

Pixelweise Klassifikation von Straße

Martin Thoma | 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.

TODO: Bild + Ausgabe des Netzes + Perfektes Overlay einfügen

KITTI Road Estimation dataset

- Daten-Bilder der Größe $[1226, \dots, 1242] \times [370, \dots, 376]$, 8-bit/color RGB, non-interlaced
- Label-Bilder der selben Größe; 8-bit/color RGB, non-interlaced; 3 Farben (TODO: Warum 3?)
- 289 Trainingsdatensätze
- 290 Test-Datensätze

- 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](https://github.com/BVLC/caffe/issues/2546)
- Komische Fehler (TODO: ein paar einbinden)

■ TODO

Thanks for Your Attention!

