



RECONNAISSANCE DE ROBOTS



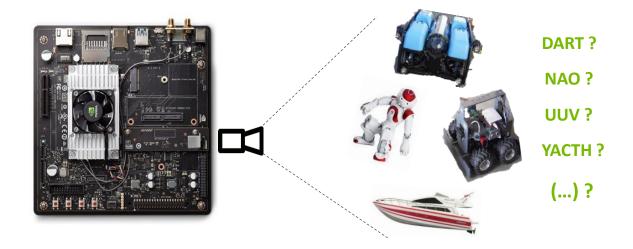
CONTEXTE

PRESENTATION N°3

2

Problématique:

Reconnaitre les drones et robots de l'ENSTA Bretagne à partir d'une caméra embarquée



AVANCEMENT

PRESENTATION N°3

3

Décembre 2019

1

Janvier 2020

2

Mars 2020

3

1ère SOUTENANCE

- 1. Installation de JetPack
- 2. Installation de TF + OpenCV
- 3. Connexion par USB
- 4. Traitement d'Images
- 5. Reconnaissance Image

2ème SOUTENANCE

- 1. Base de données NAO
- 2. Base de données UUV + Dart
- 3. Choix Module Transfert Learning
- 4. Apprentissage sur cluster ENSTA
- 5. Exécution sur la TX2
- 6. Reconnaissance des robots et drones à partir de la camera embarquée

3ème SOUTENANCE

- 1. Amélioration de la base d'apprentissage
- 2. Optimisation des hyper-paramètres
- 3. Mise en forme du projet

SOMMAIRE



- Approfondissement de l'algorithme YOLO



- Amélioration de la base d'apprentissage



Optimisation des hyperparamètres



- Démonstration



- Synthèse globale



- Perspectives

Algorithme YOLO

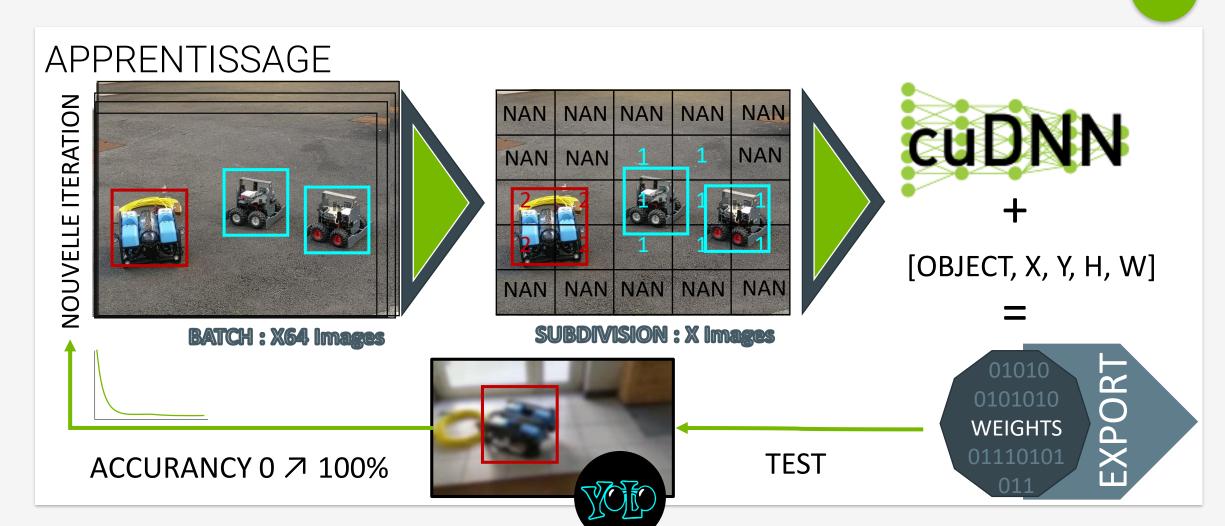




COMMENT FONCTIONNE YOLO?

PRESENTATION N°3

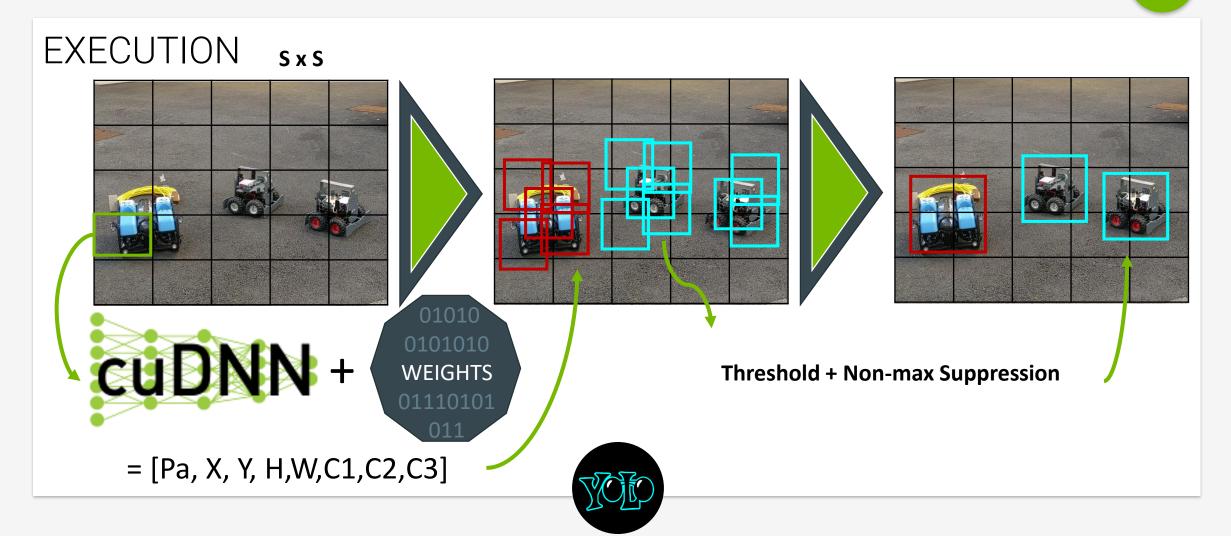




COMMENT FONCTIONNE YOLO?

PRESENTATION N°3

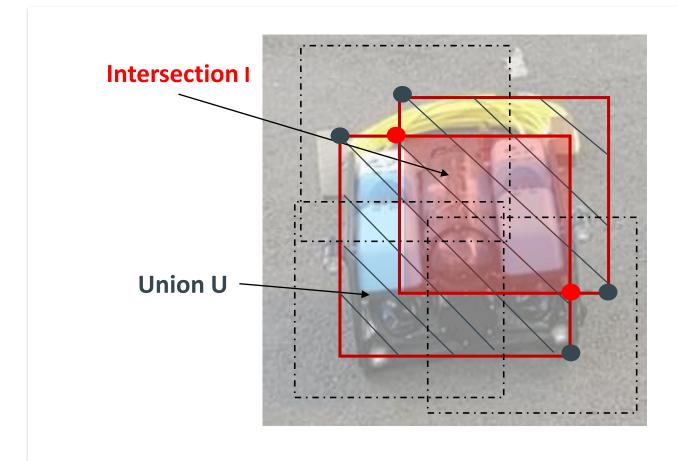




Sélection de la sortie

PRESENTATION N°3

8



$$\triangleright I \circ U = \frac{|A \cap B|}{|A \cup B|} = \frac{|I|}{|U|}$$

- Non-max Suppression:
- 1) Sélectionner la box qui a le score le plus élevé;
- 2) Calculer le IoU avec les autres box;
- 3) Supprimer les box ayant un IoU > Seuil_IoU
- 4) Recommencer avec un score moins élevé

Amélioration de la base d'apprentissage

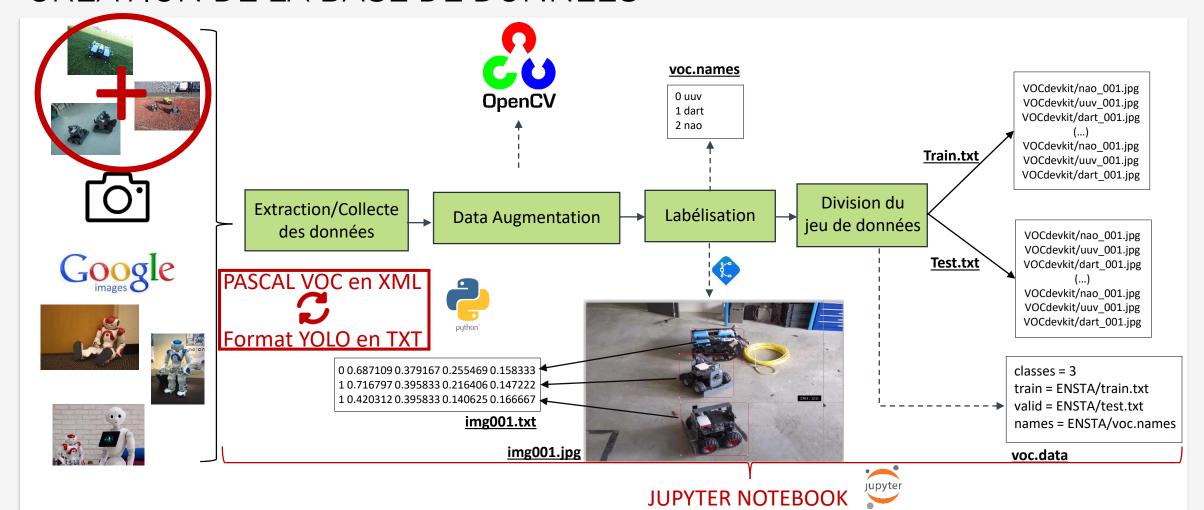


MODIFICATION DE L'ARCHITECTURE DE LA CREATION DE LA BASE DE DONNEES

PRESENTATION N°3

10

CREATION DE LA BASE DE DONNEES



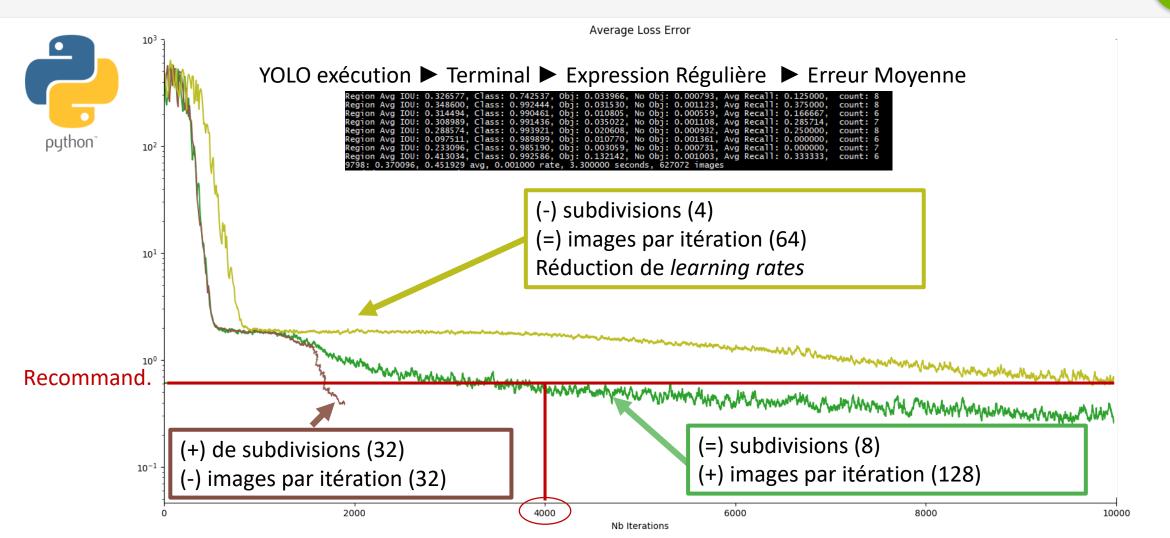
Optimisation des hyperparamètres



OPTIMISATION DES HYPERPARAMETRES

PRESENTATION N°3

12



Démonstration

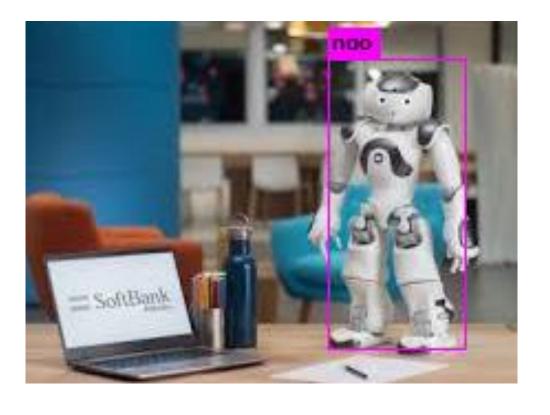




DEMONSTRATION

PRESENTATION N°3

14





Synthèse Globale



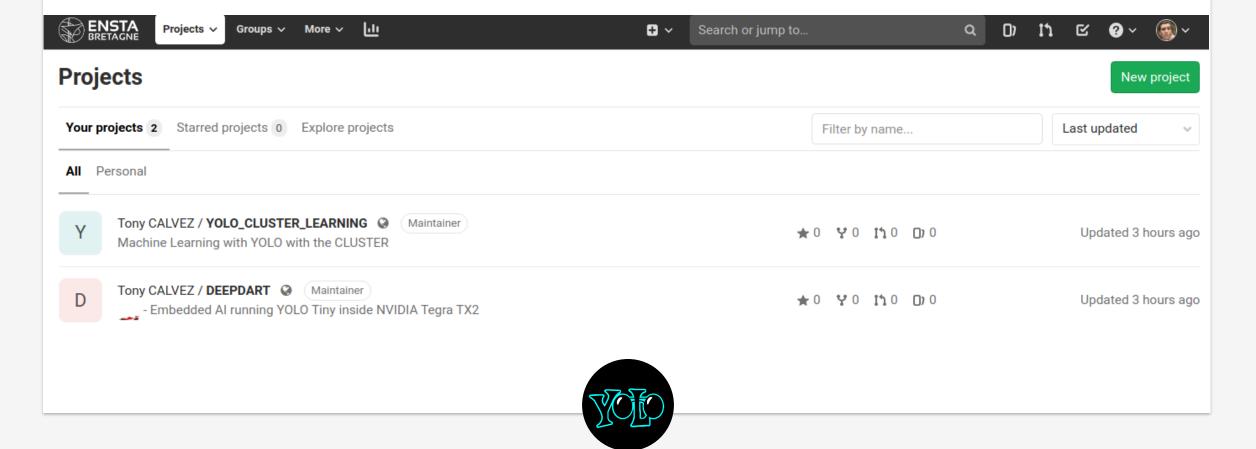


SYNTHESE GLOBALE

PRESENTATION N°3

16

GITLAB - ENSTA BRETAGNE



SYNTHESE GLOBALE

PRESENTATION N°3

1

JUPYTER NOTEBOOK



YOLO - Learning and Testing from Scratch

Define your model:

You need to create a repository:

```
In [1]: model_name = "nao"

import os
ROOT_DIR = os.path.abspath(os.curdir)
download_directory = ROOT_DIR + "/PICTURES_DATABASE/"
pics_directory = download_directory + model_name
print("You work for an image recognition for the", model_name, "inside the directory :", ROOT_DIR)
```

You work for an image recognition for the nao inside the directory : /home/tonycalvez/GitHub/DEEPDART



OUR COMPANY ABOUT US INFOGRAPHICS CONTACT

18

SYNTHESE GLOBALE

PRESENTATION N°3

19

YOUTUBE



Tony Calvez

S'ABONNER

ACCUEIL

VIDÉOS

PLAYLISTS

CHAÎNES

DISCUSSION

À PROPOS

Q

Vidéos mises en ligne TOUT REGARDER





How to use the NVIDIA Jetson Carrier Board Camer...

19 vues • il y a 2 semaines



Yolo Tiny embedded Nvidia Jetson TX2 - Image ...

50 vues • il y a 2 semaines



Perspectives





PERSPECTIVES

PRESENTATION N°3



70 000 GPU Heure



Conclusion