

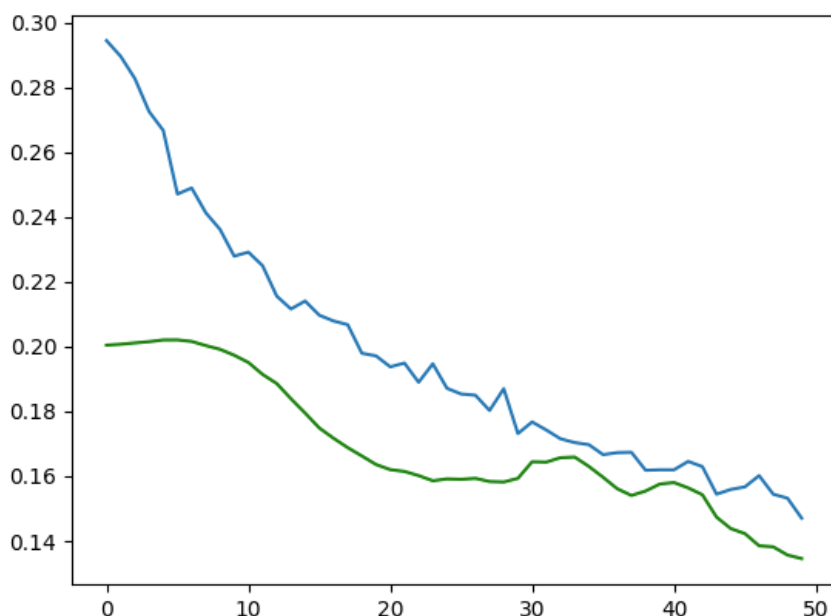
Sprawozdanie 6 - Estymacja pozy w oparciu o keypoints

Celem zadania jest zapoznanie z zastosowaniem sieci SqueezeNet do estymacji pozy obiektu.

Wykorzystałem w tym celu kod zawarty w pliku `estimate_pose_keypoints.py`. Dostosowałem go na potrzeby zadania i wybieram folder z grafikami o nazwie `drill`. Ustawiam ilość epok na 50 i finalnie otrzymuję następujące wyniki:

```
Epoch 50/50  
7/7 [=====] - 43s 6s/step - loss: 0.1471 - accuracy: 0.5119 - val_loss: 0.1346 - val_accuracy: 0.1000
```

Wykres przedstawiający wartości `loss` i `val_loss` w czasie uczenia:



Przykładowe rezultaty wyglądają następująco:

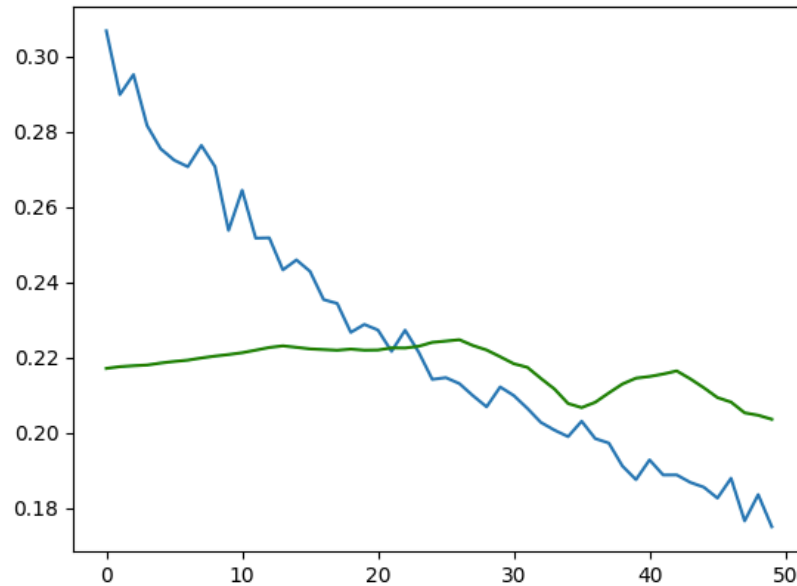


Następnie wybieram folder z grafikami duck. Ponownie uruchamiam uczenie na 50 epokach i otrzymuję następujące wyniki:

```
Epoch 50/50  
4/4 [=====] - 22s 6s/step - loss: 0.1750 - accuracy: 0.4271 - val_loss: 0.2036 - val_accuracy: 0.2778
```

Jak widać jest nieco gorzej niż w pierwszym przypadku.

Wykres przedstawiający wartości loss i val_loss w czasie uczenia:



Przykładowe rezultaty wyglądają następująco:

