

- 역할 세부설정

데이터셋에 라벨을 붙이기 위해 "인공지능 학습용 라벨링 툴"이라는 것을 찾아 알아봄

- 장애물의 기준을 정하기

:움직임의 유무

1. 고정된 물체에 대해) 피하는 것
2. (다가오는 물체에 대해) 피하는 것

:객체의 종류에 따라서

ex) 책상 : 움직이지 않지만 위험함

ex) 고깔 : 움직이지 않고 위험하지도 않지만 피해야만 함

ex) 다가오는 자전거 : 위험함 ->...

ex) 공사장 고깔 : 피해야함

ex) 강아지 : 위험하지 않음

돌아가세요, 피하세요, 멈추세요

장애물을 얼마나 자세하게 분류하느냐

ex) 경로를 예측할 수 없는 대상이 접근한다 => 피함

- 대상 특정

ex) 앞에 경고판(표지판) 공사중같은거막아놓는거 눈이있으면 알아서갈텐데 앞이안보이면 빙 돌아서갈수있다 생각할수가있잖아 공사중이니까

공사장판은 가만히 있는 물체지만 피해가야하는거로 판단하도록 해야하는데 그걸 어느 정도 범위까지 포함할 것인가

- Fine tuning 개념공부

우리가 만약 개고양이 분류기를 만들고싶는데, 그게 유사하니까 금방 학습됨
처음부터 학습시키면 답이없는데 어느정도 학습시킨 상태에서 정보만 바꾸는 것

전방으로 가는 길, 직진경로를 "가상의 차선"으로 지정한다.

그 안으로 접근 시 잡아서 간주함

즉, 주행하는 차량처럼 한다.

시각장애인은 갈 지 자로 안걸으니까

벡터화

교수님발언

어떤 레퍼런스에 이런 아이디어를 더했다

그 모델에 대해 설명할 것은 아니고

작은 아이디어에 대해 이런저런 시도를 해보는것이 의미가있음

프로그래밍적인것이든 알고리즘적인 것이든

ex) 분류기 모델중에서 알고리즘보다는 실제 서비스에 관심이 있는 팀은

쿼리 날렸을때 반응에 대해 설계

네트워크 모델을 만드는 것이 의미가 있다고 생각하는데,

모든 친구들이 다 그렇게 해야한다고 생각하지는 않음

링크

<https://j911.me/2019/03/analysis-of-rcnn-paper.html>

<https://m.youtube.com/watch?feature=youtu.be&v=8X-Q4-MdlbQ>

<https://cv-tricks.com/object-detection/faster-r-cnn-yolo-ssd/>

<http://www.aitimes.kr/news/articleView.html?idxno=13331>

<https://www.google.com/amp/s/blog.lunit.io/2018/08/13/cascade-r-cnn-delving-into-high-quality-object-detection/amp/>

<https://smartaedi.tistory.com/368>

<https://j911.me/2019/01/my-first-cnn-project.html>

<https://goo.gl/Zqp7gQ>

<https://hoya012.github.io/blog/ICLR-image-recognition-paper-guide/>

<https://www.slideshare.net/mobile/ssuserea05e4/common-understanding-about-yolo-125713439>

<https://m.youtube.com/watch?v=3cFfCM4CXws>

https://github.com/hoya012/deep_learning_object_detection

<https://hoya012.github.io/>

<http://ahmed217.github.io/sidewalkdata/>