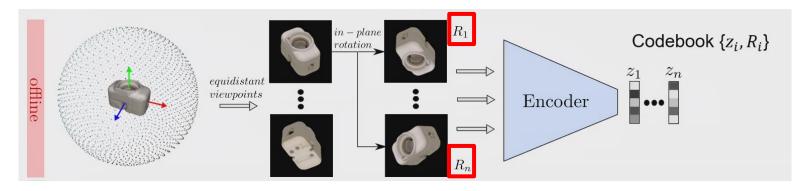
AAEの動作確認と実装について

ER17076 安井 理

目的

- ・リアルタイム検出時における計算量軽減部分の調査
- AAEのGit-hubの実装環境を整え動作確認を行うこと
- ・鈴木さんの研究,目標を含め自分の研究の最終目標を考える

検出と推定

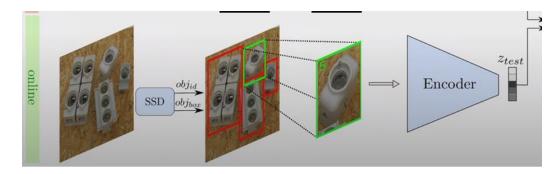


オフライン: AAEのトレーニング

- ・等間隔に物体を回転させ、すべての角度の<mark>視点_{Zi}(2562点)</mark>を用意
- ·物体の各視点につき<mark>画内回転R_i(36)点</mark>
- •AAEにかけ潜在変数 $z \in R^{128}$ を生成して (z_i, R_i) を一つの物体IDに92232個記録

https://www.youtube.com/watch?v=jgb2eNNIPq4

検出と推定



オンライン: AAEを用いた推定

- •エンコードされた潜在変数を次の順番でコサイン類似度を求める
- 1. 視点 z_i (2562)点 2. 画内回転 R_i (36)点
- -つの物体IDに92232個記録 ⇒ 約2600個の計算で推定可能

https://www.youtube.com/watch?v=jgb2eNNIPq4

動作環境

- Linux, Python 2.7
- Tensorflow >= 1.6

•OpenCV >= 3.1

- PyOpenGL==3.1.4 PyOpenGL_accelerate==3.1.4
- tensorflow-gpu==1.6.0 tensorboard ==1.6.0

•Tensorflowのバージョンに合わせ, 他のバージョンも合わせないといけないものが多い

動作確認(セットアップ)

•.bashrcにワークパスの設定の記述

AE_WORKSPACE_PATH=/path/to/autoencoder_ws

ディレクトリの作成(ホームに作成)

mkdir ae_workspace_path

• 作成したディレクトリに移動しコマンドで入力

ae_init_workspace

ディレクトリににファイルが生成される

動作確認(トレーニング)

・作成されたファイルに移動し実行

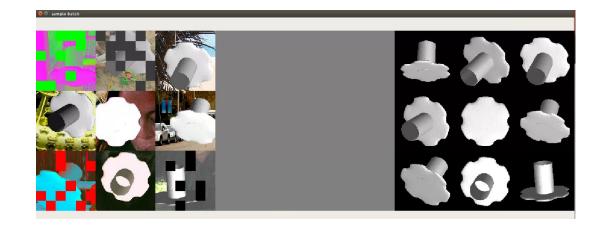
ae_train exp_group/my_autoencoder -d

・ノイズを加えた画像の生成

ae_train exp_group / my_autoencoder -d

• 別のターミナルでトレーニングを開始

ae_train exp_group / my_autoencoder



動作確認

- ・現在トレーニング中(現在,リモートデスクトップオフライン:PCが落ちている可能性)
- •bash部分の記述・実行プログラムなどのpathの設定が必要なものが多くある
- ・3dのデータセットがないため他のGit-hubから持ってくる必要がある
 - ⇒今回はmymodel_centered.ply.zip他の人が作った歯車のモデルを使用

実装に向けて

- ・テスト(推定)部分がまだ行えていないため,確認を行う
- ■SSDでの動作確認ができたらFaster-RCNとの互換性を調べる
- ・ARマーカを四角の形のみの姿勢推定だとデータ量が軽くなるのでは、 ⇒ID検出と四角形の推定を分けて考える
- •PCが落ちてしまう原因を調査する必要がある.

今後の予定

- •PCが落ちる原因の究明と解決を行う
- ・テスト(検出推定)の流れの動作確認を行う
- ・ARマーカのモデルでトレーニング・テストを行う.
- ・トレーニング時にARマーカだとノイズに弱くなるのではないかと考えられる
 - ⇒姿勢推定は輪郭で行った方がいい..?

参考文献

•6次元物体検出の論文

http://openaccess.thecvf.com/content_ECCV_2018/papers/Martin_Sundermeyer_Implicit_3D_Orientation_ECCV_2018_paper.pdf

•git-hub https://github.com/DLR-RM/AugmentedAutoencoder#testing