

Semantyczna analiza środowiska

przez robota usługowego

Piotr Hondra

promotor: mgr inż. Maciej Stefańczyk

Instytut Automatyki i Informatyki Stosowanej

Cele pracy

Zrozumienie środowiska wewnątrz budynków poprzez:

- Klasyfikację pomieszczenia
- Segmentację semantyczną

Segmentacja semantyczna oraz klasyfikacja sceny



Figure 1: [3].

Motywacje pracy

- Nawigacja robota
 - wykrywanie przeszkód
 - zmiana zachowania pod wpływem znajdującego się pomieszczenia
- Przewodnik dla osób niewidomych
- Predykcja afordancji
- Brak rozwiązań dotyczących jednoczesnego klasyfikowania pomieszczeń oraz segmentacji



Figure 2: Sieć neuronowa jako model czarnej skrzynki.

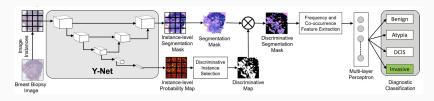


Figure 3: Y-Net: Joint Segmentation and Classification for Diagnosis of Breast Biopsy Images 2018 [2].

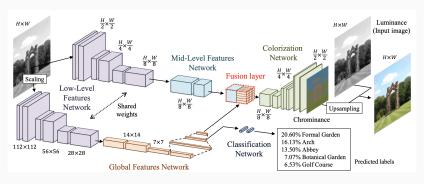


Figure 4: Let there be Color!: Joint End-to-end Learning of Global and Local Image Priors for Automatic Image Colorization with Simultaneous Classification 2016 [1].

Rozwiązanie problemu

Rozwiązanie problemu - przedstawienie architektury

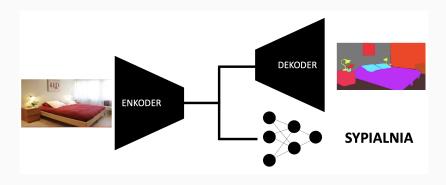


Figure 5: Architektura sieci zastosowana w pracy inżynierskiej.

Próba kontrolna

Rozwiązanie problemu

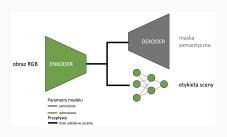


Figure 6: Architektura sieci wyłącznie w zadaniu klasyfikacji.

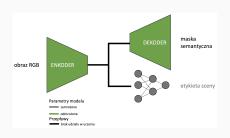


Figure 7: Architektura sieci wyłącznie w zadaniu segmentacji semantycznej.

Próba badawcza

Rozwiązanie problemu

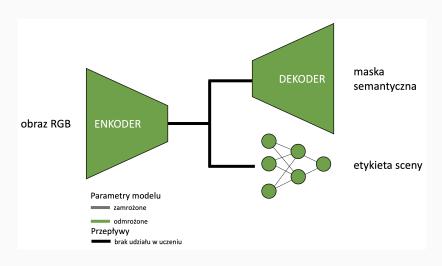


Figure 8: Architektura sieci jako uczenie wielozadaniowego.

Wyniki pracy - próba kontrolna

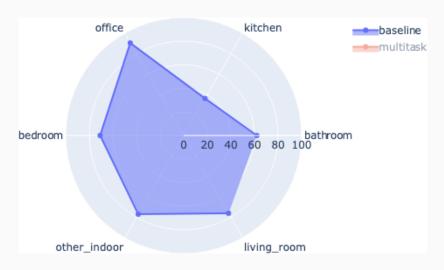


Figure 9: IoU% dla każdej etykiety w zadaniu klasyfikacji.

Wyniki pracy - próba badawcza

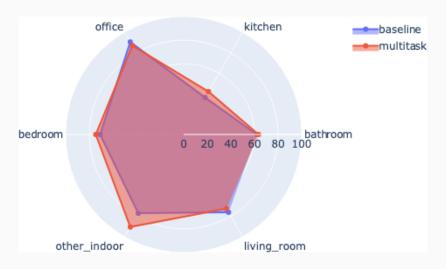


Figure 10: Porównanie IoU% dla każdej z etykiet w zadaniu klasyfikacji

Wyniki pracy - próba kontrolna

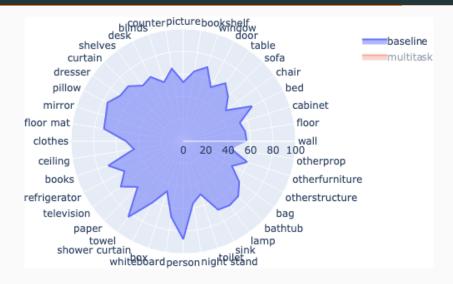


Figure 11: IoU% dla każdej etykiety w zadaniu segmentacji.

Wyniki pracy - próba badawcza

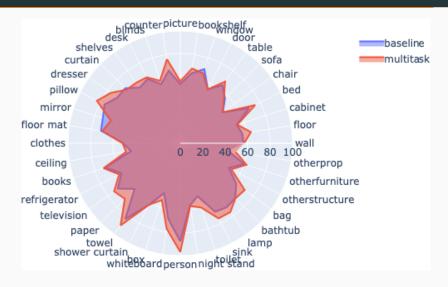


Figure 12: Porównanie IoU% dla każdej z etykiet w zadaniu segmentacji.

Wnioski

Ucznie wielozadaniowe pomaga osiągnać lepsze wyniki.

zadanie/[%]	IoU jednozadaniowe	IoU wielozadaniowe
segmentacja	60.5	61.1 +0.6
klasyfikacja	68.8	71.7 + 2.9
średnia	64.7	66.4 +1.7

Bibliografia i



S. Iizuka, E. Simo-Serra, and H. Ishikawa.

Let there be color! joint end-to-end learning of global and local image priors for automatic image colorization with simultaneous classification.

ACM Transactions on Graphics (ToG), 35(4):1–11, 2016.



S. Mehta, E. Mercan, J. Bartlett, D. Weaver, J. G. Elmore, and L. Shapiro.

Y-net: joint segmentation and classification for diagnosis of breast biopsy images.

In International Conference on Medical Image Computing and Computer-Assisted Intervention, pages 893–901. Springer, 2018.

Bibliografia ii



H. Zhang, K. Dana, J. Shi, Z. Zhang, X. Wang, A. Tyagi, and A. Agrawal.

Context encoding for semantic segmentation.

In Proceedings of the IEEE conference on Computer Vision and Pattern Recognition, pages 7151–7160, 2018.