BRL sensors Project

1. 待办事项

* *检测标点文件*
* *小姿态查找（45度*
* *拷贝View1 原始数据192*
* 统计View2 fold1各项测试，列表格
* *将fold2，fold3 训练集和验证集乱序处理*
* 测试webface 高精
* 测试LCNN
* 统计测试数据
* view1生成高精数据
* 生成view1的相关数据
* 搭建LCNN的tensorflow模型
* webface 96\*96输入结果统计
* 原始对比实验（高精 低精对比）存在问题：

1. 高低精 数据不配对
2. ~~高精没有fe，这个从实验结果中排除了疑惑~~
3. 说明

**数据处理**：

RGBD数据：

1. 原始数据，检点，标点清洗 2.清洗完成可用使用数据（数据+特征点） 3. 裁剪后图像+特征点

3D点云：

1.原始点云，wrl文件 2.转为mat文件 3.根据RGBD中清洗的depth数据和特征点生成高精度深度图像与特征点 4.裁剪后的图像+特征点

**存储位置**：

1. 三个机械硬盘，2T原来，2T新购，1T。
2. 15号移动硬盘。

|  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
|  | 1原始数据 | 2清洗+标点 | 3裁剪后 | 三维点云(.wrl) | 三维点云(.mat) | high\_depth | high\_depth\_crop |
| View1 | 15移动硬盘 | 15移动硬盘 | **1，liuhan**   * 2，1T机械 * 3，scw | **1.12号盘**  2.1T盘 | **1 hzgQK**  2 1T盘 | 还未产生 | 还未产生 |
| View2 | **2T原始机械盘** | **2T机械硬盘新买** | **1，scw**  **2，1T机械**  **3，hzg** | **1.12号盘**  2.1T盘 | **1 hzgQK**  2 1T盘 | **2T机械硬盘新买** | **1T机械盘** |

**代码**:

|  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 低精相关 | 特征点标定 | 1，对齐  2，裁剪  3，特征点转换 | 1，分割训练集（测试，验证）  2，打标签 |  |  |  |
| 高精相关 | .wrl文件转换成.mat文件 | 三维点云生成高精depth | 低精相关（上一行） | 查询特征点 |  |  |

1. 目录

FE UN PS1 PS2

yaw（左右） pitch（上下） row（摆头）

1. View1和View2 采集方式不同，并有重复

* View2 Part1 包含人数：674

包含独立color、depth、三维点云

充做训练集：430人

充做测试集：244人（test1前244）

part2 包含人数：31人

包含与part1重复的depth，color，三维点云

充做测试集（31人，test1中间31人）

part3 包含人数：8人

包含独立的depth，color无三维点云

充做测试集合（8人，test1的最后8人）

* View1 包含人数：246

23人缺少3D，31人与view2重复

1. 待补知识

TP-GAN DR-gan