

Annotation of Calibration Patterns for RGB-LiDAR Evaluations using Segmentation Models

Bruno Silva
Gonçalo Ribeiro
University of Aveiro
PhD. in Mechanical Engineering.

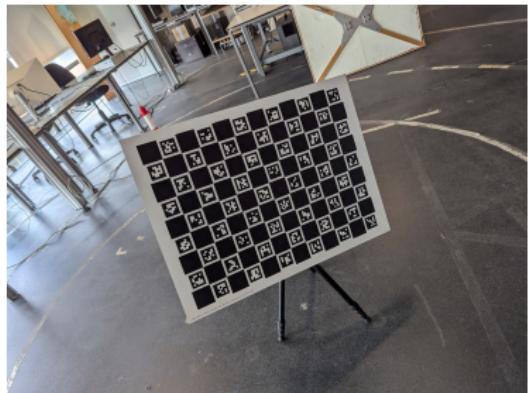
February 20, 2025

Table of contents

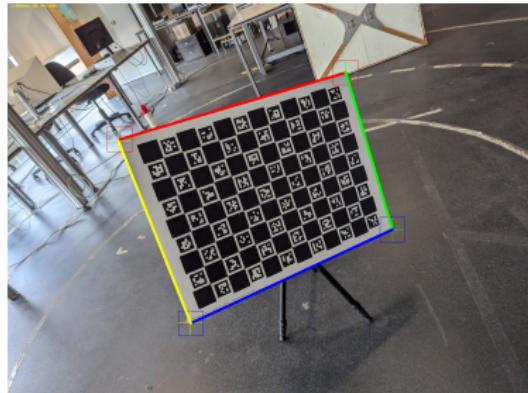
1. Introdução

2. Abordagens

Definição do problema



Input image



Desired Output Image

Escolha do tipo de rede

Modelos de Segmentação

- Número de cantos variável visíveis na imagem;
- Possíveis obstruções parciais do padrão;
- Solução CNN + FC inviável por tamanho do output variável;
- Rede de segmentação evita todos os possíveis os edge cases.

Escolha do tipo de rede

Modelos de Segmentação

- Número de cantos variável visíveis na imagem;
- Possíveis obstruções parciais do padrão;
- Solução CNN + FC inviável por tamanho do output variável;
- Rede de segmentação evita todos os possíveis os edge cases.

Escolha do tipo de rede

Modelos de Segmentação

- Número de cantos variável visíveis na imagem;
- Possíveis obstruções parciais do padrão;
- Solução CNN + FC inviável por tamanho do output variável;
- Rede de segmentação evita todos os possíveis os edge cases.

Tipos de redes de segmentação

Semântica De Instâncias

Panóptica

DeepLabV3

Com backbone Resnet50

- 41M Total Parameters
- 17M Trainable Parameters
- Model did not converge
- Complications with training