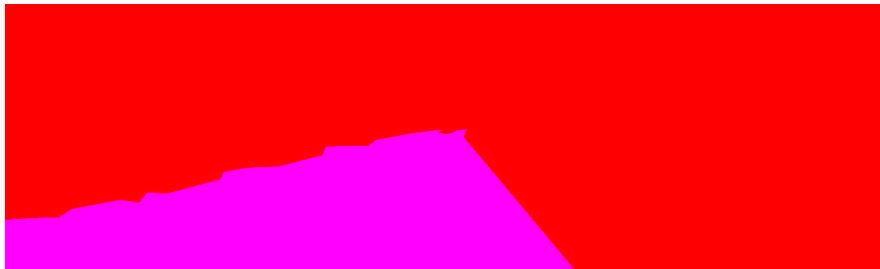
- 1 Worum es geht
- 2 Paper
- 3 Lessons learned
- 4 Sliding Window

- **Eingabe:** Bilder, die von einer Kamera aus Fahrersicht aufgenommen wurden
- **Ausgabe:** Ein Bild gleicher Größe, wo jedes Pixel entweder schwarz ist (wenn der Klassifikator denkt es ist Straße) oder weiß ist (wenn dem) nicht so ist.

KITTI Road Estimation dataset

- Daten-Bilder der Größe $[1226, \dots, 1242] \times [370, \dots, 376]$, 8-bit RGB
- Label-Bilder der selben Größe; 8-bit RGB mit 2 Farben
- 289 Trainingsbilder
- 290 Testbilder







- Fully Convolutional Networks for Semantic Segmentation:
Jonathan Long, Evan Shelhamer, Trevor Darrell
- TODO: Was haben wir verstanden, was nicht?

- deploy.prototxt und train_eval.prototxt
 - weight_filler und bias_filler
 - github.com/BVLC/caffe/issues/2545 und 2546
- Komische Fehler (TODO: ein paar einbinden)
- Bilder von Netzen und Ergebnisse

■ TODO

Thanks for Your Attention!

