

Kategorisieren der Marsoberfläche durch Unsupervised Learning by Backpropagation

Merlin Scholz

Mustererkennung, Informatik XII, Technische Universität Dortmund 20. November 2019



Inhalt

- Motivation
- ▶ Verwandte Arbeiten
- ▶ Vorgehensweise
- ▶ Referenzen



Motivation: Neuronale Netze zur Bildsegmentierung

- ► Neuronale Netzwerke werden oft zur Bildsegmentierung genutzt
- Voraussetzung: Manuell erstellte Ground Truth um das Netzwerk zu trainieren



Abbildung: Beispiel: CityScapes Dataset[2]



Motivation: (Fehlende) Ground Truths

Ground Truth nicht immer vorhanden: Beispiel Marsoberfläche

- Zu großer Datensatz
- Notwendigkeit von Experten
- ⇒ Manuelle Erstellung nicht kostengünstig oder zeiteffizient möglich

Lösungsansatz:

Anfangs zufällige Klassifizierung durch Segmentierungsalgorithmus weiter optimieren



Verwandte Arbeiten: Segmentierung nach Kanezaki[3]

Asako Kanezaki; Unsupervised Image Segmentation by Backpropagation[3]:

- Unüberwachtes Lernen der Segmentierung
- Anfangs zufällige Ergebnisse werden mit Clusteringalgorithmus vereint
- Zielfunktion: Softmax-Loss zwischen Ergebnis des NN und des optimierten Ergebnisses
- NN wird auf diese Zielfunktion hin optimiert (Backpropagation)

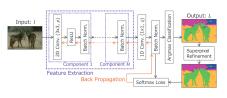


Abbildung: Vorgehensweise nach Kanezaki[3]



Verwandte Arbeiten: Crater Detection via CNNs[1]



Referenzen



J. P. Cohen, H. Z. Lo, T. Lu, and W. Ding. Crater Detection via Convolutional Neural Networks. arXiv e-prints, page arXiv:1601.00978, Jan 2016.



M. Cordts, M. Omran, S. Ramos, T. Rehfeld, M. Enzweiler, R. Benenson, U. Franke, S. Roth, and B. Schiele.

The cityscapes dataset for semantic urban scene understanding. In *The IEEE Conference on Computer Vision and Pattern Recognition (CVPR)*, June 2016.



A. Kanezaki.

Unsupervised image segmentation by backpropagation.

In Proceedings of IEEE International Conference on Acoustics, Speech, and Signal Processing (ICASSP), 2018.