同济大学大学生创新训练项目

季度报告

一、项目基本信息

项目名称	三维图像传感器信号增强网络的轻量化方法				
项目编号	X2024492	项目级别	国家级		
起止时间 (年月)	2024年3月至 2025年3月				
项目负责人	林继申	所在院系	计算机科学与技术学院		
学号	2250758	专业	软件工程		
手机号	15143305542	邮箱	2250758@tongji.edu.cn		
指导老师	曾进	所在院系	计算机科学与技术学院		

二、季度报告内容

1)	项	日	带	展	情况
1/	一火	п	\mathcal{L}	ᄣ	ゖゖル

☑ 按计划进行 □ 进度提前 □ 进度滞后

2) 项目主要研究

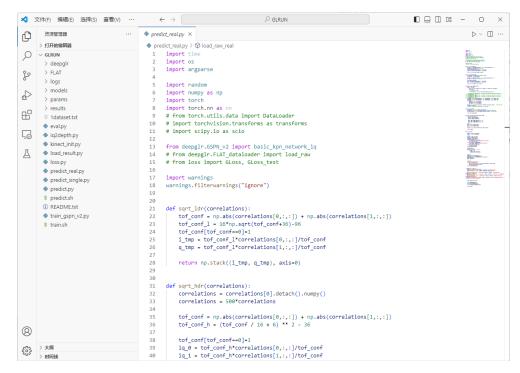
序号	研究阶段	研究内容	完成情况
1	第一季度	文献调研	已完成
2	第二季度	分析现有方法,记录精度及复杂度	已完成
3	第三季度	将 LRRU+GLRUN 用于 ToF Denoising 并在仿 真数据集上训练,在真实数据集上测试,并 与 baseline 进行比较	进行中
4	第四季度	结果对比分析与论文撰写	待完成

3) 项目研究成果

序号	季度报告成果名称	成果形式
1	分析现有方法,记录精度及复杂度	分析报告

4) 项目季度报告

(一) GLRUN 代码环境配置



(二) loss. py 类分析

1. 概述

该代码主要实现了两个用于训练深度学习模型的损失函数类 GLoss 和 GLoss_test,并提供了一个名为 iq2d 的函数,用于将 IQ 数据(复数信号的 实部和虚部)转换为深度信息。这些功能用于估计输入和目标数据之间的差异,特别是在训练涉及深度预测的任务时,通过比较生成的 IQ 数据和深度数据计算损失。

- 2. 函数和类解析
- 2.1. iq2d 函数
- 1) 功能:该函数将输入的 IQ 数据(实部和虚部)转换为角度(θ)并进一步转换为深度值。

2) 步骤

- a. torch. atan2:根据 IQ 数据中的两个通道(表示实部和虚部),计算对应的角度 theta。
 - b. 角度调整:将负角度值调整为正数范围(通过加上 2π)。
 - c. 深度计算: 角度 θ 除以 2π以归一化为深度值范围。

该函数在损失函数中用于将网络输出的 IQ 数据转换为深度值,以便与真实深度进行对比。

- 2. 2. Gloss 类
- 1)该类继承自 torch. nn. Module,实现了一个自定义的损失函数,主要用于比较网络的输出(IQ数据)和真实标签(理想 IQ数据和深度值)的差异,并进行最小化处理。
 - 2) forward 函数

该函数执行损失计算,包含以下步骤

- a. 输入拆分: 输入的 ideal_IQ 被拆分为三部分(ideal_IQ_0, ideal_IQ_1, ideal_IQ_2), 每部分对应网络输出的三个IQ值。
 - b. 掩码生成
 - d mask: 用于掩盖无效的深度值,要求深度不为0且小于10。
 - iq mask: 基于 d mask 生成的掩码,用于筛选有效的 IQ 数据。
 - c. IQ 损失计算

分别计算网络输出(out_0, out_1, out_2)与对应的理想 IQ 值 (ideal_IQ_0, ideal_IQ_1, ideal_IQ_2)之间的损失。

通过 torch. min 函数将损失限制在 max_range_iq 范围内,从而避免极端损失值影响。

d. 深度损失计算

使用 iq2d 函数将 IQ 数据转换为深度值,分别计算转换后的深度输出与理想深度之间的损失。

e. 总损失计算: 最终损失为 IQ 损失和深度损失的加和。

forward 函数定义了具体的损失计算逻辑,涵盖了 IQ 数据和深度信息的 双重约束,通过多次计算和限制损失值,确保模型的训练稳定性。

- 2.3.Gloss test 类
- 1) 功能: GLoss_test 类与 GLoss 类非常相似,但在损失计算上有所简化,主要用于测试阶段的损失评估。它移除了对极端值的控制(torch.min约束),直接计算绝对误差。
- 2) forward 函数:与 GLoss 类中的 forward 函数相似,该函数也包含 IQ和深度损失计算,不过不使用约束,直接计算输出和真实值之间的 L1 损失。

(三) 执行流程

- 1. iq2d 函数: 该函数负责将 IQ 数据转换为深度值,供损失计算时使用。
- 2. 损失函数计算
- 1) 训练时使用 GLoss 类,通过双重损失(IQ 损失和深度损失)来对网络输出进行评估,并对极端损失值进行约束。
- 2)测试时使用 GLoss_test 类,采用较为直接的损失计算方法,评估网络的输出性能。

(四)总结

该代码实现了两个用于训练和测试阶段的自定义损失函数,重点在于对 IQ 数据和深度数据的双重监督,通过限制极端损失值来提升模型的训练稳定 性。代码还使用 iq2d 函数实现了从 IQ 数据到深度数据的转换,为深度预测任务提供了有效的损失计算机制。

这种三维图像传感器信号增强网络的方法采用了基于 IQ 数据与深度信息的双重监督机制,通过自定义损失函数计算网络输出与真实数据之间的误差。这种方法的精度体现在以下方面:

- 1) IQ 与深度双重损失计算:同时考虑了 IQ 数据(信号的实部和虚部)和由此推导的深度信息的误差,使得网络可以更精确地优化对传感器信号的增强,保证信号和空间信息的准确性。
- 2) 掩码机制:通过掩码机制有效剔除无效数据(如深度为 0 或超出合理范围的数据),进一步提升了模型在有效数据上的表现。
- 3) 损失约束:通过对极端损失值的限制(如在 IQ 损失上施加最大范围限制),避免了训练过程中可能出现的过大梯度波动,提高了模型的稳定性和精度。

在复杂度方面,该方法具有以下特点:

- 1) 三重输出计算:对同一数据进行三次独立的输出预测(out_0, out_1, out 2),增加了计算量。
- 2) 损失函数的多次调用: 损失函数不仅对每个输出单独计算,还需对其深度转换后的结果再次计算,增加了运算复杂度。
- 3) 轻量化潜力:虽然方法涉及多次计算,但由于损失函数是基于简单的 L1 范数进行的,且采用了掩码机制限制数据范围,因此在模型轻量化设计上 仍有优化空间,例如通过减少计算步骤或简化模型架构来降低复杂度。

总结来说,该方法在保证精度的前提下有一定的计算复杂度,但通过合理的约束与损失设计,仍能为轻量化提供优化空间。

5) 经费开支情况

名目	金额(元)	用途	备注
1. 业务费	1090.00	交通卡充值	交通费
(1) 计算、分析、测试费	0	无	无
(2) 能源动力费	0	无	无
(3) 会议、差旅费	1090.00	交通卡充值	交通费
(4) 文献检索费	0	无	无
(5) 论文出版费	0	无	无
2. 仪器设备购置费	1278. 99	租赁服务器/购买设备	仪器设备购置
3. 实验装置试制费	0	无	无
4. 材料费	0	无	无

6) 项目后期具体工作计划

- a) 将 LRRU+GLRUN 用于 ToF Denoising 并在仿真数据集上训练,在真实数据 集上测试,并与 baseline 进行比较
- b) 结果对比分析与论文撰写

三、项目组成员签名

林继申	刘垚	刻澈仪	梁斯凯	杨字琨
-----	----	-----	-----	-----

指导老师意见					
			导师	签字:	
		年	月	日	
院系意见					
		教学负责人(签章):			
		年	月	日	
学校大学生创新创	业训练计划	训专家组意见	ī.		
			负责人(签	章):	
		年	月	日	
	院系意见	院系意见	年 院系意见 教学 年 学校大学生创新创业训练计划专家组意见	导师 年 月 院系意见 教学负责人(签 年 月 学校大学生创新创业训练计划专家组意见 负责人(签	导师签字: 年 月 日 院系意见 教学负责人(签章): 年 月 日 学校大学生创新创业训练计划专家组意见 负责人(签章):