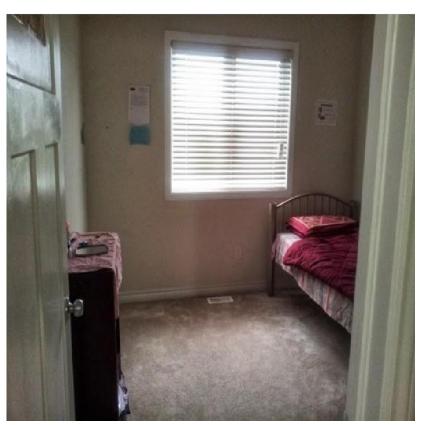
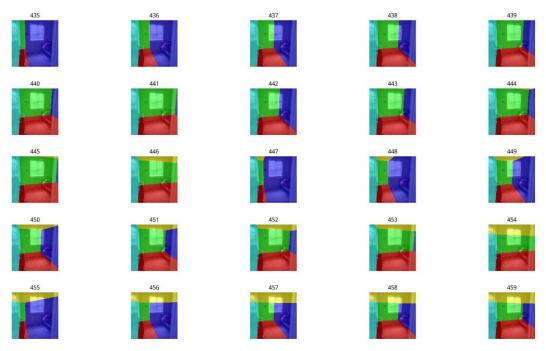
Report 17-12-23 邓瑞峰

从 09Hedau 的代码里把生成 layout proposal 的部分代码提取出来,得到需要的函数。输入之前投票得到的关键点(triplet)坐标,输出一系列符合投影几何约束的 proposals。

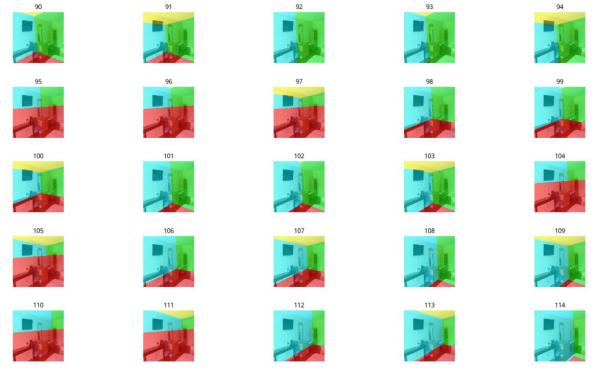
因为每张图片的 proposal 数量较多,随机挑选 3 张图片,每张取 25 个 proposals 可视化如下:



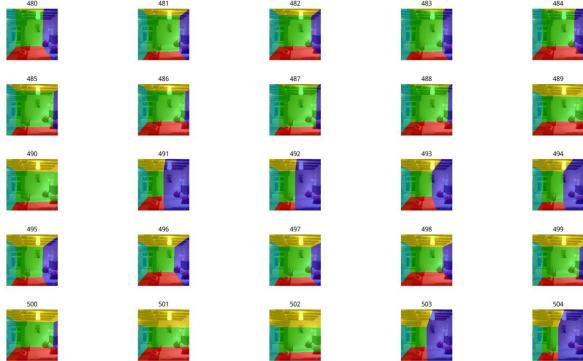


Proposal 图片上的数字是 proposal 的序号,排序与这种 proposal 的置信度无关,打分函数还在编写中。



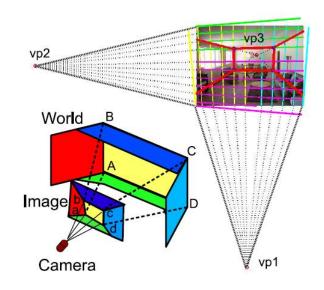






生成 proposal 的大致算法流程:

- 1. 对 3 个消失点排序,按其与图像中心距离从大到小排序,距离最大的为 v1,其次 v2,最小为 v3;
- 2. 从消失点 v1 出发到图像四个顶点,引 4 条射线,取其中构成最大夹角的两条射线,确定一个扇形区域。对 v2 同理;



- 3. 分别从 v1, v2 两个外消失点出发,在其扇形区域内等角度发出射线,生成中间的四边形 (可能不在图像中央),求出四边形 4 个 corner 的坐标,筛选出至少有 1 个 corner 点位于图像中的 4 点组;
- 4. 连接中间的消失点和 4 个 corner 点,延长生成 5 个 polyg(ceil,3 walls,floor),用 polyg 的顶点保存,只保存位于图像内部分;
- 5. 再次进行筛选,如果仅有一个消失点在 4 个 corner 连成的四边形内,保留,其余情况 舍弃; v1v3 和 v2v3 经过连成的四边形的边,则保留,其余舍弃; 如果图像内至少有 一个 polyg,保留,其余舍弃;
- 6. 最后用多个 polyg 表示一个 layout proposal。 例如 report 中的第一张图,它的 proposal 有 582 个,用 582×5 的 cell 保存。5 表示 5 种语义面(ceil,3 walls,floor)对应的 polyg。

	1	2	3	4	5
1		6x2 double	0	0	0
2	[0,202.975	[160.9665,	6x2 double	[]	0
3	[-4.4409e	[160.9711,	6x2 double		0
4	[4.4409e	[160.9746,	6x2 double	0	0
5	[0,307;160	[160.9773,	6x2 double	0	0
6	[8.8818e	[161,0;161	6x2 double	0	0
7	[0,307;192	[195.9218,	6x2 double	[]	0
8	[0,202.979	[195.9135,	6x2 double	[]	0
9	[0,237.954	[195.9253,	6x2 double	0	0
10	[4.4409e	[195.9343,	6x2 double	0	0
11	6x2 double	[195.9205,	[195.9205,	0	0
12	[0,271.955	[229.9262,	6x2 double	0	0
13	[0,307;225	[229.9342,	6x2 double	0	0
14	6x2 double	[229.9220,	[229.9220,	0	0
15	[4.4409e	[229.9328,	6x2 double	0	0
16	6x7 double	1779 9195	1779 9195	п	п

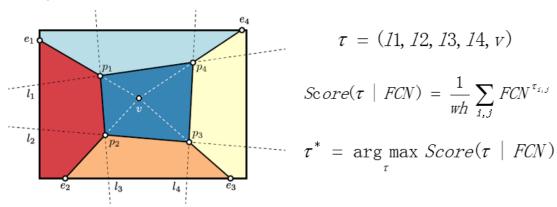
1: 地板 2: 中墙 3: 右墙 4: 左墙 5: 天花板

存在"中墙/右墙"和"左墙/中墙"这种情况,我们使用的训练数据对这两种情况是都标成"左墙/右墙"的。所以算分时不能存在以上两种情况,于是对两种情况进行了转换,统一改成"左墙/右墙"。

Next

- 1. 生成 ranking 所需的网络输出概率图;
- 2. 编写 ranking 部分代码,提取分数最大(或 top5)的 proposal 作为初始化,用于后续优化。

Ranking 采用的评价标准和之前后处理中优化用的标准一致:



FCN 表示概率图,w,h 是图像尺寸, τ 相当于 proposal 对应的 surface label 图。