PHÁT HIỆN ĐỐI TƯỢNG TRONG THỜI TIẾT SƯƠNG MÙ

Ngô Mai Quốc Thắng - 20520757 Ngô Thị Hiền Minh - 20521605

Tóm tắt

- Lóp: CS519.N11
- Link Github của nhóm:
 https://github.com/thangngo0812/CS519.N11_FinalProject.git
- Link YouTube video: https://youtu.be/xyuYAGr8630
- Thành viên:



Ngô Thị Hiền Minh 20521605



Giới thiệu

- Giải pháp cho việc giúp xe tự lái phát hiện đối tượng trong thời tiết sương mù
- Input: Hình ảnh được chụp từ camera hành trình của ô tô
- Output: Vị trí của các đối tượng có trong ảnh thông qua tọa độ các đỉnh của hộp giới hạn tối tiểu bao đối tượng đó

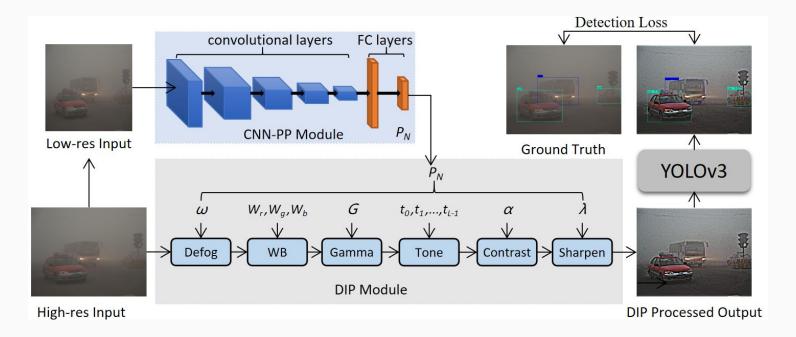


Mục tiêu

- Phát hiện được đối tượng trong điều kiện sương mù
- Thử nghiệm phương pháp trên một số bộ dữ liệu khó, qua đó cải thiện độ chính xác.

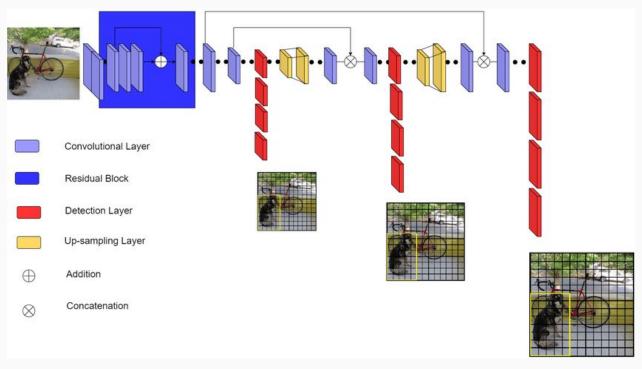
Nội dung và Phương pháp

Nội dung 1: Loại bỏ sương mù và làm rõ chi tiết trong ảnh



Nội dung và Phương pháp

Nội dung 2: Phát hiện và phân loại đối tượng trong ảnh



Kết quả dự kiến

- Giải quyết được bài toán phát hiện đối tượng trong điều kiện thời tiết sương mù đối với xe tự lái
- Có thể dựa vào phương pháp này để phát hiện được đối tượng trong như thời tiết bất lợi khác như mưa to, bão cát, tuyết dày, v.v...

Tài liệu tham khảo

- [1] Wenyu Liu, Gaofeng Ren, Runsheng Yu, Shi Guo, Jianke Zhu, Lei Zhang: Image-Adaptive YOLO for Object Detection in Adverse Weather Conditions. AAAI 2022: 1792-1800
- [2] Joseph Redmon, Ali Farhadi:
 YOLOv3: An Incremental Improvement. CoRR abs/1804.02767 (2018)
- [3] Yuanming Hu, Hao He, Chenxi Xu, Baoyuan Wang, Stephen Lin: Exposure: A White-Box Photo Post-Processing Framework. ACM Trans. Graph.
 37(2): 26 (2018)