思路一

面向动静态物体极目标的视觉SALM

设定好物体的属性：

车 人 自行车之类的为动态物体

路标，广告牌，路灯之类的为静态物体

正常做法都是将图像进行语义分割后，只取静态物体上的特征点进行定位和建图

但是如果是在地下停车场，或者路边停放的有静止的车的情况下，先验信息告诉我们不能用车上边的特征点，这样的话就有点浪费，会增加跟踪失败的可能性

如此，增加运动一致性检测就非常有必要

因此，在语义分割之后，进行一个运动一致性检验，目的是利用更多的静态特征点完成定位

（可以动态物体设置为 高动态 中动态 低动态） 如果判定该物体为动态物体了，通过运动一致性检验看是否为低动态物体，若是低 可以用里边的特征点

（可以将特征点提取加速融合进去，）

思路二

结合yolo 跟踪线程基于关键目标 使用光流法追踪代替特征点匹配 理论上是可以加速的，前提是动态物体的剔除部分一定要做好，否则很容易产生漂移

（对关键目标做一个特征点均匀化）

思路三

结合yolo先用静态特征点完成完成位姿初估计，然后利用运动一致性和几何约束，将动态框里的静态点拿出来，与之前的静态点一起对位姿进行优化 如图模型所示：

图示

描述已自动生成

用yolo检测两种属性的框 静态框，动态框，设两个个阈值

比如静态框里需要判定百分之80以上的特征点为动态点，才能认定 为动态物体

而动态属性的框 只需要有百分之40以上就可以认为是动态

判断静态也是如此

最终思路

突然有了一个感觉还不错的思路，有一篇论文是基于静态目标做的(皮家豪)，但是我有一个疑问，如果初始化关键目标达不到他的数量该如何是好？？？

应该是有把八对匹配点，最好有八个静态目标，每个目标里拿出一个匹配点，

这种情况可能只有在复杂路口，或闹市才能满足，平时的话或许精度也就一般了，因此我想可以在一般的路况下，就用简单的动态目标剔除，剩余点匹配求解位姿，一旦找到了满足要求的静态目标(比如设为8个，这可能比较难满足)，使用静态目标里的匹配点求解位姿，这样确实能规避一些动态物体的影响，但是静态目标要是绝对静的，不可能移动的物体！！！！

3.10.2023--(动态物体的后检验用局部光流(多视图几何)，如果满足静态物体的阈值)

下边我将开始对自己所看的博客，文献，以及任何资料都做一个记录，以免有时候忘记想要查看的内容

2023

3-23 用的检测后的txt文件都是别人弄好的，然后我自己也弄了一次，主要是

写一个脚本将yolo5检测好的txt文件按照改好的读取格式的转换

脚本我放进了记录文件夹 yolo-to-format.py

使用该脚本已经没有问题了，我也测试过用我标注好的txt去运行，没有问题

./Examples/RGB-D/rgbd\_tum Vocabulary/ORBvoc.txt Examples/RGB-D/TUM3.yaml /media/wangxudong/xudong/TUM-dynaslam-data/rgbd\_dataset\_freiburg3\_walking\_xyz /media/wangxudong/xudong/TUM-dynaslam-data/rgbd\_dataset\_freiburg3\_walking\_xyz/associate.txt ../output/ 换成自己txt文件路径

但是如果yolo没有检测到某张图片的任何信息，暂时先给他按顺序填补一下，让他能运行下去，然后在来想办法

用一个脚本给他补全 add\_null\_txt.py 放进记录文件夹保存了

格式什么的都没问题，但是我发现他把car都识别成打上person标签了

因为上边转换时是按造coco里边的定义来的，所以干脆写个脚本把person换成car就好了，暂时先不写了

---------------------------------------------------------------------------------------

addflow-stereo分支

今天把光流验证部分加进去了，发现确实有点效果

不过需要注意的是切换分支后一定要编译一下，不然还是用的别的分支

说一下问题：我发现加入光流后，确实会有一部分静止的车被检测出来，让我们能用他们的特征点，但是只要一走进，静止的车又变成了红框，并且里边的点也变成了红点，不知道为啥？

猜测可能是光流检测近处的东西不好使？？？

具体原因明天在继续探究

---------------------------------------------------------------------------------

3-25

addDisparityBaseFlow 分支

接着昨天的问题，仅用光流是不可行的

(更何况我的光流还只用了前后两帧的数据，误判的可能性非常大，如果把阈值设置小点，静止的物体也会判定为运动的，如果阈值设置大点，运动的物体有可能达不到标准而被判定为静止的)

因为我用的是双目的，所以加入了视差检测方法

这样的话，我就有了两个阈值 光流阈值和视差阈值

同时满足我的两个阈值才会判定为动态的，于是我感觉应该会好一点了，但其实好像并没有。

--------------------------------------------------------------------------------------------

addSW-Base-DisparityAndFlow 分支

所以我决定增加更多的数据关联，把关键帧数据拉进来可能比较麻烦，注意的地方太多了，于是乎我决定用一个滑动窗口，关联5个连续普通帧，不知道效果如何。

我已经成功的添加了一个滑动窗口来进行数据关联，但是我发现用的还是连续帧的数据，窗口并没有啥用，而且很慢

--------------------------------------------------------------------------------------------

addSW-Base-DisparityAndFlowPLUS 分支

于是我再开一个分支 plus版 尝试把数据关联搞定

在PLUS分支 数据关联部分搞定了，但是非常非常的慢，看代码就知道了，但是将前边的数据利用起来了，会计算一个平均视差，平均光流，保持窗口里始终有5帧，进来一帧新的就把旧的踢掉

我的分支太多了，所以画个箭头避免忘记各个分支都干了什么

stereo-semantic (加了语义信息,读取检测框)

addflow-stereo (加了光流验证)

addDisparityBaseFlow (加了光流验证和视差法)

addSW-Base-DisparityAndFlow (关联5个普通帧,不过并没有实际关联上,虽说有窗口,但实际上还是前后两帧的数据)------速度很慢

addSW-Base-DisparityAndFlowPLUS (真正关联上5帧数据,用平均光流和平均视差判定物体属性,按理说应该会准一点,但看起来好像也一般般)------速度很慢

每次都要5帧数据算一下,太可怕了!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!

3-27

找不到11-21序列的kitti数据集的GT，不知道为什么，所以准用kitti01序列和04序列来验证一下改进后是否能有所提升

需要做一下两个数据集的txt文件

kitti04 对比实验 记录

evo\_ape kitti orb3-kitti04.txt 04-GT.txt -p --plot\_mode=xyz -a -s -v

evo\_ape kitti orb3\_addDisparityBaseFlow-kitti04.txt 04-GT.txt -p --plot\_mode=xyz -a -s -v

orb3-kitti04 rpe

max 0.048526

mean 0.018367

median 0.016668

min 0.002398

rmse 0.020340

sse 0.111704

std 0.008740

orb3\_addDisparityBaseFlow-kitti04 rpe

max 0.048829

mean 0.017785

median 0.016981

min 0.002938

rmse 0.019449

sse 0.102134

std 0.007873

orb3-kitti04 ape

max 0.449099

mean 0.215769

median 0.196441

min 0.074938

rmse 0.235491

sse 15.028543

std 0.094338

orb3\_addDisparityBaseFlow-kitti04 ape

max 0.431474

mean 0.196339

median 0.171750

min 0.042974

rmse 0.219618

sse 13.070939

std 0.098404

kitti04好像是提升了一点点的样子，不过也可以忽略了，才5%左右

kitti01一点效果没有，不知道为什么，先不写数据了

然后我发现运行速度太慢了，0.24秒一帧，而原版的只需要0.02秒，我这也太慢了，开个分支试试能否对速度优化一下

此时我是处于addDisparityBaseFlow

创建分支Faster-addDisparityBaseFlow就是对视差和光流优化一下，只计算感兴趣的区域里的，不计算整张图像了,看看能否提升点速度

效果可以，改进后直接变成了 0.02秒一帧，很好，还是老问题，改进后的精度并未提升？？？

我现在要改一个mono模式下加上光流法，去验证是否有效果，去除动态物体

创建分支mono-addflow

但是我突然想到能否看一下单目运行kitti01数据集与真值评估，结果发现单目模式下得到的KeyFrameTrajectory.txt是TUM格式的，无法与真值进行评估，这好像有点麻烦，那我怎么知道我的精度呢，所以需要先解决这个问题

下载了apploauto数据集，动态环境是满足我的要求的，但是文件读取格式还得修改，这就有点烦烦了，估计要改的地方还不少呢，而且轨迹评估还得用它提供的，感觉很麻烦的样子

3-28

突然想起来不是滑动窗口做过一个改进吗，忘记评估一下定位精度了

数据如下： addSW-Base-DisparityAndFlowPLUS 分支 运行04数据集

因为这个数据集比较小

median tracking time: 0.824668

mean tracking time: 1.34108

ape：

max 0.370668

mean 0.164458

median 0.141951

min 0.057500

rmse 0.181978

sse 8.974459

std 0.077909

不知道为什么相对位姿没有什么优化，不过没关系，有的论文也是只写绝对位姿

rpe:

max 0.053189

mean 0.020507

median 0.019153

min 0.003098

rmse 0.021928

sse 0.129824

std 0.007765

Faster-addSW-Base-DisparityAndFlowPLUS 分支

现在使用gpu进行了优化优化过后的

median tracking time: 0.605327 快了一丢丢

mean tracking time: 0.623804

不过还是不行，需要想办法继续优化

于是创建分支moreFaster-addSW-Base-DisparityAndFlowPLUS

在这里我只想计算感兴趣区域内的视差和光流

median tracking time: 0.0402428

mean tracking time: 0.0485587 速度很奈斯，下边看精度

运行kitti04数据集

ape：

max 0.374275

mean 0.171392

median 0.167447

min 0.030519

rmse 0.190500 提升19% 挺好

sse 9.834682

std 0.083156

ORB\_SLAM3\_addsemantic 里边分支太多了

于是有关单目的部分我就防到 ORB-SLAM3 文件里开分支

mono-addsemantic-tum 分支 想用单目跑动态数据集评估一下，总是出现问题

Optimizer::GlobalBundleAdjustemnt(mpAtlas->GetCurrentMap(),20);

这个地方应该有内存问题，明天来了要解决一下

3-29

已解决并且成功添加了 mono运行tum数据集

我想着把单目也做一下吧

最后的数据可以通过

orb3mono\_kitti orb3stereo\_kitti 然后加上我们改进后的 单目+flow（用平均光流法） 双目+视差+flow

根据我的估计应该是

orb3mono\_kitti < 单目+flow < orb3stereo\_kitti < 双目+视差+flow

之前是因为在ORB\_SLAM3\_addsemantic 运行单目模式总是出现核心段错误

所以才在ORB-SLAM3中试试单目添加语义信息，现在回到正轨，需要在ORB\_SLAM3\_addsemantic 文件里将mono\_kitti 改一下 添加语义信息和光流

还是不行不知道为啥，太玄了

ORB\_SLAM3\_addsemantic 文件里运行 mono\_kitti 有段错误

我还是在ORB-SLAM3这个文件夹来整活

现在我是在mono-addsemantic-tum 分支

<https://blog.csdn.net/m0_60355964/article/details/126044512?ops_request_misc=%257B%2522request%255Fid%2522%253A%2522168016095316800180638482%2522%252C%2522scm%2522%253A%252220140713.130102334..%2522%257D&request_id=168016095316800180638482&biz_id=0&utm_medium=distribute.pc_search_result.none-task-blog-2~all~sobaiduend~default-2-126044512-null-null.142^v77^control,201^v4^add_ask,239^v2^insert_chatgpt&utm_term=evo%E5%B0%86kitti%E6%A0%BC%E5%BC%8F%E8%BD%AC%E4%B8%BAtum&spm=1018.2226.3001.4187> 用evo评估数据集参考博客

3-30

mono-addsemantic-kitti 分支 里也添加完成，里边就是一个基本的单目读取kitti数据集将检测框内物体去除，并无光流检验，数据关联

mono-addSW-Flow 分支加入滑动窗口和光流判定

4.2

还是得啰嗦一句，关于单目的改动都在ORB-SLAM3文件夹里

关于双目的改动都在ORB\_SLAM3\_addsemantic 文件夹里

我又增加了一个读取kaist数据集的玩意，是在双目改动的基础上进行的，

分支名为 run-Kaist 虽然能跑但是老是报opencv错误之类的

经过一番操作，刚开始是光流的问题，然后加上一点异常处理机制，解决了，然后就是视差问题，这个不好解决，因为本来双目的配置文件我就很迷，能跑出来已经很不容易了，据我估计还是内参矩阵那块的问题！！！还有基线

所以我就暂时先把视差放弃掉，只用光流也很准的，而且能跑出来

今天在test文件里边写了点东西

因为ur25 用orb3和orb3add跑过了，非常想把真值给整出来这样就能看到效果了，但是还是没有解决，暂时先不搞记录一下

目前将26序列的全部搞定 orb3和orb3add都可以完成

ur25的跑出来效果还不错，但是26的就一般了

这两个都用来比较相对误差rpe ur26可以用比较差的跑出来的orb3来对比

4-11

<https://blog.csdn.net/qq_32892383/article/details/124602633?ops_request_misc=%257B%2522request%255Fid%2522%253A%2522168120003316800215079773%2522%252C%2522scm%2522%253A%252220140713.130102334..%2522%257D&request_id=168120003316800215079773&biz_id=0&utm_medium=distribute.pc_search_result.none-task-blog-2~all~top_click~default-1-124602633-null-null.142^v82^wechat,201^v4^add_ask,239^v2^insert_chatgpt&utm_term=yolov5%20deepsort%E8%BD%A6%E8%BE%86%E8%B7%9F%E8%B8%AA&spm=1018.2226.3001.4187> 调试YOLOv5+DeepSort车辆跟踪项目

初步想试试跟踪算法，能否用到SLAM里边，因为我是把动态物体都剔除掉的，如果想把这些东西利用起来，暂时不知道该怎么做

本来运行这个代码没有问题的，因为不知道为什么我的显卡并不工作了，用cpu来跑会比较慢，我将显卡驱动激活后，就开始报错了，3050驱动和torch1.8.0不适配，暂时也不知道怎么搞了

找了一个杰杰师弟的工作 YOLO\_ORB\_SLAM3 先给他跑一跑看他是怎么弄得