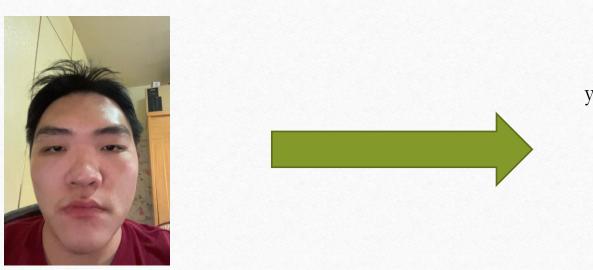
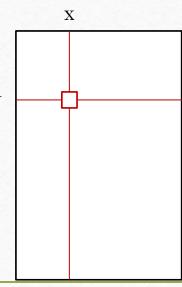
專題簡報

基於行動裝置的眼動儀 Smartphone Eye Tracker 指導教授:藍崑展 成員:黃盈盛

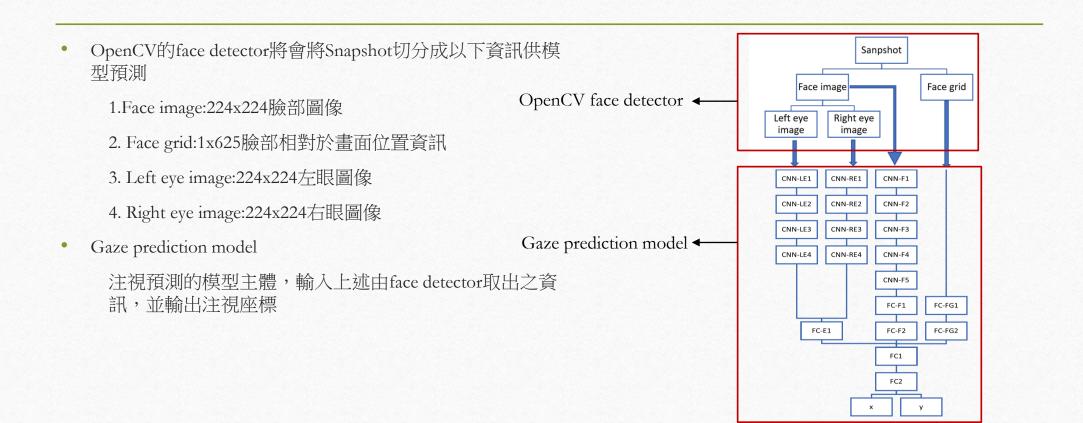
任務說明

• 希望透過手機前鏡頭畫面擷取使用者面部特徵,利用深度學習模型預測使用者注視情況





預測流程架構

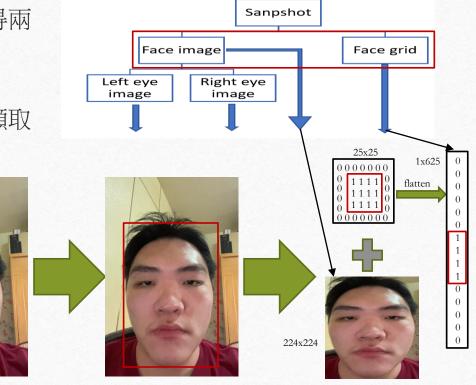


特徵提取

透過OpenCV提供的face detector我們可以很輕易地獲得兩樣所需Feature

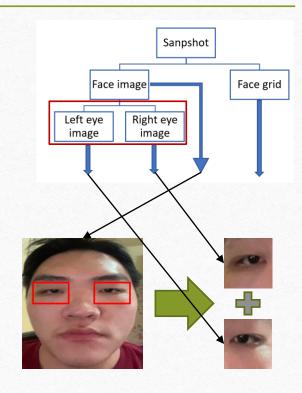
1. Face image: face detector可以獲得face bounding box,bounding box所框取的部分即為face image,之後再將擷取出來的圖resize為224x224

2. Face grid:上述之bounding box本身即構成Face grid,只是在使用前要再resize為25x25再flatten成1x625作使用



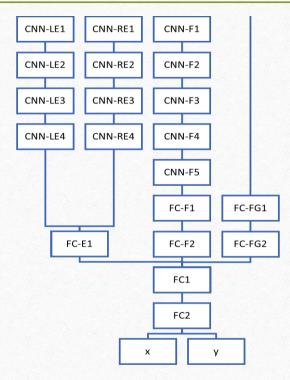
特徵提取

透過前面得到的Face image可以得到Left eye image與Right eye image, 因為我假設大部分的使用者眼睛相對於臉部的位置不會相差太多,因此直接以固定範圍擷取圖像,並將其resize成224x224供模型做使用



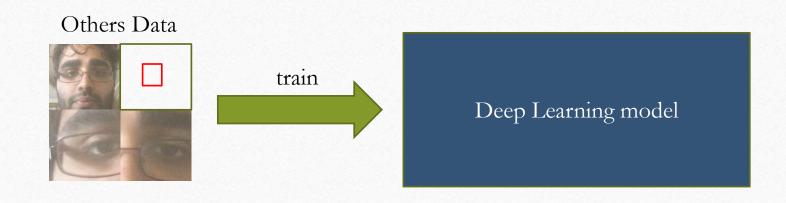
深度學習模型

深度學習模型部分採用AlexNet處理Left eye image, Right eye image, Face image等三個圖像特徵萃取的 部分,萃取完成後使用FC將所有input的模型整 合起來,最後輸出注視座標



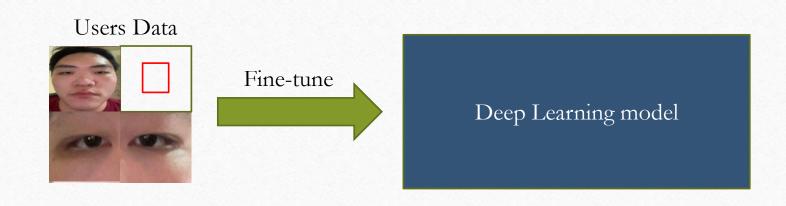
Pretrain model

使用MIT CSAI Lab提供之資料集訓練,該資料集蒐集了1471個使用者的資料,大量的資料 能幫助我們更好的去訓練模型fit此任務



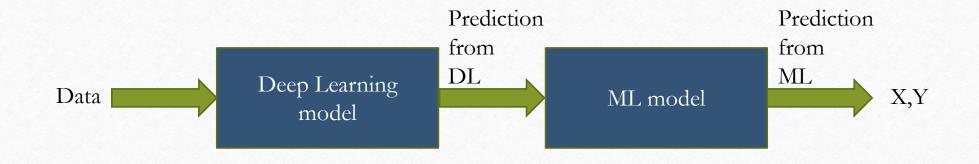
Transfer learning

使用使用者自身的資料做轉移學習,pretrain model雖然已經由前述資料集訓練了一定程度,但在使用上仍需依照使用者的特徵做微調,因此使用transfer learning使pretrain model微調至能最精準預測使用者注視位置的情況



Calibration

使用Calibration model進一步對已經Fine-tune過的model的預測結果再做一次校正,校正模型使用Randomforest Regressor做快速的校正,可以在幾乎不影響預測速度的情況下再提升一次預測精準度



Pose

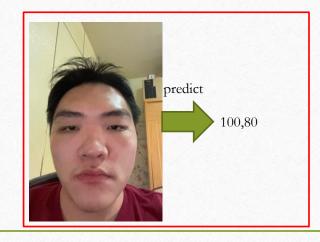
與傳統眼動儀使用紅外光進行眼動追蹤相比,此任務僅能透過照片做預測,姿勢的不同 造成的變異性極大,姿勢的不同將嚴重影響預測結果,因此在使用上,使用者須儘量維 持正確姿勢才能得到比較準確地預測

Actual point: 70,70

predict predict predict 350,150

Wrong pose

Right pose

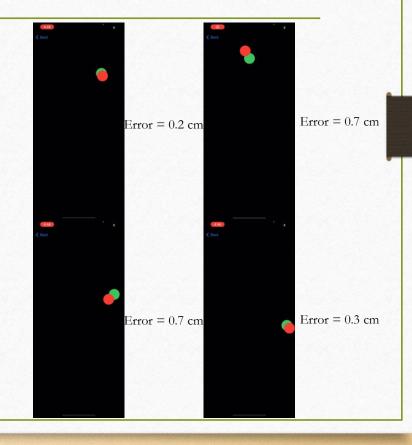


Result

右圖為實驗結果的其中四個截圖,可以看到紅點(預測點), 與綠點(實際點)的位置相差很小基本上都有重疊到,平均 總誤差約0.6 cm

完整測試影片連結:

https://www.youtube.com/shorts/2K8kIbPQqAA



參考資料

- https://gazecapture.csail.mit.edu/
- https://www.nature.com/articles/s41467-020-18360-5
- https://yanwei-liu.medium.com/python%E5%BD%B1%E5%83%8F%E8%BE%A8%E8%AD%98%E7%AD%86%E8%A8%98-%E4%B8%80-%E4%BD%BF%E7%94%A8open-cv%E8%BE%A8%E8%AD%98%E5%9C%96%E7%89%87%E5%8F%8A%E5%BD%B1%E7%89%87%E4%B8%AD%E7%9A%84%E4%BA%BA%BA%E8%87%89-527ef48f3a86

