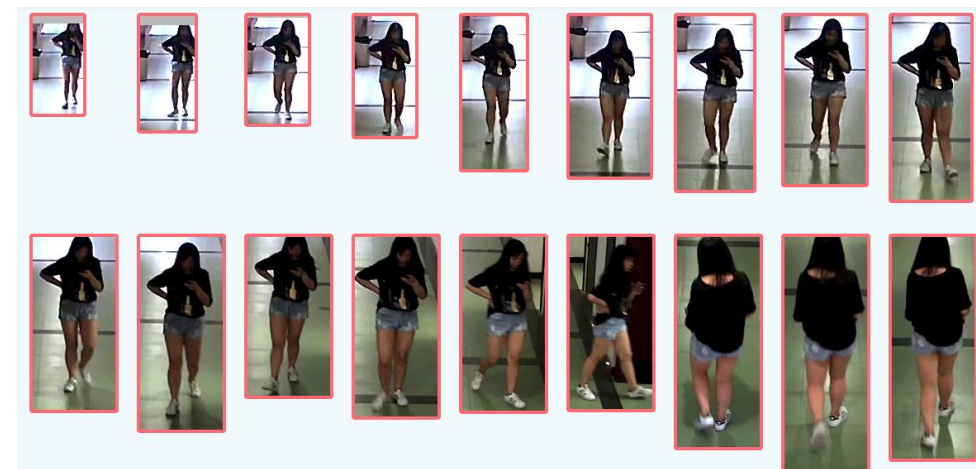


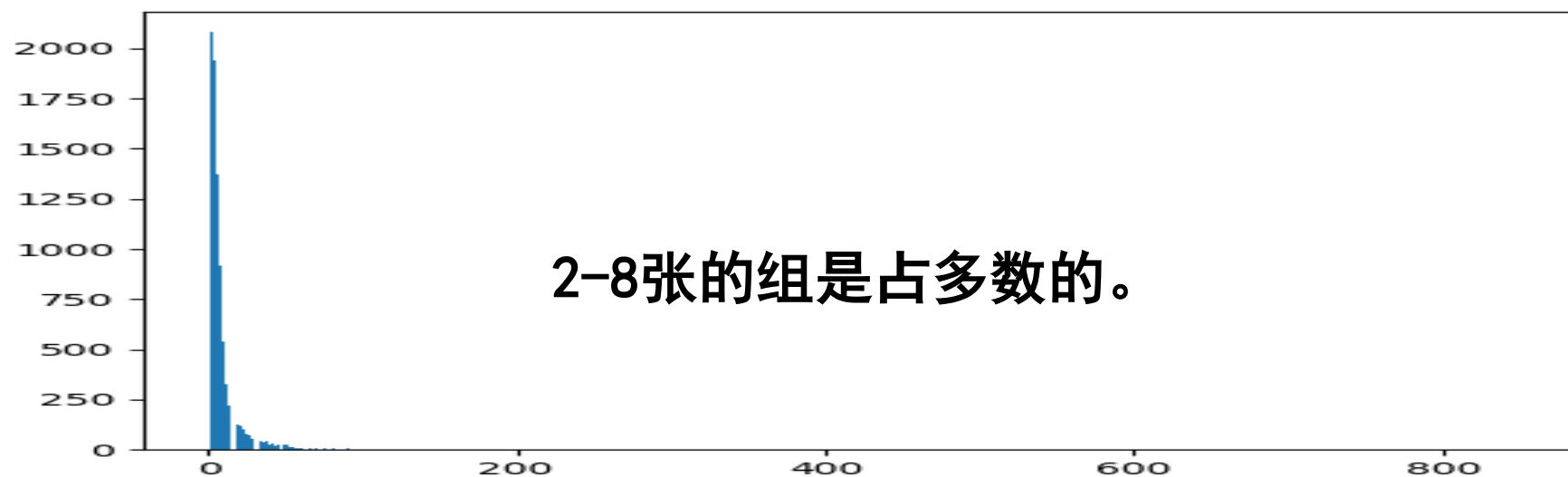
# 实验？

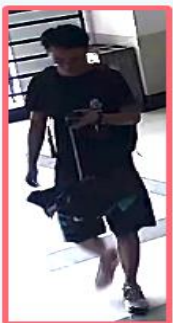
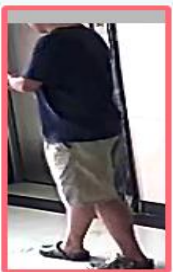
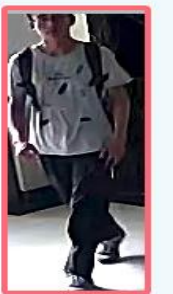
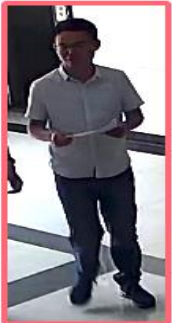


总共的group组: 16, 429

总共图片数: 188, 536 (大约丢弃了4万张)

统计:





# 优

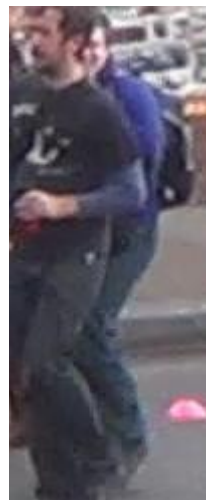
1. 可以进一步对第一次打标时候，由于人为疏忽而拆分的Group进行聚合。
2. 充分发挥在室内中人的行走特点（？），一定时间内，只能在一个范围活动。

1. 这样聚好累！！
2. 这样聚好辛苦！！

# 缺

只按照group的顺序（即时间顺序）进行重打标。

需要一个‘帮手’来先帮忙挑一下



Resnet-50



Resnet-50

COS

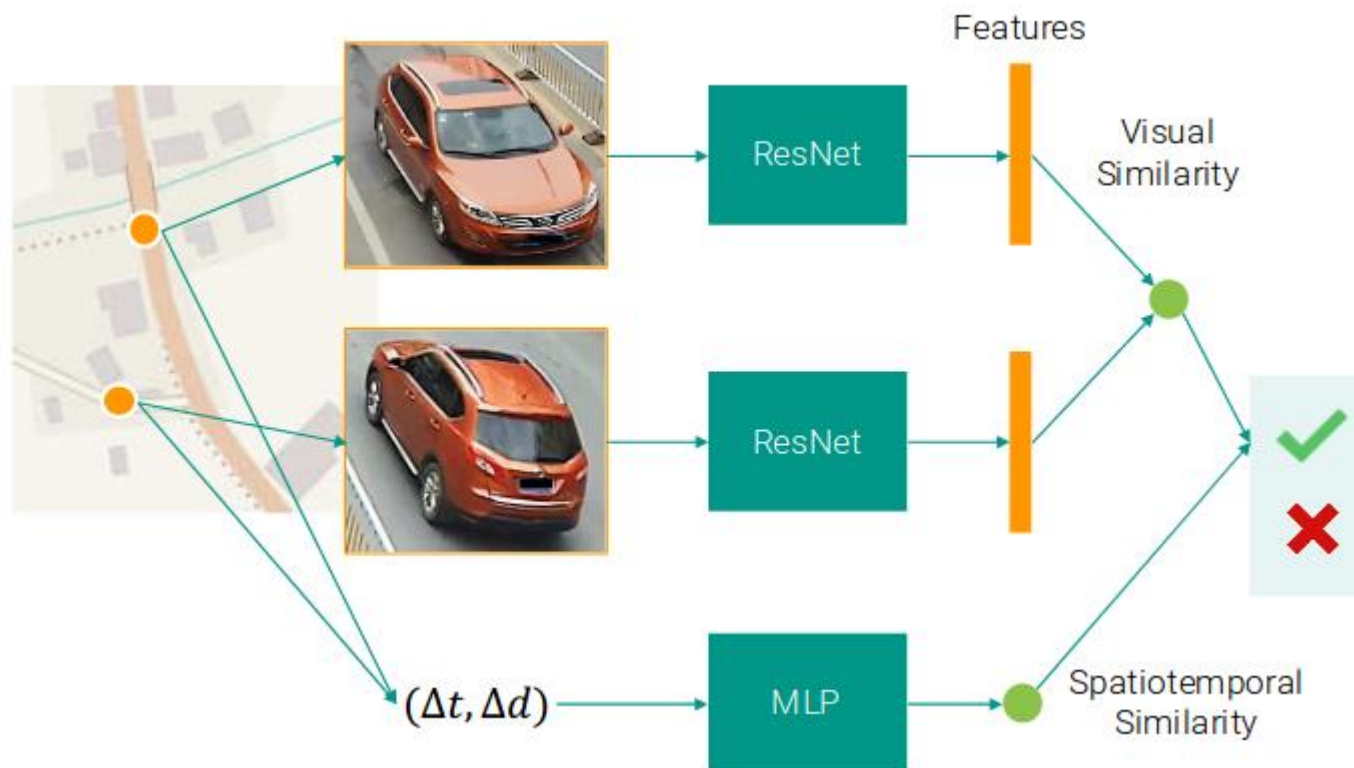
二分类

准确率低（那是非常低），召回率较高。

分析：能区分不同 图片对 的能力不足，难道 正负样本对不好？或者自己训练的模型太渣了 不懂。。。

借鉴：

还没测试，但在一样的label的训练求softmax的损失函数时，损失值 在比前面只用视觉特征来训练时的损失值 高 的时候收敛了。



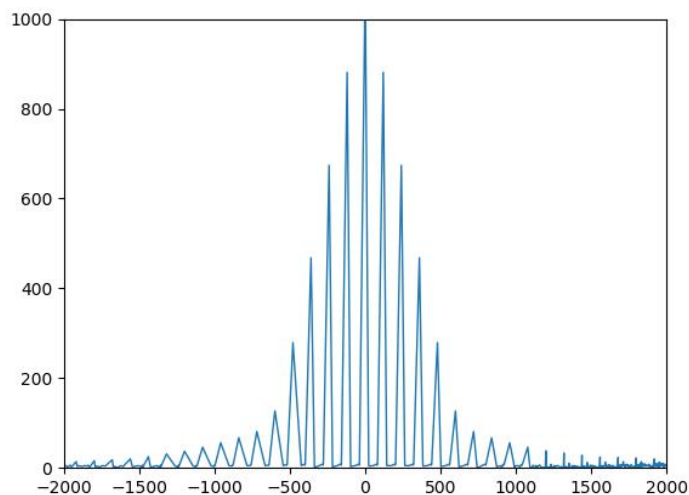
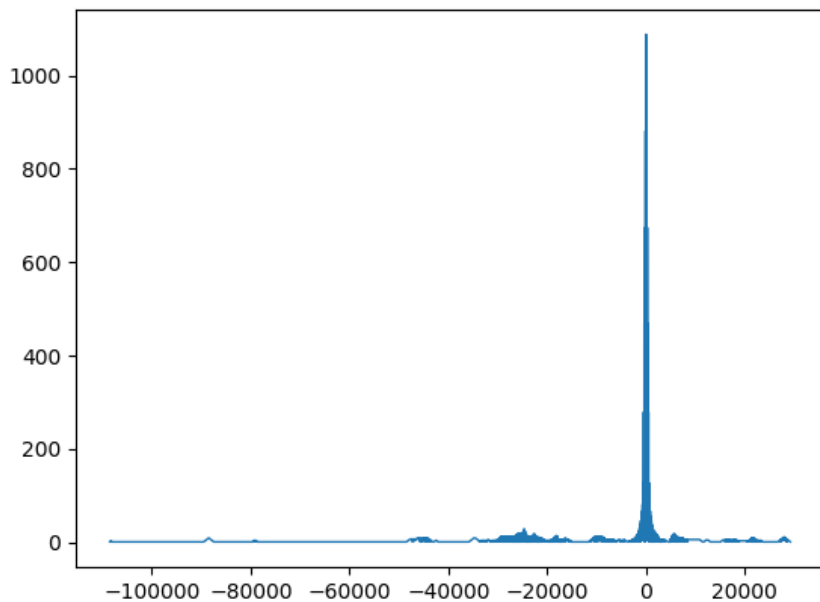
Y. Shen, T. Xiao, H. Li, S. Yi, and X. Wang. Learning deepneural networks for vehicle re-id with visual-spatio-temporalpath proposals. InThe IEEE ICCV), 2017.



```
for probe_id in camera_probe:
    for probe_time in camera_probe[probe_id]:
        for camera_query in data_all:
            if camera_query != camera_probe:
                for query_id in data_all[camera_query]:
                    if probe_id == query_id:
                        for query_time in data_all[
```

写的代码， 5个for循环， 并且多进程开跑。  
WiFi数据跑了很久有人没出来。

但是在Duke的train上跑一下， 立刻有了。

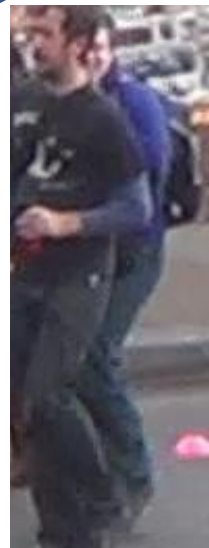


可能数据量有区别，  
也可能自己的代码写得  
比较垃圾。

k-means



Resnet-50



Resnet-50

时空模型在跑，Siamese-CNN也在跑的时候：试试聚类



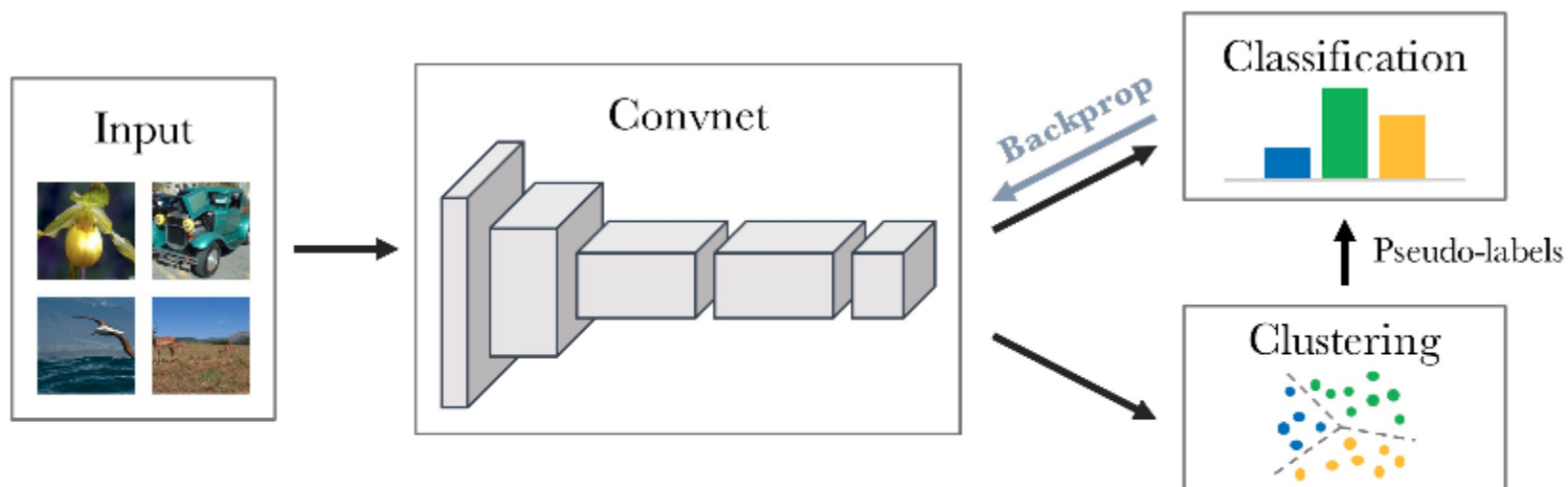


Fig. 1: Illustration of the proposed method: we iteratively cluster deep features and use the cluster assignments as pseudo-labels to learn the parameters of the convnet.

Deep Clustering for Unsupervised Learning of Visual Features. 15 July 2018.

# THANKS

**Intelligent Information Fusion Research Group**