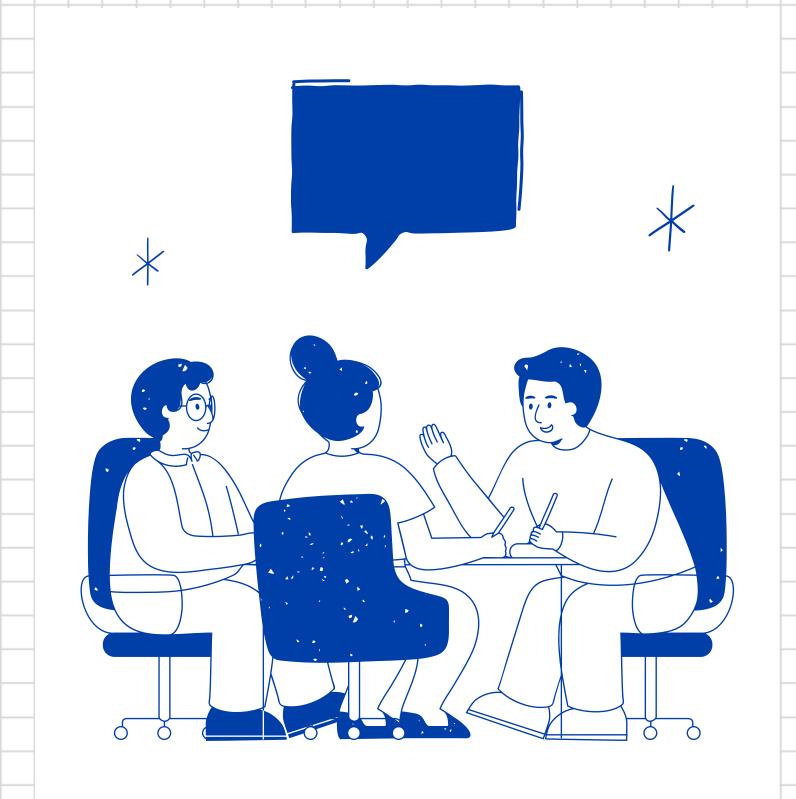
# Mnemosyne Al

Spatial Memory and Adversarial Robustness Testing of Vision Models

電機系 E24096603 張育榮



# Outline

問題背景與動機

2. 專案目標與核心功能

3. 系統架構

4. 技術方法詳解

5. 時間規劃與任務分工

6. 期望成果與展示

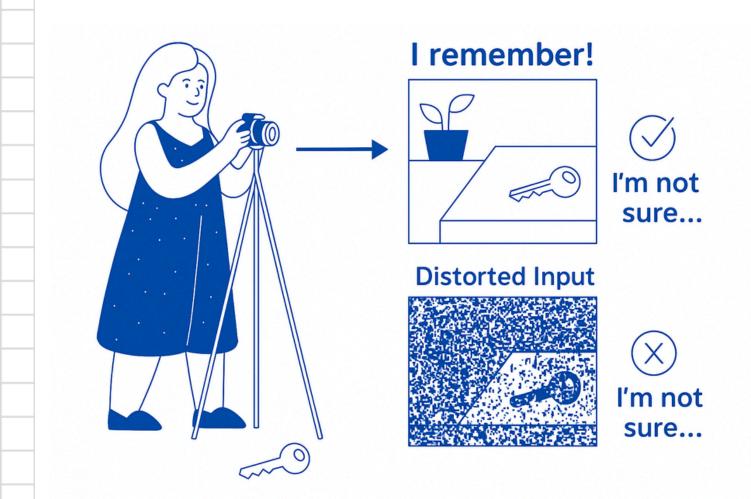


## 問題背景與動機

為什麼要「讓 AI 記得物品位置」?

為什麼要考慮「對抗樣本」?

為什麼選擇「手機部署」?



## 專案目標與核心功能

#### 物品辨識

● 用 MobileNet-SSD / YOLO 模型找出常見物品

### 空間記憶

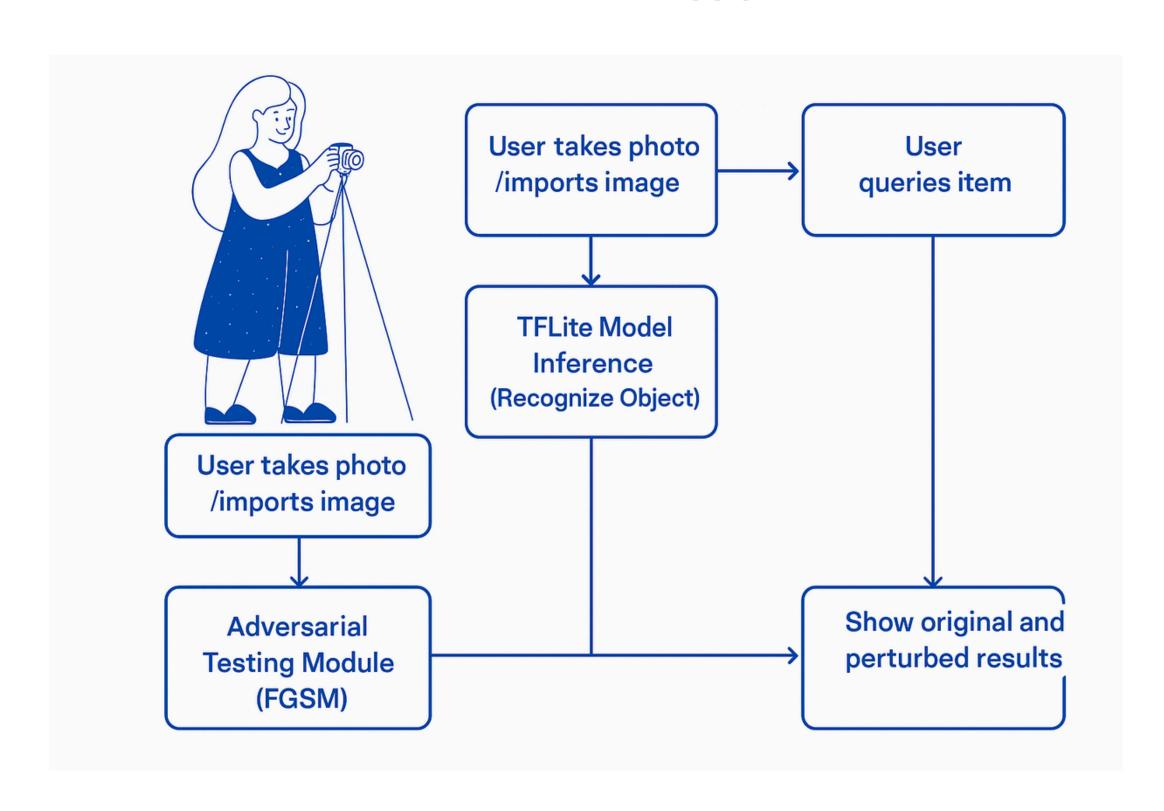
● 儲存物品在畫面中的位置與時間,支援查詢

### 對抗樣本測試

● 用 FGSM 生成微擾圖,展示辨識出錯風險



## 系統架構



## 技術方法詳解

### AI模型選擇

• YOLOv8-tiny \ MobileNet-SSD

### 對抗樣本技術

• Fast Gradient Sign Method (FGSM)

## 資料儲存與查詢

• SQLite 儲存: {object\_name, bbox, time}



# 時間規劃與任務分工







#### Week 1

模型選擇與 Android App 架構 建立

#### Week 2

● 完成物品辨識與記憶儲存

#### Week 3

• 對抗樣本實作與展示畫面

# 期望成果與展示



Demo: 實際操作手機App或網站頁面



#### 預期成果

• 能記住物品、能回想位置



#### 展示畫面

- 使用者按「查詢剪刀」→App 顯示哪個時間點在畫面哪裡偵測到剪刀
- 「對抗樣本測試」→原圖與對抗圖,誤判截圖並列展示

## 創新與貢獻

- 空間記憶系統
  - 在手機端進行部署(強調可攜性與實用性)
  - 結合對抗性樣本測試(強調安全性與AI防禦能力)
  - 打造一個互動式可記憶+可測試的AI系統
- 輕量化+安全性實驗可作為未來「安全無人機記憶系統」前身

# Thank you for your listening!



