

Piotr Janus*, Tomasz Kryjak*, Marek Gorgoń*

Tutaj tytuł cd

Abstract: Abstract

Keywords:

1 Introduction

Foreground object segmentation is one of the most important element of modern AVSS (*Advanced Video Surveillance Systems*). It can be used in a variety of vision systems such as detection and tracking object or human behaviour analysis. Moreover it is a key element of application like abandoned luggage detection or forbidden zone protection. It might be applied in border control and airport systems as well.

The simplest group of foreground object detection algorithms is based on subtracting subsequent frames from a video sequence. More advanced approaches involve the so-called background modelling. For each pixel, a dedicated model is assigned that describes the background appearance in a given location. Then, depending on used algorithm, the new pixel value is compared to the background model and classified (as foreground, background and sometimes also shadow). The model is updated to incorporate changes in the scene like slow or fast light variations and movement of objects belonging to background (i.e a moved chair).

However, BGS approach has some serious limitations such as low adaptation to lighting changes, another weak point is the case when the color of background and foreground object are similar and the objects merge. This phenomenon is called color camouflage and in such a case is hard to retrieve foreground object properly. The main reason is that aforementioned techniques utilized human perception in some ways. Possibly image can be described in another color space (i.e. HSV or YCbCr) but it is still represented as a visible light, which is how people see it. Segmentation accuracy can be improved by using so called depth sensor. It extends the conventional image with depth map which provides the distance between particular pixel and sensor. This device is based on

* AGH University of Science and Technology, Faculty of Electrical Engineering, Automatics, Computer Science and Biomedical Engineering, Krakow, Poland. e-mail: {piojanus, tomasz.kryjak, mago}@agh.edu.pl

infrared projector and IR camera, projector shoots an irregular pattern of dots, which is invisible to humans, then IR camera is able to detect the infrared light bounced off from our subjects. The same technology is used by Kinect – Microsoft gaming console.

In this paper extended versions of the most commonly used background segmentation algorithms have been proposed. Described methods have been adjusted to image acquired from conventional RGB camera and depth sensor. The main contributions of this paper are:

- Extended version of Gaussian Mixture Model (GMM) and Pixel-Based-Adaptive-Segmenter (PBAS) algorithms adjusted to be used with conventional RGB image and depth sensor
- Embedded implementation of aforementioned algorithms on GPU using CUDA architecture
- Detailed performance comparison between standard (only RGB image) and RGB-D version

For image acquisition the sensor from *Intel Real-Sense* series has been used, while computing platform comes from Nvidia Jetson family. Moreover, the difference of performance between embedded platform and PC equipped with dedicated Nvidia Touring GPU is presented.

The reminder of this paper is organized as follows. In section 2 previous work related to use of RGB-D sensor for foreground object segmentation are briefly discussed. Section 3 describes adjusted version of GMM and PBAS method. In section 4 the designed embedded system is shown in presented. The evaluation of proposed algorithms is shown in section 5. The paper ends with a conclusion and future research directions indications.

2 Previous work

Autorzy publikacji [?] przedstawili inne, bardzo ciekawe i niestandardowe podejście do segmentacji obiektów pierwszoplanowych. Zaprezentowany algorytm zakłada wykorzystanie sieci neuronowej CNN. Do uczenia sieci użyto, oprócz anotowanych danych uczących, także czujnik RGB-D, czyli urządzenie generujące obraz wraz z mapami głębi.

Oczywiście istnieje wiele metod segmentacji obiektów pierwszoplanowych, wykorzystujących sieci neuronowe, w tym przypadku autorzy skupili się na usprawnieniu procesu uczenia. Standardowo w tego typu algorytmach, sieć uczona jest na podstawie anotowanych obrazów w przestrzeni RGB. Zbiory testowe można podzielić na wiele kategorii, jednak uzyskany w ten sposób dokładność detekcji nie zawsze jest zadowalająca. W związku z tym autorzy przedstawili hybrydowy system, w którym równolegle uczone są dwie sieci. Pierwsza z nich wykorzystuje standardowy zbiór obrazów zapisanych w przestrzeni RGB, natomiast w drugiej sieci wykorzystywana jest mapa głębi tego obrazu. W zaproponowanym podejściu kluczową rolę odgrywa wymiana informacji pomiędzy obiema sieciami CNN w trakcie procesu uczenia. Dzięki takiemu rozwiązaniu można dużo efektywniej przeprowadzić taki proces dla obu sieci i następnie połączyć je w jedną.

W pracy [?] został zaprezentowany kolejny, bazujący na obrazie z czujnika RGB-D, algorytm segmentacji obiektów pierwszoplanowych. W tym przypadku zaproponowano metodę działającą bez nadzoru, przedstawiony algorytm składa się z mechanizmu grupowania w dziedzinie barw i przestrzeni oraz statystycznego łączenia obszarów. Autorzy niestety nie przedstawili implementacji sprzętowej, przetestowano jedynie model programowy.

Wykorzystany algorytm grupowania JCSA (ang. *Joint Color-Spatial-Axial clustering*) służy do estymacji parametrów modelu tła, grupowania pikseli i w efekcie wyodrębnienia regionów na obrazie. Sam model tła jest hybrydowy i składa się z rozkładów Gaussa oraz Watsona. Do wspomnianego wcześniej grupowania pikseli użyto algorytmu BSC (*Bregman Soft Clustering*). W ostatniej fazie metody, czyli łączeniu poszczególnych regionów wykorzystano natomiast graf sąsiedztwa (ang. *RAG*

– *Region Adjacency Graph*), przedstawiony proces polega na łączeniu odpowiednich wierzchołków w grafie.

Autorzy porównali zaprezentowany algorytm z innymi metodami bazującymi na obrazie głębi. Przeprowadzono testy dla różnych zestawów parametrów i zaproponowano odpowiednie wskaźniki jakości. Wykonane eksperymenty pozwoliły dobrać parametry algorytmu, natomiast uzyskane wyniki potwierdziły wyraźnie większą dokładność w stosunku do zaprezentowanych wcześniej rozwiązań.

Publikacja [?] przedstawia czujnik RGB-D w całości zrealizowany w układzie FPGA. System działa w czasie rzeczywistym z częstotliwością powyżej 30Hz. Wykorzystano do tego celu układ FPGA Spartan 6, do akwizycji obrazu użyto natomiast czujników Aptina pracujących w rozdzielczości 800x480 pikseli z częstotliwością 60Hz. Komunikacja z sensorami odbywa się za pośrednictwem magistrali szeregowej I^2C .

W pierwszym kroku przeprowadzana jest operacja rektyfikacji obrazu, otrzymywany sygnał pochodzi z dwóch sensorów konieczne jest zatem znalezienie odpowiadających sobie punktów na obu obrazach. Następnym etapem jest zastosowanie transformaty Censusa i operacja dopasowania stereo. Ostatni krok to złożona filtracja obrazu wyjściowego. Na wyjście systemu przekazywany jest 16 bitowy obraz głębi, który następnie jest przesyłany do hosta za pośrednictwem portu USB. Warto zaznaczyć, że autorzy wykorzystali technikę generacji kodu HLS (ang. *High-Level Synthesis*), dzięki temu większość funkcjonalności została zaimplementowana w języku C i automatycznie przekonwertowana na VHDL.

Autorzy publikacji [?] zaproponowali wykorzystanie układu GPU do akceleracji sprzętowej algorytmu wykorzystującego rozkłady Gaussa. Przedstawiony system służy do przetwarzania obrazu z kilku kamer jednocześnie. Uzyskane rezultaty nie były jednak zadowalające – uzyskano przyspieszenie jedynie około 50 procent w stosunku do modelu programowego. W tym przypadku największym ograniczeniem była konieczność transferu dużej ilości danych (kilka obrazów) pomiędzy CPU a GPU. Warto zwrócić uwagę, że autorzy wykorzystali jeden z tańszych układów graficznych dostępnych na rynku – GeForce GT 730. Aktualnie zdecydowana większość zintegrowanych GPU dysponuje porównywalną lub większą wydajnością.

Praca [?] przedstawia implementację algorytmu ViBE z wykorzystaniem układu GPU. Zaproponowana metoda dodatkowo wykorzystuje uproszczoną metodę Gabor Wavelets do uzyskiwania informacji o krawędziach obrazu. Na tej podstawie odpowiednie piksele zostają wykorzystywane do aktualizacji modelu tła. Autorzy dokonali optymalizacji metody, w taki sposób aby możliwe było pełne wykorzystanie potencjału układu GPU. W tym celu operacje dla poszczególnych pikseli wykonywane są niezależnie i mogą być wykonane równolegle. Implementacja została przetestowana na platformie sprzętowej składającej się z procesora Intel Core Quad Q8400 CPU oraz procesora graficznego Nvidia GTX 650Ti. Wykorzystano obraz o rozdzielczości 960x540, uzyskana wydajność wynosi odpowiednio 1.8 i 26 klatek na sekundę dla CPU i GPU w najbardziej rozbudowanym wariantcie algorytmu.

Publikacja [?] opisuje złożony system wizyjny, w którym układ GPU został wykorzystany do akceleracji algorytmu służącego do detekcji i indeksacji obiektów pierwszoplanowych. Zaproponowany system służy do inteligentnego, automatycznego zarządzania energią w pomieszczeniu. Oprócz wspomnianego układu GPU wykorzystano także czujnik temperatury. Oba urządzenia przy pomocy protokołu Zigbee komunikują się z inteligentnymi licznikami. Na podstawie otrzymanych informacji inteligentne liczniki sterują klimatyzacją, oświetleniem i innymi urządzeniami elektrycznymi. Jednym z przykładów użycia może być sytuacja gdy zmniejszy się liczba osób w pomieszczeniu temperatura może zostać obniżona. Warto dodać, że całość może być także sterowana przy pomocy smartphona. Autorom udało się zapewnić oszczędność energii na poziomie 20-50

procent. Testy przeprowadzono na karcie graficznej GeForce GT 770 i osiągnięto wydajność na poziomie 34 klatek na sekundę w rozdzielczości 768x576.

W pracy [?] autorzy zaimplementowali kilka algorytmów wizyjnych z wykorzystaniem GPU. Wśród zrealizowanych metod znalazły się detekcja ruchu, wykrywanie sabotażu kamery, wykrywanie porzuconego bagażu oraz śledzenie obiektów. Dzięki akceleracji GPU udało się uzyskać niemalże 22-krotne przyspieszenie w stosunku do CPU. Do testów użyto procesora NVIDIA Tesla C2075 z architekturą Keplera.

Do detekcji ruchu została wykorzystana metoda VSAM, jest to klasyczny algorytm wykorzystujący adaptacyjny model tła, osobny dla poszczególnych pikseli. Model ten jest aktualizowany wraz z każdą kolejną ramką na podstawie wyniku klasyfikacji. Opisana implementacja została także wykorzystana w metodzie służącej do wykrycia sabotażu kamery. Algorytm ten opiera się na porównaniu obraz wejściowego z obrazem tła i wyznaczeniu ich histogramów. Z kolei w celu detekcji przesunięcia kamery porównywane są obrazy tła z dwóch kolejnych ramek. W przypadku, gdy jeden obraz jest przesunięty względem drugiego o dany wektor, oznacza to, że kamera została przesunięta. Detekcja porzuconego obiektu została zaimplementowana z wykorzystaniem algorytmu GMM do segmentacji tła oraz metody indeksacji. Finalnie analiza wyszczególnionych obszarów pozwala wyszukać obiekty statyczne. Dodatkowo autorzy wykorzystali metodę GMM również w algorytmie śledzenia obiektów.

3 Proposed algorithms

In this research, the authors implemented two different background subtraction algorithms. They benefit from both, RGB image from traditional camera and depth sensor as well. The first algorithm is an extended version of *Gaussian Mixture Models*. Its implementation is based on [1]. The second method is also modified version of existing algorithm – *Pixel Based Adaptive Segmenter* [2]. Both are very similar regarding the background model concept. It is independent for each pixel and dynamically updated after every frame. In the following subsections detailed description of both methods is presented.

3.1 GMM algorithm with RGBD sensor

Gaussian Mixture Models is one of the most commonly used method for background modelling. In this approach each pixel is represented by k Gaussian distributions characterized by three parameters (ω , μ , σ^2). As it was mentioned in previous section, the modification consists in use of depth map in parallel to RGB image. For this purpose the separate background model has been used. It is based only on depth image, but the similar procedures for initialization, classification and update are applied.

ω is the normalized weight (range 0–1) of the Gaussian distribution. μ is the means vector of each colour component of a particular pixel. In the case of RGB colour space it can be defined as the vector of four numbers (r_{mean} , g_{mean} , b_{mean}). For the depth map it is a single number.

Finally, σ^2 is the variance of given Gaussian distribution – a single value is used for each colour component. Usually it is assumed that RGB components are independent, which allows to use 3 values instead of a covariance matrix. Again in case of depth image, it will be a single value. It should be noticed that a lot of varying implementations of the GMM algorithm have been proposed so far (cf. [3]). In this work, a version partially based on [1] and the open source image processing library OpenCV was implemented.

The background model is initialized while processing the first frame of the video sequence. The same initial weight and variance are assigned to each Gaussian distribution, while the vector of mean values is initialized with pixel values. The algorithm itself is build up of several steps. Firstly, sorting of Gaussian distributions with respect to weight in descending order is performed.

Then the current pixel (x) is tested against each Gaussian distribution. For match estimation the Mahalanobins distance formula is applied:

$$d(x, \mu) = \sqrt{(x - \mu) \cdot (x - \mu)^T} \quad (1)$$

A pixel is classified as matching the Gaussian if the computed distance is lower than established threshold. With respect to Equation (2) usually the triple value of standard deviation is used.

$$d(x, \mu) < 3 \cdot \sigma \quad (2)$$

The next step is pixel classification based on match test. According to Equation (3), first B Gaussian distributions, which weights exceed a constant threshold T are considered as background, otherwise they represent foreground. The default value of this parameter is 0.9 (the same as in OpenCV implementation).

$$B = \text{argbmin} \left(\sum_{i=0}^b \omega_i > T \right) \quad (3)$$

The final step is model update. The following formulas are applied:

$$\omega_{i+1} = \omega_i + \alpha(M - \omega_i) \quad (4)$$

$$\mu_{i+1} = \mu_i + M \frac{\alpha}{\omega_i} (x - \mu_i) \quad (5)$$

$$\sigma_{i+1} = \sigma_i + M \frac{\alpha}{\omega_i} \left((x - \mu_i) \cdot (x - \mu_i)^T \right) \quad (6)$$

where α represents the learning speed, while M equals 1 for the first Gaussian distribution that passed the match test, otherwise it is 0. Moreover the value of variance is upper constrained. In the case of distributions, which do not match to pixel value, only the weight value is updated (decreased). If instead none of the Gaussian distributions match the pixel, than new Gaussian is added (the same parameters as in the initialization phase are used). The distribution with the lowest weight is replaced by the new one. Finally, weights have to be normalized to range 0–1.

Aforementioned classification process has to be done separately for both background models. Finally there are two different classification results, which are used to make final decision. For further processing the probability density function which depends on pixel value X_t in time t is used, this function is described by equation (7).

$$\eta(X_t, \mu, \sigma) = \frac{1}{2\pi\sigma} e^{-\frac{d(X_t, \mu)^2}{2\sigma}} \quad (7)$$

The next step is computing the probability factor for both background models, this operation is presented in figure 1. Parameter s is used for scaling probability density and its default value is 10000. The process of computing probability factor is the same for both models. Then the product of two values is computed and final classification is made according to the diagram. **TODO: może co z tego dokładnie wynika.**

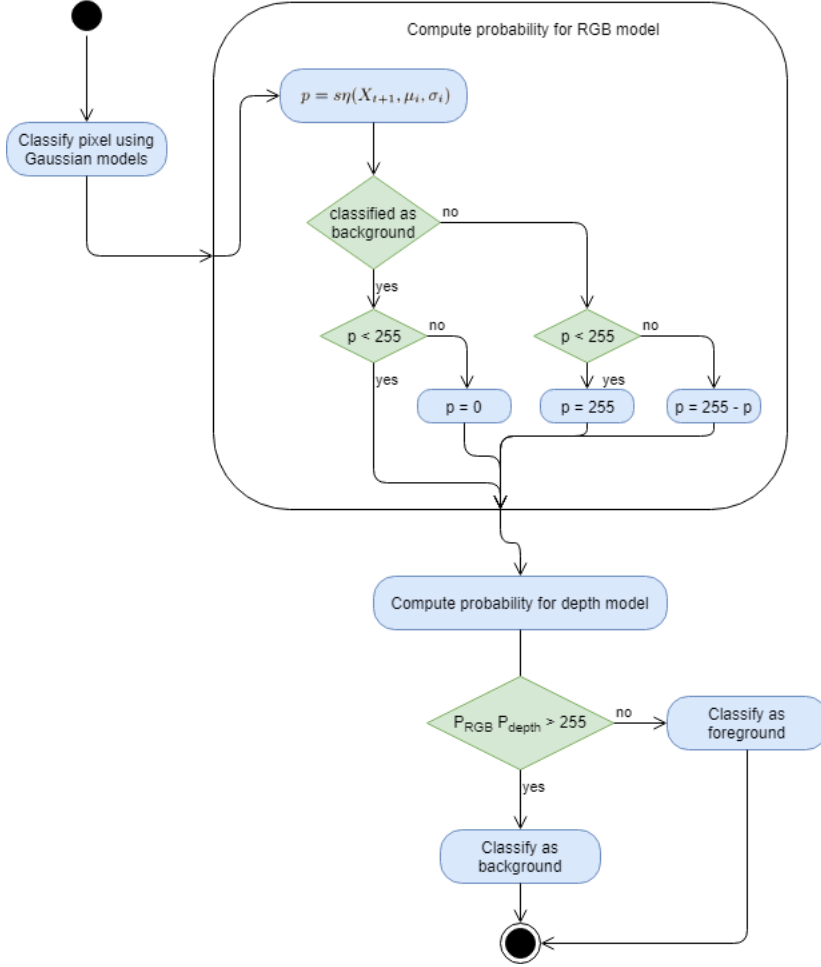


Figure 1: GMM – computing probability and classification

3.2 PBAS algorithm with RGBD sensor

The background model is composed of two parts. The first one is a buffer of N last samples from the analyzed video sequence. Particular sample consists both RGB value and depth parameter. Let x_i denote a particular pixel and $B(x_i)$ a buffer, it is described by equation (8).

$$B(x_i) = \{B_1(x_i), B_2(x_i), \dots, B_N(x_i)\} \quad (8)$$

The next component of background model is a sphere $S(v(x, y))$ of radius $R(x_i)$ centered at point $v(x, y)$. The radius value is updated with each new frame. Pixel is considered as foreground if at

least $\#_{min}$ samples from background model belongs to the sphere. Let $F(x_i)$ denote the foreground mask (1 – foreground pixel, 0 – background), the match test is described by equation (9).

$$F(x_i) = \begin{cases} 1, & \text{if } \sum_{k=0}^N \{d(I(x_i), B_k(x_i)) < R(x_i)\} < \#_{min} \\ 0, & \text{otherwise} \end{cases} \quad (9)$$

Where d is a distance function between a sample from background model and actual pixel.

Since each channel is processed separately, the distance function can be easily represented by equation (10). The final decision is based on logical alternative of the result obtained for each channel. Let F_R , F_G , F_B , F_D denote classification result for particular channels, final result is described by (11).

$$d(I(x_i), B_k(x_i)) = |I(x_i) - B_k(x_i)| \quad (10)$$

$$F_{RGBD} = F_R \vee F_G \vee F_B \vee F_D \quad (11)$$

In the next step the background model is updated. Proposed algorithm uses conservative update approach, it means that the model is updated only if classified pixel is a part of background, otherwise updater is skipped. In addition to conventional conservative approach, update decision is also randomized. The probability of performing an update is given as $p = 1/T(x_i)$, where $T(x_i)$ is independent for each pixel and updated with background model. The actual update procedure is based on replacing a randomly selected sample from the background model $B_k(x_i)$ with the current pixel value $I(x_i)$. Moreover, a random pixel from a 3×3 local context is selected and a randomly selected sample from its model is replaced by pixel value.

The update of $R(x_i)$ and $T(x_i)$ parameters is performed independently from the first part of background model. In this case the next component of the model has to be define – the minimum distances between samples from the model and current pixel are defined as (12).

$$D(x_i) = \{D_1(x_i), D_2(x_i) \dots, D_N(x_i)\} \quad (12)$$

Presented set of values – $D(x_i)$ is updated together with the set of samples $B(x_i)$. If a pixel is updated the minimal distance is found with equation (13) and the value $D_k(x_i)$ is updated with $d_{min}(x_i)$.

$$d_{min}(x_i) = \min_k d(I(x_i), B_k(x_i)) \quad (13)$$

In $R(x_i)$ update procedure the background dynamics parameter is used, it is the mean value of $D(x_i)$, the whole procedure is described by equation (14). Additionally the decision threshold was limited by a lower bound $R_{low} = 18$.

$$R(x_i) = \begin{cases} R(x_i)(1 - R_{inc/dec}), & \text{if } R(x_i) > \bar{d}_{min}(x_i)R_{sc} \\ R(x_i)(1 + R_{inc/dec}) & \text{otherwise} \end{cases} \quad (14)$$

Where:

$R_{inc/dec}$ – constant updater rate (0.05 by default)

$\bar{d}_{min}(x_i)$ – the mean value of $D(x_i)$

R_{sc} – scaling factor (5 by default)

The final step is update of learning rate parameter – $T(x_i)$. The new value depends on classification result and it is described as (15). Additionally the learning rate is limited by a lower and upper bound. These constraints are $T_{low} = 2$ and $T_{up} = 200$ respectively.

$$T(x_i) = \begin{cases} T(x_i) + \frac{T_{inc}}{d_{min}(x_i)}, & \text{if } F(x_i) = 1 \\ T(x_i) - \frac{T_{dec}}{d_{min}(x_i)} & \text{otherwise} \end{cases} \quad (15)$$

4 Hardware implementation

4.1 Hardware used

Do akwizycji obrazu użyto czujników RGB-D firmy Intel: REAL SENSE Depth Camera D415 oraz REAL SENSE Depth Camera D435. Zapewniają one obraz w maksymalnej rozdzielczości FULL HD (1920 x 1080 pikseli) oraz mapę głębi w rozdzielczości HD (1280 x 720 pikseli). Sam czujnik umożliwia rozróżnianie obiektów w odległości od 20 centymetrów do 10 metrów od obiektu.

Algorytm zaimplementowano na 3 różnych platformach sprzętowych. Pierwszą jest układ embedded GPU NVIDIA Jetson TX2 wyposażony w procesor ARM i układ GPU. Druga platforma to laptop wyposażony w procesor intel core i7-7700 i kartę graficzną Geforce GTX 1050m. Najwydajniejsza z testowanych platforma to komputer PC z intel Core i7-9700k i NVIDIA Geforce RTX 2070. **TODO: dokonczyć wstęp**

4.2 Architektura

Do implementacji sprzętowej wykorzystano opracowaną przez Nvidia architekturę CUDA (Compute Unified Device Architecture). Dzięki temu implementacja może zostać uruchomiona na dowolnym układzie embedded GPU lub komputerze osobistym, które są wyposażone w procesor graficzny Nvidia.

W tego typu implementacji sprzętowej istotny jest podział zadań pomiędzy hostem i układem GPU oraz wykorzystanie pamięci współdzielonej. Host odpowiada za akwizycję obrazu i następnie skopiowanie go do pamięci współdzielonej z GPU. Oprócz tego po stronie hosta wykonywana jest również alokacja pamięci wykorzystywanej przez GPU, w związku z tym konieczne jest także zarezerwowanie pamięci dla modelu tła. Komunikacja odbywa się po szynie PCI, zostało to pokazane na rysunku 2.

Właściwy algorytm został w całości zaimplementowany na procesorze graficznym, gdzie dla każdego przetwarzanego piksela tworzony jest osobny wątek. Wyjściem algorytmu jest maska binarna przedstawiająca obiekty pierwszoplanowe, jest umieszczona w pamięci współdzielonej i następnie odczytana przez hosta i przekazana na wyjście. Proces wymiany informacji pomiędzy hostem i gpu został pokazany na rys. 3.

Implementacja po stronie hosta została napisana w języku C++. Do akwizycji obrazu wykorzystano udostępnione przez firmę Intel SDK do obsługi sensorów RGB-D. Umożliwia ona odczyt zarówno obrazu RGB z kamery jak i składowej głębi w czasie rzeczywistym. Obraz głębi jest przesyłany z czujnika w formacie zmiennoprzecinkowym, zatem przed przesłaniem go do GPU konieczna jest konwersja do formatu 8 bitów na pixel (większa wartość oznacza, że obiekt jest dalej od kamery). Ostatecznie każdy piksel obrazu jest zapisany na 32 bitach, po 8 bitów na każdą składową RGB oraz odległość od czujnika.

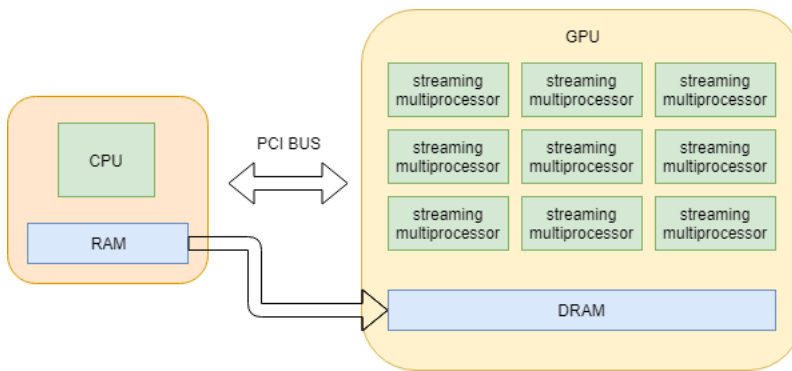


Figure 2: Communication between host (cpu) and GPU

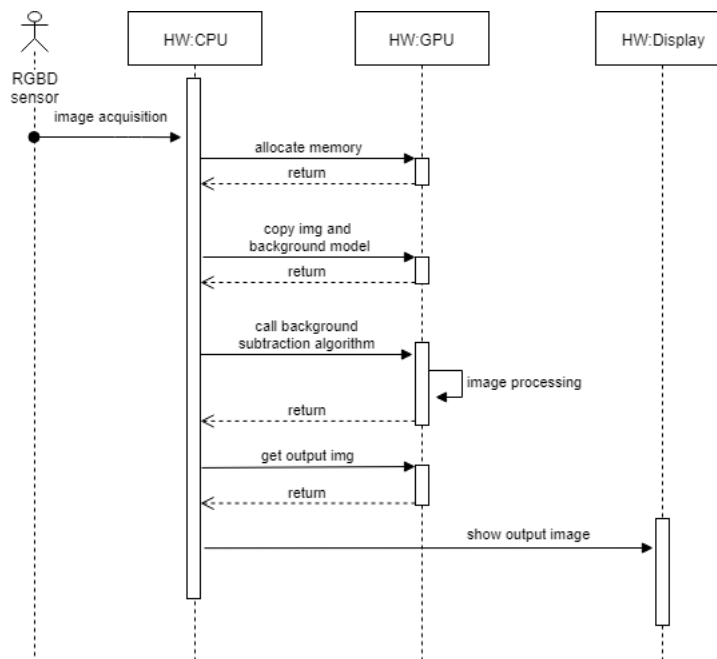


Figure 3:

4.3 GMM implementation

4.4 PBAS implementation

4.5 Performance

Wydajność na poszczególnych platformach testowych została zmierzona dla różnych rozdzielczości.

Table 1: Performance

	720p/480p	XXXXXX	XXXXXX	XXXXXX
Nvidia Jetson TX2	XXfps	XXfps	XXfps	XXfps
i7 7700hq + GTX 1050	XXfps	XXfps	XXfps	XXfps
i7 9700k + RTX 2070	XXfps	XXfps	XXfps	XXfps
Nvidia Jetson Xavier	XXfps	XXfps	XXfps	XXfps

TODO:

- > zrzut ekranu
- > wykorzystane urządzenia - specyfikacja,
- > implementation result,
- > wydajność

5 Evaluation

W celu przetestowania zaimplementowanych algorytmów przygotowano krótkie sekwencje testowe nagrane kamerą RGB-D. Do każdego nagrania został przygotowany *ground truth*, czyli ręcznie anotowana maska obiektów. Wartość 255 oznacza, że dany piksel jest obiektem pierwszoplanowym, natomiast 0 oznacza tło. Wyjście w 100% poprawnego algorytmu powinno pokrywać się z tą maską.

Do ewaluacji użyto metodologii znanej między innymi z portalu *Change Detection* []. Porównują ramki wyjściowe testowanego algorytmu z odpowiadającymi im ramkami modelu wzorcowego, można wyznaczyć następujące współczynniki:

TP – liczba pikseli poprawnie zakwalifikowanych jako pierwszy plan (ang. true positive)

TN – liczba pikseli poprawnie zakwalifikowanych jako tło (ang. true negative)

FN – liczba pikseli błędnie zakwalifikowanych jako tło (ang. false negative)

FP – liczba pikseli błędnie zakwalifikowanych jako pierwszy plan (ang. false positive)

Na podstawie wyznaczonych współczynników oblicza się, 7 wskaźników jakości określających dokładność metody:

1. Recall (Re): $TP/(TP + FN)$
2. Specificity (Spec) : $TN/(TN + FP)$
3. False Positive Rate (FPR) : $FP/(FP + TN)$
4. False Negative Rate (FNR) : $FN/(FN + TP)$
5. Percentage of Wrong Classifications (PWC) : $100(FN + FP)/(TP + FN + FP + TN)$
6. Precision (Pr): $TP/(TP + FP)$
7. F-measure (F1): $2 \frac{Pr * Re}{Pr + Re}$

Uzyskane wyniki porównano z oryginalnymi implementacjami algorytmów GMM [] i PBAS [].

TODO:

- > ewaluacja algorytmów,
- > nagrane sekwencje testowe,
- > zastosowane współczynniki,
- > porównanie z oryginalnymi implementacjami (wyniki z publikacji artykułach ???)

Table 2: Evaluation

	GMM RGB-D	PBAS RGB-D	GMM []	PBAS []
Re	XX	XX	XX	XX
Spec	XX	XX	XX	XX
FPR	XX	XX	XX	XX
FNR	XX	XX	XX	XX
PWC	XX	XX	XX	XX
Pr	XX	XX	XX	XX
F1	XX	XX	XX	XX

6 Conclusion

TODO:

->w przypadku PBASa z indeksacją można dużo zrobić, np własna indeksacja w CUDA

->implementacja FPGA w przyszłości ???