Vision artificielle neuromimétique et localisation de cible visuelle

ALBIGES Pierre (M2 NIC)

Superviseurs:

DAUCE Emmanuel (INS) - PERRINET Laurent (INT)

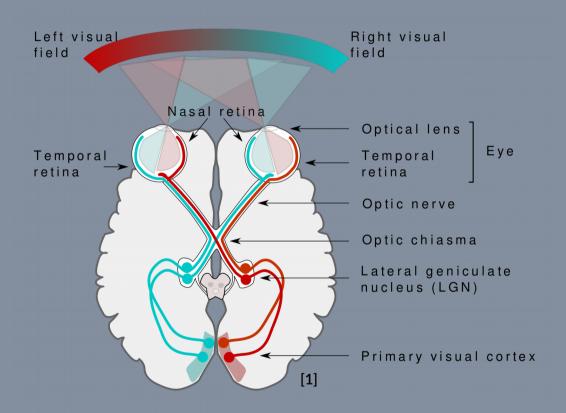






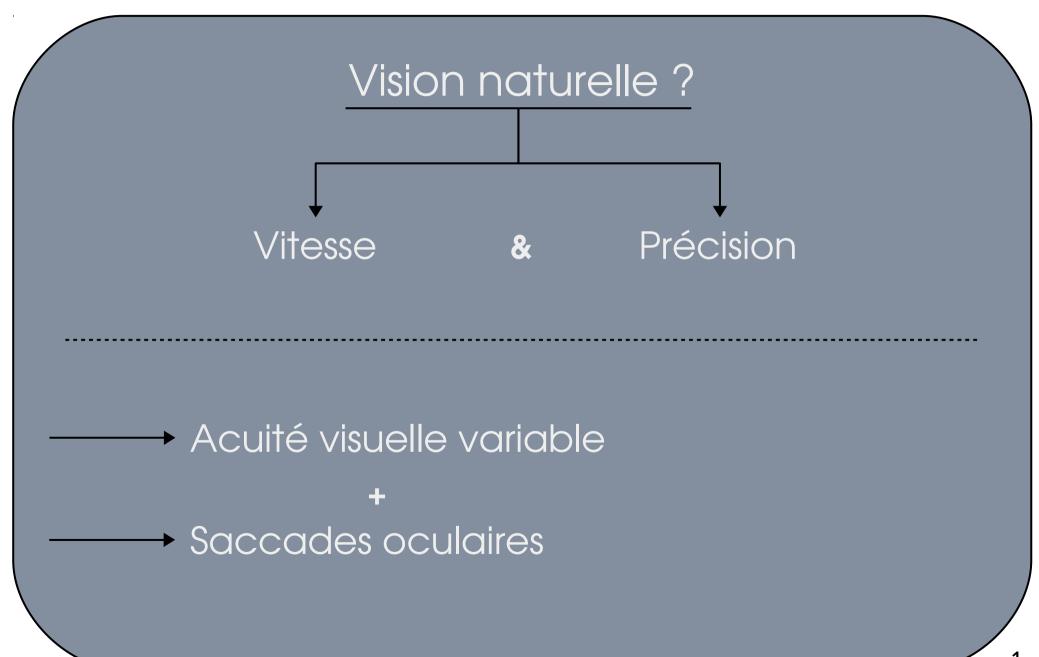
Vision

Vision naturelle?



Appréhender à la fois rapidement et avec précision notre environnement

Vision



Vision

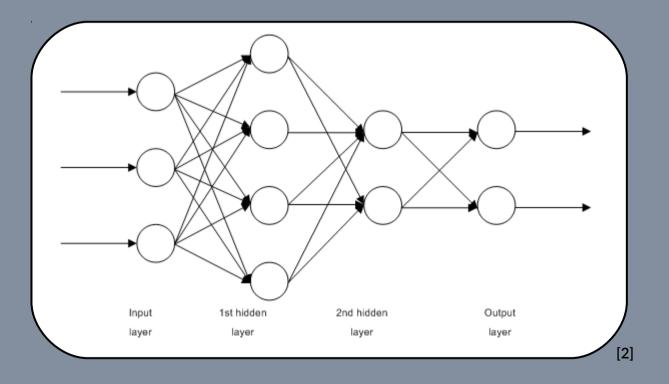
Vision artificielle?

Permettre à des agents artificiels de • percevoir, analyser et appréhender des images et des vidéos

Vision artificielle neuromimétique?

Créer un modèle de vision artificielle s'inspirant de l'acuité variable et des saccades oculaires biologiques pour percevoir et décrire son envionnement

Machine learning?

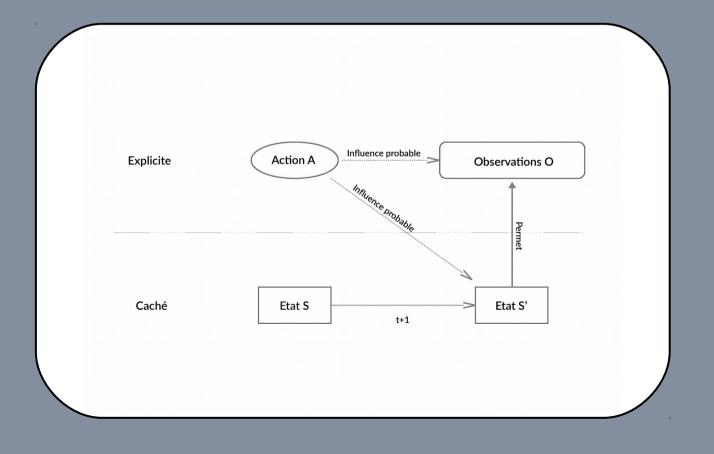


Stage A

Stage B

Python + TensorFlow

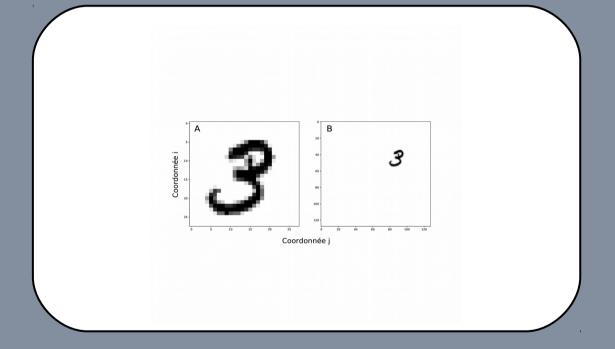
Processus de décision markoviens



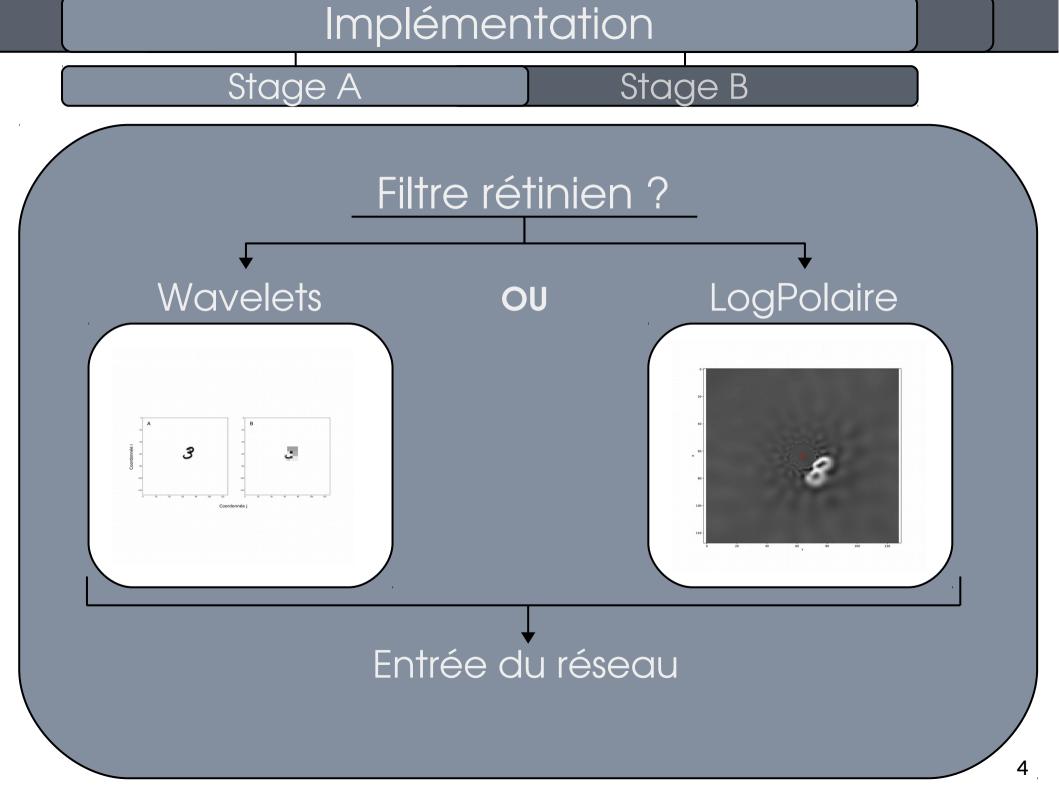
Stage A

Stage B

Base de données MNIST



Objectif de l'agent : détecter les coordonnées de la cible dans l'espace

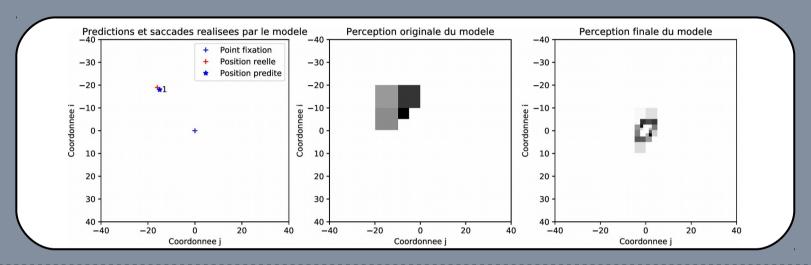


Comportement du modèle

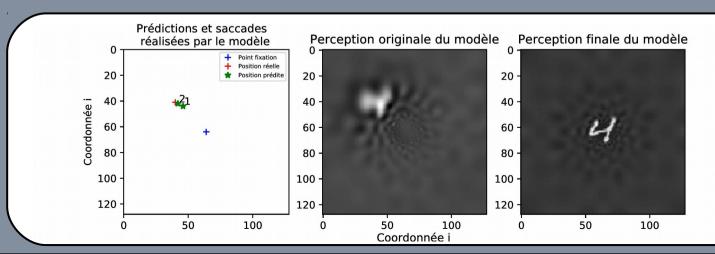
Stage A

Stage B

Wavelets



LogPolaire

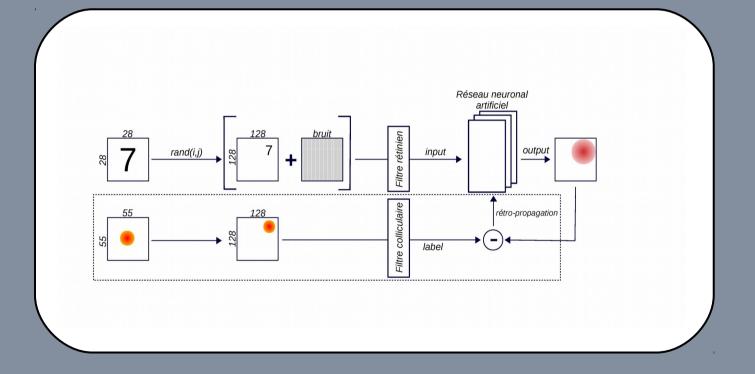


Stage A

Stage B

Python + TensorFlow Torch

Filtres LogPolaire + Wavelets



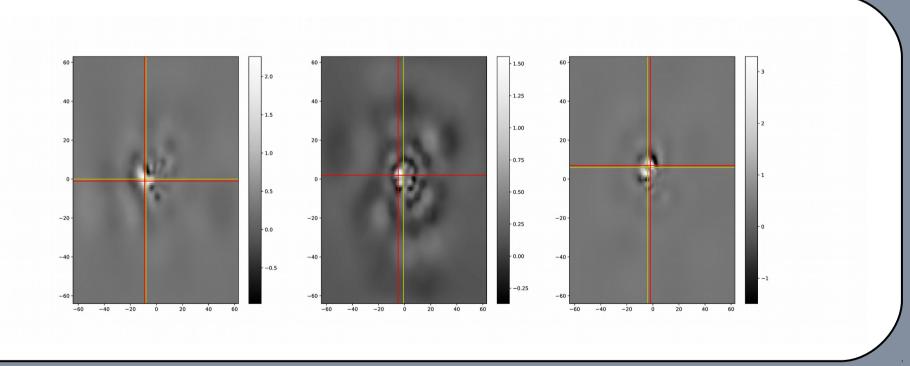
Objectif de l'agent : prédire, dans l'espace, la probabilité de la présence de la cible

Comportement du modèle

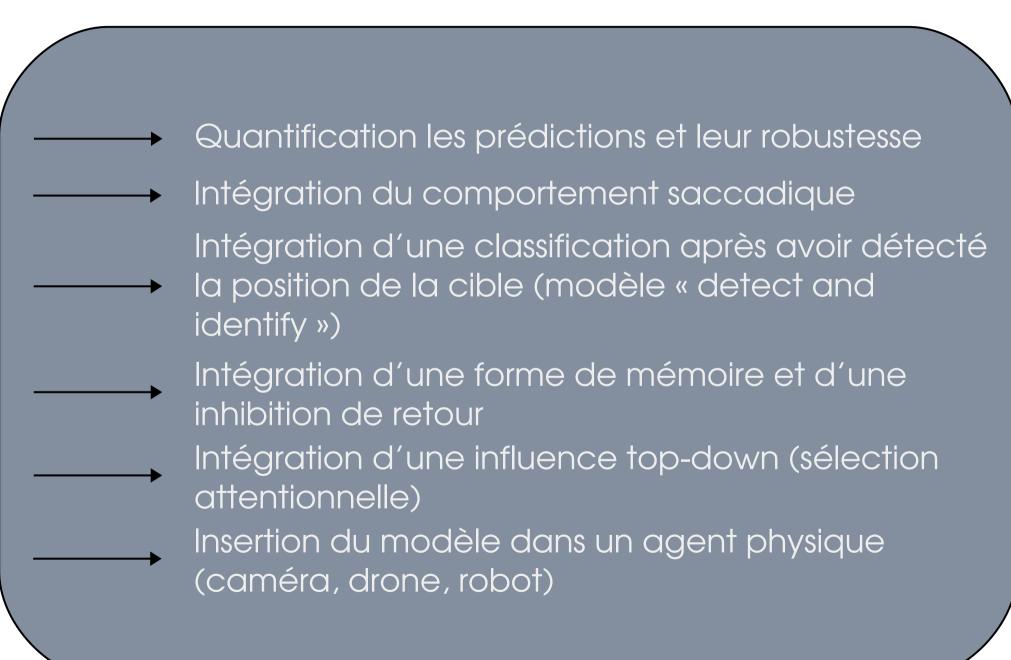
Stage A

Stage B

Prédictions du modèle



Perspectives



Sources

- [1] https://upload.wikimedia.org/wikipedia/commons/thumb/b/bf/Human_visual_pathway.svg/2000px-Human_visual_pathway.svg.png
- [2] https://upload.wikimedia.org/wikipedia/commons/3/30/Multilayer_Neural_Network.png