



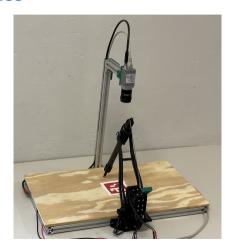
Josef Zelinka, H. Zamazal

Computational Robotics Laboratory
Artificial Intelligence Center
Faculty of Electrical Engineering
Czech Technical University in Prague



Motivace

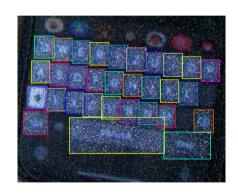
- Mobot ovladač mobilních telefonů
 - Manipulátor a kamera pro náhradu lidské interakce s telefonem
- Pro konfiguraci nových telefonů
- Spolupráce se Škoda Auto
- Umí detekovat telefon na pracovní ploše





Příprava datasetu

- Nasbírání 100 fotek *různých* telefonů
- Pro labelování použito labelme časově náročné :(
- Převedení do jiného formánu vhodného pro trénování architektury YOLOv5 za pomoci RoboFlow
- Rozšíření datasetu pomocí augmentací



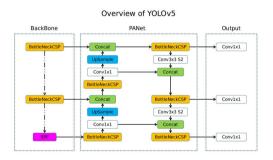


Architektura a trénování

 Použita základní architektura
 YOLOv5, která umožnila detekovat více objektů najednou

Nelson J.: https://www.youtube.com/watch?v=MdF6x6ZmLAY.

- Trénování proběhlo v Google Colab
- Nejlepších parametrů klasifikace bylo dosaženo s velmi augmentovaným datasetem a 1100 epochami





Výsledky 1

TODO: přidat grafíky a číselné výsledky



Výsledky 2



Figure: Detection of small letters



Figure: Detection of big letters



Postprocesing



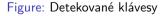




Figure: Celá klávesnice s body pro robota



Postprocesing 2



Figure: Špatně detekované klávesy



Figure: Chybně doplněná klávesnice



Postprocesing 3



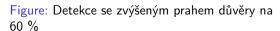




Figure: Správně doplněná klávesnice



Budoucí práce

- Implementace do programu ovládání Mobota
- Možná vylepšení:
 - Detekce více kláves lepší trénovací dataset
 - Detekce České klávesnice to nyní nefunguje

