

ĐẠI HỌC BÁCH KHOA HÀ NỘI

HANOI UNIVERSITY OF SCIENCE AND TECHNOLOGY

ONE LOVE. ONE FUTURE.



Path planning for indoor Mobile robot based on deep learning

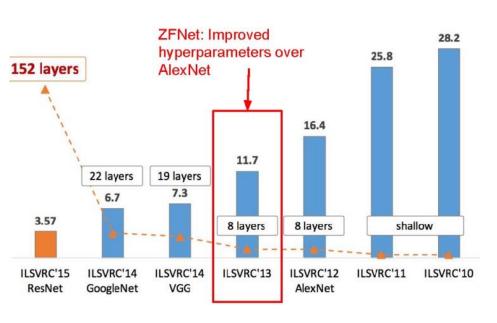
Nguyễn Nhật Minh - 20225043 Ngô Trí Cảnh -20220015

Mục tiêu?

- Sử dụng mô hình GoogleNet phân loại ảnh
- Tích hợp vào bài toán → phân loại vật cản động hay tĩnh → visualize trên bản đồ.



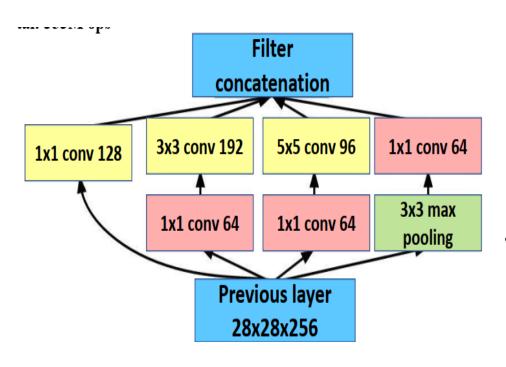
I.GoogleNet



- 22 layers
- Application of "Inception block"
- No fully connected layer
- Only 5 million parameters
- Champion of the ILSVRC'14 image
- classification task (6.7% top 5 error)

I.GoogleNet

- Các đặc điểm chính:
 - Inception Block & Bottleneck:

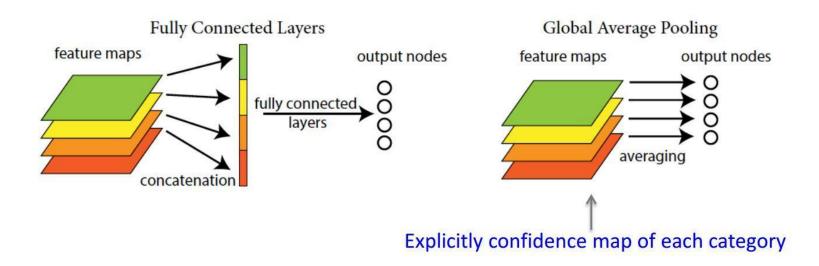


- Inception Block:
 - cho phép mạng học được các đặc trưng ở nhiều mức độ khác nhau bằng cách áp dụng các bộ lọc với kích thước khác nhau (1×1, 3×3, 5×5, max pooling) song song trên cùng một đầu vào.
- Bottleneck
 một kỹ thuật giảm số lượng tham
 số trong mạng bằng cách sử
 dụng tích chập **1×1** trước khi áp
 dụng tích chập lớn hơn (3×3
 hoặc 5×5)

I.GoogleNet

- Các đặc điểm chính:
 - Global Average Pooling :
 - Thay vì sử dụng các lớp fully connected ở cuối mạng như truyền thống, GoogLeNet áp dụng global average pooling, tính trung bình trên toàn bộ feature map, giúp giảm overfitting và số lượng tham số.

CNN





II. Tích hợp vào bài toán

- Sử dụng mô hình GoogleNet (pretrained)
- Sử dung map ánh xạ các lớp vật thể phân loại sau khi sử dụng GoogleNet sang 2 lớp: dynamic, static

```
{0: ('tench, Tinca tinca', 'dynamic'),
1: ('goldfish, Carassius auratus', 'dynamic'),
2: ('great white shark, white shark, man-eater, man-eating shark, Carcharodon carcharias', 'dynamic'),
3: ('tiger shark, Galeocerdo cuvieri', 'dynamic'),
...
997: ('bolete', 'static'),
998: ('ear, spike, capitulum', 'static'),
999: ('toilet tissue, toilet paper, bathroom tissue', 'static')}
```



II. Tích hợp vào bài toán

 Sử dụng hình ảnh thực tế của một số vật thể và áp dụng vào bài toán.



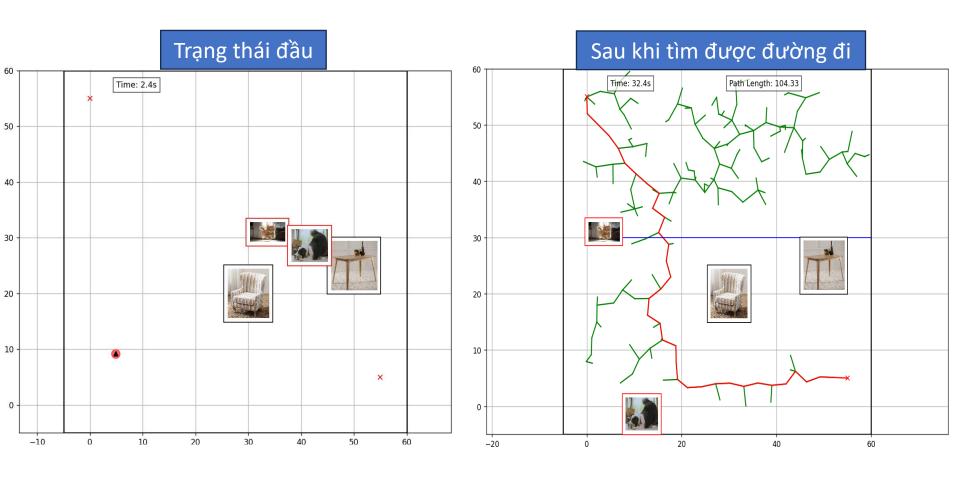


Static





III. Kết quả







THANK YOU!