

کلاس بندی، تعقیب مانع و ترکیب اطلاعات در خودروی بدون سرنوشنی برای موانع متحرک زمینی با استفاده از منطق فازی و تئوری بیزین مبتنی بر دمپسترشاfer

مسرور دولت آبادی^۱، احمد افشار^{۲*}، علی معرفیان پور^۳

تاریخ پذیرش: ۱۳۹۸/۰۳/۲۹

تاریخ دریافت: ۱۳۹۷/۰۷/۳۰

چکیده

در آینده نزدیک با افزایش استفاده از خودروهای بدون سرنوشنی (UGV) بحث پیشگیری از تصادفات با موانع ثابت و یا متحرک اعم از جاندار، بی جان به چالشی جدی بدل خواهد شد. این موضوع در رابطه با موانع متحرک چالش جدی تری خواهد بود. به طور معمول از سنسورهای لیدار و دوربین در خودروهای بدون سرنوشنی بهمنظور تشخیص مانع متحرک انجام می شود. روش ها پیشنهادی، در ترکیب اطلاعات سنسورها تئوری بیزین و الگوریتم دمپستر شافر می باشد. الگوریتم دمپستر شافر توانایی ترکیب اطلاعات از منابع مختلف ورودی را دارد. داده های ورودی این الگوریتم نیاز به میزان احتمالات هر فرضیه دارد که بدین منظور یک سیستم فازی طراحی شده است. با استفاده از روش بیزین در فریم های متوالی تعقیب مانع متحرک و کلاس بندی موانع در هر فریم به طور همزمان انجام می پذیرد. سنسورهای در نظر گرفته شده بر روی خودروی بدون سرنوشنی، لیدار و دوربین می باشد. در این مقاله روش پیشنهادی مبتنی بر ترکیب تئوری بیزین الگوریتم دمپستر شافر و سیستم فازی می باشد و نشان داده می شود که بدون دخالت دمپستر شافر توسعه یافته، دقت در تشخیص مانع در فریم هایی که اطلاعات سنسورها دارای اختشاش بالایی است، با خطای بالایی همراه است که با کمک دمپستر شافر توسعه یافته پیشنهادی دقت پیش بینی موانع با دقت مناسبی بهبود یافته است. نتایج نشان می دهد روش پیشنهادی توانسته است دقت کلاس بندی و تعقیب موانع را بهبود بخشد.

واژگان کلیدی: خودروهای بدون سرنوشنی، سیستم های فازی، تئوری بیزین، تعقیب و کلاس بندی موانع، دمپستر شافر

^۱ دانشجوی دکتری، گروه کنترل، دانشکده مکانیک، برق و کامپیوتر، دانشگاه آزاد اسلامی، واحد علوم و تحقیقات، تهران، ایران
masror_d@yahoo.com.

^۲ گروه کنترل، گروه برق، دانشکده مهندسی، دانشگاه امیرکبیر، تهران، ایران، دانشیار، نویسنده مسئول
aafshar@aut.ac.ir

^۳ گروه کنترل، دانشکده مکانیک، برق و کامپیوتر، دانشگاه آزاد اسلامی، واحد علوم و تحقیقات، تهران، ایران، استادیار
moarefian@srbiau.ac.ir

داده شود. ترکیب داده در خودروهای بدون سرنشین متحرک عموماً به دوشاخه کلی سطح پایین و سطح بالا تقسیم‌بندی می‌شوند. عبارت سطح پایین غالباً برای جمع‌آوری و ترکیب داده‌های سنسورهای مختلف به صورت مستقیم بکار برده می‌شود. حاصل این نوع ترکیب اطلاعات عموماً تخمین پارامترها و یا حالت‌های سیستم است. البته این تخمین‌ها بهنوبه خود برای کنترل سیستم‌های حرکتی خودروی بدون سرنشین مثل موتورها و یا تولید سیگنال کنترلی می‌توانند استفاده شوند. در سطح اول پردازش، داده‌های مجموعه‌ای از سنسورها با یکدیگر ترکیب می‌شود و نتیجه کلی از مجموعه‌ای از داده‌های جزئی سنسورها استخراج می‌شود. ترکیب اطلاعات مجموعه‌ای از سنسورها، بر روی خودروی بدون سرنشین که هدف تشخیص مانع را دارد، در این حوزه از ترکیب اطلاعات گنجانده می‌شود. منظور از ترکیب اطلاعات، در این پژوهش مربوط می‌شود به پردازش اطلاعاتی که مستقیماً روی داده‌های خام انجام‌شده و یک یا چند مرحله عملیات پیش‌پردازش بر روی آن از قبل انجام‌شده است^[4].

عبارة سطح بالا نیز عموماً برای جمع‌آوری و ترکیب داده‌های سنسوری مختلف به صورت غیرمستقیم بکار برده می‌شوند. این عمل به صورت ساختاری سلسله مراتبی انجام می‌گیرد. حاصل این نوع ترکیب اطلاعات، ارسال سیگنال کنترلی مناسب برای یک قسمت از خودروی بدون سرنشین با توجه به سیگنال‌های کنترلی مجزا است که هر قسمت کنترلی به تنهایی برای آن قسمت از خودروی بدون سرنشین تولید کرده است. استفاده از اطلاعات خام سنسوری در شرایط غیرقابل اندازه‌گیری و تخمین آن اطلاعات سنسوری با فیلتر کالمون توسعه یافته در این چارچوب قرار می‌گیرد. ترکیب تصمیم، در یک مرحله بالاتر در سطوح پردازش اطلاعات، ترکیب تصمیم قرار می‌گیرد که اطلاعات بخش‌های مختلف با یکدیگر ترکیب می‌شود^[5].

۱. مقدمه

در آینده نزدیک با افزایش استفاده از خودروهای بدون سرنشین (UGV) بحث پیشگیری از تصادف با موانع ثابت و یا متحرک اعم از جاندار، بی جان به چالشی جدی بدل خواهد شد. این موضوع در رابطه با موانع متحرک چالش جدی تری خواهد بود. به طور معمول از سنسورهای لیدار و دوربین در خودروهای بدون سرنشین به منظور تشخیص موانع متحرک انجام می‌شود. و یکی از روش‌های موثر در ترکیب اطلاعات سنسورها تئوری بیزین می‌باشد. در کنار ترکیب اطلاعات مساله دسته بندی موانع و همچنین تعقیب موانع از مسائل مرتبط با ترکیب اطلاعات سنسوری می‌باشد^[1].

مسئله تشخیص مانع در چند دهه اخیر مورد توجه زیادی در حوزه‌های حمل و نقل و خودروهای بدون سرنشین بوده است. سازمان بهداشت جهانی اعلام نموده است که، تا سال دو هزار و سی تصادفات جاده‌ای جزء پنج دلیل مرگ‌ومیر در جهان خواهد بود. بینایی ماشین و استفاده از سنسورها دو حیطه برای مسئله تشخیص مانع می‌باشد. در هر دو حیطه پردازش تصویر و ترکیب اطلاعات سنسوری نتایج مناسبی برای بهبود مسئله تشخیص مانع انجام شده است. استفاده از روش‌های ترکیب اطلاعات در دهه اخیر برای مسئله ترکیب اطلاعات دوربین و شبکه سنسوری مورد توجه بسیاری قرار گرفته است. تحقیقات در زمینه ترکیب اطلاعات از نیمه دوم ۱۹۸۰ شروع شده است و موفق شده است که در این مدت به صورت یک شاخه علمی درآید و حضوری فعال و تعیین‌کننده در اکثر حوزه‌های علمی و آزمایشگاهی داشته باشد و در سیستم‌های تشخیص طبی، کشف سناریوهای پیچیده جنائی، نظارت بر کارخانه‌ها و نیروگاه‌های اتمی و همچنین خودروهای بدون سرنشین نقش زیادی داشته باشد^[2-3].

قبل از ادامه مطالب در حوزه ترکیب اطلاعات لازم است چند اصطلاح، در حوزه ترکیب اطلاعات به صورت واضح‌تر شرح

$$K = \frac{1}{1-k} \quad (6)$$

$$k = \sum_{A_i \cap B_j = A} m_{S_i}(A_i) \cdot m_{S_i}(B_j) \quad (7)$$

در این بخش به بررسی روش‌های تصمیم‌گیری به کمک الگوریتم دمپستر شافر پرداخته می‌شود. در تئوری دمپستر شافر سه نوع فضای وجود دارد:

۱- جهان بسته

۲- جهان باز

۳- جهان باز توسعه یافته

هر یک از فضاهای کاربرد خاصی دارد که متناسب با مدل مسئله باید انتخاب شود. در شرایطی که احتمال جدیدی قرار نیست به فضای مسئله اضافه شود و یا فرض نادانسته را به دلیل سادگی فضای مدل‌سازی می‌خواهیم در نظر نگیریم بهتر است از جهان بسته استفاده نماییم که به قوانین احتمال نزدیک می‌باشد. در زمانی که امکان وجود نادانسته در فضای مسئله وجود دارد ولی فرضیه جدیدی به مسئله اضافه نمی‌شود بهتر است از فضای جهان باز استفاده شود و در زمانی که علاوه بر احتمال فرضیه نادانسته امکان اضافه شدن فرضیه جدید به فضای فرضیات اولیه وجود دارد از جهان باز توسعه یافته استفاده می‌شود [9-12]. به منظور مدل‌سازی عدم قطعیت از جهان بسته توسعه یافته استفاده شده است.

$$m_{12}(H_2) = m_2(H_2) \cdot (1 - m_1(H_1)) \quad (8)$$

$$m_{12}(\overline{H_1}) = m_{12}(H_2) = m_1(\overline{H_1}) \cdot m_2(\Theta) \quad (9)$$

$$m_{12}(\overline{H_2}) = m_{12}(H_1) = m_2(\overline{H_2}) \cdot m_1(\Theta) \quad (9)$$

$$m_{12}(*) = m_1(\overline{H_1}) \cdot m_2(\overline{H_2}) \quad (10)$$

$$m_{12}(\Theta) = m_1(\Theta) \cdot m_2(\Theta) \quad (11)$$

$$m_{12}(\emptyset) = m_1(H_1) \cdot m_2(H_2) \quad (12)$$

در ادامه این مقاله در بخش دوم تئوری دمپستر شافر بررسی می‌شود. بخش سوم به معرفی مسئله برچسب گذاری پرداخته می‌شود و در بخش چهارم یک روش برای استفاده از اطلاعات کلاس بندی مانع در برچسب گذاری بیان می‌شود و در بخش پنج نتایج الگوریتم پیشنهادی در شرایط مختلف محیط نویزدار و نرم‌الویزدار بیان شده است.

۲. تئوری دمپستر شافر

یکی از روش‌های ترکیب داده، تئوری دمپستر شافر می‌باشد. که در سال ۱۹۸۰ توسط دمپستر ارائه شد و در سال ۲۰۰۳ توسعه الگوریتم دمپستر شافر توسط رابرт انجم شد [6]. نظریه‌های احتمال کلاسیک، امکان نمایش عدم آگاهی را ندارد، در حالی که بیشتر پدیده‌های اطراف ما با عدم آگاهی همراه هستند. با استفاده از تئوری دمپستر شافر می‌توان توابع جرم دوربین و لیدار را در فضای برچسب گذاری مانع و همچنین کلاس‌بندی با یکدیگر ترکیب نمود. در ادامه به معرفی تئوری دمپستر شافر، روش‌های ترکیب اطلاعات چند سنسوری و همچنین تعریف فضای باز توسعه یافته دمپستر شافر می‌پردازیم [7-8].

فضای فرضیات به صورت $\{H_1, H_2, \dots, H_n\}$ در نظر گرفته می‌شود که شرط زیر در آن صدق می‌کند.

$$(H_i \cap H_j = \emptyset, \quad \forall i \neq j) \quad (1)$$

فضای کانونی فضای فرضیات به صورت زیر در نظر گرفته می‌شود:

$$2^\Theta = \{\emptyset, H_1, H_2, \dots, H_n, H_1 \cup H_2, \dots, H_i \cup H_j, H_k \cup H_l \cup \dots \cup H_n, \dots \Theta\} \quad (2)$$

می‌توان دو یا چند تابع جرم را با یکدیگر ترکیب نمود. روابط ترکیب فرضیات به شکل زیر می‌باشد:

$$m = m_1 \oplus m_2 \dots \oplus m_n \quad (3)$$

$$(H_i \cap H_j = \emptyset, \quad \forall i \neq j) \quad (4)$$

$$m(A) = K \cdot \sum_{A_i \cap B_j = A} m_{S_i}(A_i) \cdot m_{S_i}(B_j) \quad (5)$$

نکاتی که از بررسی این مقاله می‌توان فهمید که علی‌رغم دسته‌بندی موانع و استخراج اطلاعات با ارزش نوع مانع در مرحله برچسب گذاری از این اطلاعات با ارزش استفاده نشده است.

پیشنهاد ما استفاده از اطلاعات دسته‌بندی در قانون بیزین است. بدین ترتیب علاوه بر ترکیب مقادیر اندازه گیری سنسورهای متفاوت که به کمک دمپستر شافر انجام می‌شود. می‌توان از نتایج قسمت کلاس بندی که به کمک دوربین انجام می‌شود، در بهبود دقت برچسب گذاری موانع استفاده کرد. هر کدام از سنسورها با استخراج مشخصه‌هایی از مانع می‌توانند برچسب گذاری را انجام دهند. دوربین با استفاده از مشخصه‌های هندسی و تطبیق آن با مشخصه‌های هندسی موانع، توانایی برچسب گذاری را دارد. لیدار با استخراج پارامترهای سرعت و عرض موانع توانایی تطبیق موانع را دارد که در نهایت می‌تواند بر چسب گذاری موانع را انجام دهد. بعلاوه، قابلیتی که دوربین دارد قدرت کلاس بندی موانع است که می‌تواند کلاس بندی را با توجه به قابلیت پردازش تصویر برای موانع انجام دهد. الگوریتم **HOG** و دسته‌بندی کننده **SVM** از بهترین روش‌هایی است که برای تشخیص انسان و خودرو استفاده شده است [2].

داده‌های خام بدست آمده از لیدار و دوربین باید به فرمتی تبدیل شوند که قابل استفاده برای واحد ترکیب اطلاعات باشد. نیاز است داده‌های خام به فرمت احتمال (تایید یا رد یک فرضیه) تبدیل شود تا بتوان در متدهای پیشنهادی به کار گرفته شود. در این ادامه به روش‌های آماده سازی داده‌های خام و تبدیل آن به فرمت احتمالاتی برای استفاده الگوریتم‌های ترکیب اطلاعات پرداخته می‌شود.. فلوچارت الگوریتم پیشنهادی در شکل ۱ نشان داده شده است. در ادامه به معرفی هر بخش از فلوچارت پیشنهادی می‌پردازیم:

$$\Theta = \{H_1, H_2, H_3, \dots, H_i, \dots, H_n, *\} \quad (13)$$

$$m(H_i \cup H_j) = m_i(\Theta) \cdot m_j(\Theta) \prod_{\substack{a=1 \\ a \neq i \\ a \neq j}}^n m_a(\overline{H_a}) \quad (14)$$

$$m(H_i) = m_i(H_i) \prod_{\substack{a=1 \\ a \neq i}}^n (1 - m_a(H_a)) \quad (15)$$

$$m(H_i \cup *) = m_i(\Theta) \cdot m_j(\Theta) \prod_{\substack{a=1 \\ a \neq i \\ a \neq j}}^n m_a(\overline{H_a}) \quad (16)$$

$$m(H_i \cup H_j \cup H_k \cup *) = m_i(\Theta) \cdot m_j(\Theta) \cdot m_k(\Theta) \prod_{\substack{a=1 \\ a \neq i \\ a \neq j \\ a \neq k}}^n m_a(\overline{H_a}) \quad (17)$$

$$m(*) = \prod_{i=2}^n H_i \text{ unit } n-1 \quad (18)$$

$$m(H_i \cup H_j \cup \dots \cup H_l \cup *) = m_i(\Theta) \cdot m_j(\Theta) \dots m_l(\Theta) \prod_{\substack{a=1 \\ a \neq i \\ a \neq j \\ \dots \\ a \neq l}}^n m_a(\overline{H_a}) \quad (19)$$

$$m(\overline{H_l}) = m_l(\overline{H_l}) \prod_{\substack{a=1 \\ a \neq j}}^n m_a(\Theta) \quad (20)$$

$$m(\Theta) = \prod_{a=1}^n m_a(\Theta) \quad (21)$$

$$m(*) = \prod_{a=1}^n m_a(\overline{H_a}) \quad (22)$$

$$m(\emptyset) = 1 - \left[\prod_{a=1}^n (1 - m_a(H_a)) + \sum_{a=1}^n m_a(H_a) * \prod_{\substack{b=1 \\ b \neq a}}^n (1 - m_b(H_b)) \right] \quad (23)$$

۳. استخراج فرضیه برای تعقیب مانع

در مقاله [1] در ابتدا با استفاده از پردازش تصویر موانع دسته بندی شده و ۴ کلاس برای موانع پیشنهاد شده است. انسان، کامیون، دوچرخه، خودرو کلاس‌های در نظر گرفته شده می‌باشد. سپس به تعقیب موانع متحرک پرداخته است یکی از

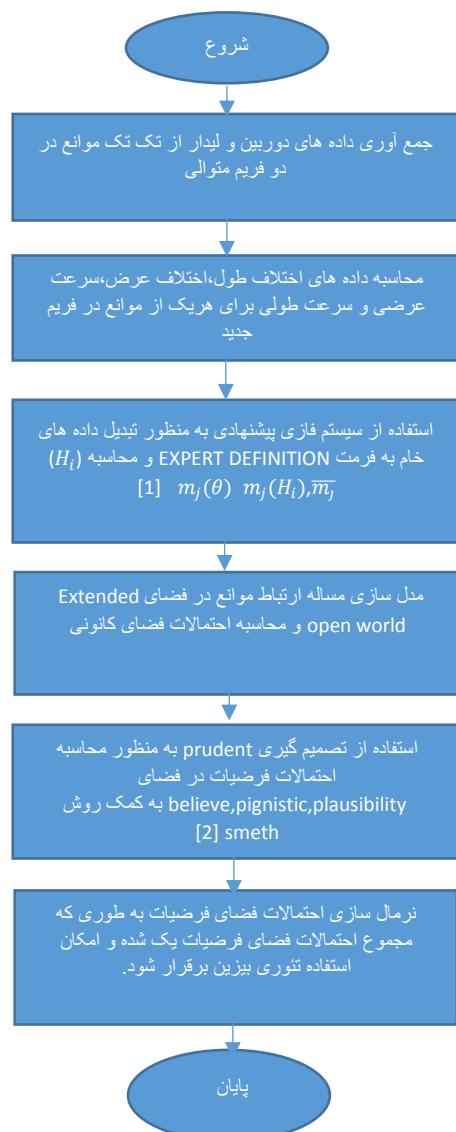
پردازش را می‌توان انجام داد. بدین ترتیب فاصله زمانی بین هر دو فریم متواالی ۲۰۰ میلی ثانیه می‌باشد.

لیدار و دوربین داده‌های جابه‌جایی عرضی و طولی و سرعت جابه‌جایی عرضی و طولی را به عنوان داده‌های خام به واحد ترکیب اطلاعات ارسال می‌کنند و بر اساس داده‌های خام بدست آمده باید میزان اطمینان به احتمال هر فرضیه (باور به فرضیه) در رابطه با ارتباط دو مانع مشاهده شده در دو فریم متواالی را محاسبه نمایند در ادامه به معرفی روش‌های ریاضی و هوشمند که به کمک ریاضیات و یا بر اساس منطق هوش مصنوعی اقدام به محاسبه میزان اطمینان به یک فرضیه میپردازند، میپردازیم. داده‌های دریافت شده از دوربین و لیدار به صورت جدول زیر می‌باشد.

جدول ۱. ویژگی‌های مانع

نماد	مشخصه‌های مانع
به کمک دوربین محاسبه می‌شود	جابه‌جایی عرضی
به کمک لیدار محاسبه می‌شود	جابه‌جایی طولی
به کمک دوربین محاسبه می‌شود	سرعت جابه‌جایی عرضی
به کمک لیدار محاسبه می‌شود	سرعت جابه‌جایی طولی

جابه‌جایی عرضی با توجه به دوربین قابل محاسبه است. دوربین به کمک الگوریتم‌های پردازش تصویر بخشنده بندی را انجام داده که در نتیجه آن جابه‌جایی در عرض و سرعت عرضی را محاسبه می‌نماید. همچنین لیدار میزان نزدیک شدن یا دور شدن مانع را نسبت به خودروی بدون سرنشین و همچنین سرعت نزدیک شدن یا دور شدن را می‌تواند اندازه گیری نماید. هدف تعیین معیاری است که شباهت دو بردار ویژگی را که در دو فریم متواالی محاسبه شده است نشان دهد که تا چه حد این دو بردار به یکدیگر نزدیک هستند و براساس پارامتر محاسبه شده تعیین شود که یک فرضیه در فضای ارتباط با مانع قبل پذیرش است یا نمی‌توان در مورد آن نظر داد یا رد فرضیه را نتیجه می‌دهد.

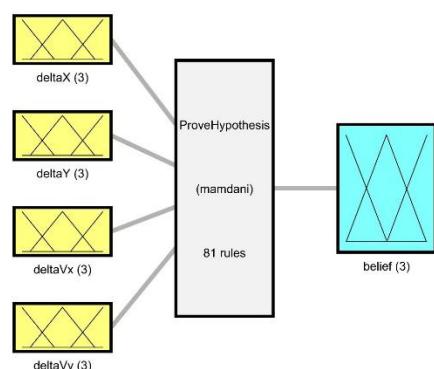


در این پژوهش سرعت خودروی بدون سرنشین ۴۰ کیلومتر بر ساعت در نظر گرفته شده است. حرکت مانع متحرك به سمت خودروی بدون سرنشین با سرعت ماکزیمم ۵۰ کیلومتر بر ساعت فرض شده است. با توجه به زمان نمونه برداری مدل های مختلف دوربین و لیدار به طور معمول در هر ثانیه ۵

در سیستم فازی پیشنهادی ورودی های سیستم فازی (شکل ۴) با توجه به اختلاف اندازه گیری در کمیت های ورودی های سیستم فازی با توجه به زمان نمونه برداری بین دو فریم بدست آمده است خروجی سیستم فازی (شکل ۳) اثبات یا رد یک فرضیه را مشخص میکند. و می تواند به کمک داده های خام بدست آمده از لیدار و دوربین که می تواند میزان حرکت عرضی موانع، سرعت حرکت عرضی موانع و میزان جایی طولی و همچنین سرعت جایه جایی طولی می باشد در رابطه با احتمال اینکه بین دو فریم متواالی، مانع مشاهده شده چه فرضیه ای می باشد تصمیم گیری می شود. که شی مشاهده شده در فریم جدید کدام شی در فریم قبل است و میزان این احتمال چقدر است. مقادیر خروجی سیستم فازی وارد ورودی الگوریتم دمپستر شافر می شود. در الگوریتم دمپستر شافر با توجه به روابط ۸ تا روابط ۲۲ مقادیر ترکیب اطلاعات و همچنین فرضیات نادانسته و فرض جدید ساخته می شود و می توان بخشن سوم الگوریتم که تئوری بیزین می باشد استفاده نمود. در این قسمت با توجه به اینکه مقادیر بدست آمده از الگوریتم دمپستر شافر فضای فرضیات مرجع را افزایش می نماید مقادیر بدست آمده قابل استفاده برای تئوری بیزین می باشد. این پژوهش از بعد به دلیل دخیل نمودن فرضیاتی به جز فرضیات معمول بیزین دارای نوآوری می باشد. در این مقاله علاوه بر فرضیات معمول در تئوری بیزین دو فرضیه مانع جدید و فرضیه نادانسته نیز در تئوری بیزین ادغام می شود.

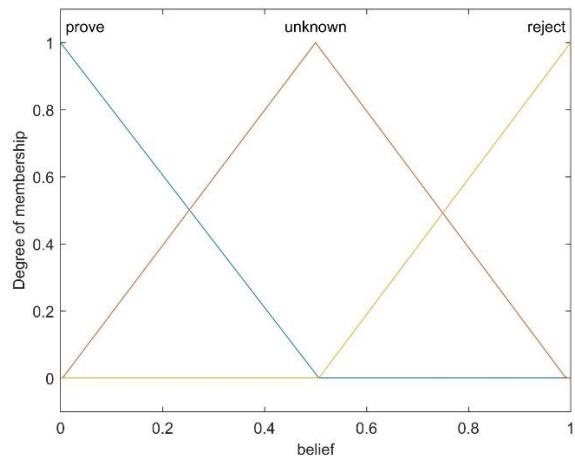
به صورت کاربردی می توان مساله ارتباط موانع در ناوبری خودروهای بدون سرنشین را اشاره نمود. که قرضیات معمول آن ارتباط دو مانع در دو فریم متواالی می باشد. به کمک روش پیشنهادی می توان دو فرضیه اضافه شدن مانع جدید در فریم های آینده و همچنین فرضیه نادانسته را نیز به فضای فرضیات ابتدایی اضافه نمود.

در این مقاله به منظور ارتباط موانع از یک الگوریتم فازی پیشنهادی استفاده شده است. که در آن با توجه به طراحی سیستم فازی میزان اطمینان به هر فرضیه تعیین می شود. در این روش اختلاف مقدار دو ویژگی به عنوان پارامتری برای رد یا تایید فرضیه درنظر گرفته می شود. میزان اختلاف مقادیر اندازه گیری شده تمایز برای دو فریم متواالی، نیم متر در نظر گرفته شده است و براساس نیم متر اختلاف طراحی سیستم فازی صورت گرفته است همچنین اختلاف سرعت نیز به عنوان پارامتر دیگر برای ورودی سیستم فازی در نظر گرفته می شود. اختلاف سرعت دو مانع در بازه اندازه گیری شده نمی تواند از حد مشخصی کمتر باشد این دو فاکتور برای دوربین و لیدار به صورت جداگانه محاسبه می شود. و تابع جرم برای ارتباط موانع برای دوربین و لیدار محاسبه می شود. براساس مقادیر بدست آمده در هر فریم و داشتن مقادیر اندازه گیری شده در فریم قبل آن، هر فرضیه، رد یا تایید می شود. بدین منظور از سیستم فازی زیر به منظور اعتماد به احتمال رخداد یک فرضیه استفاده می شود. خروجی سیستم فازی احتمال رد بودن یا تایید بودن و یا بی نظر بودن در رابطه با یک فرضیه می باشد. سیستم فازی طراحی شده (شکل ۲) مختص لیدار و دوربین می باشد. ورودی سیستم فازی اختلاف های مقادیر اندازه گیری شده در جدول ۱ می باشد در زیر سیستم فازی پیشنهادی ترسیم شده است:

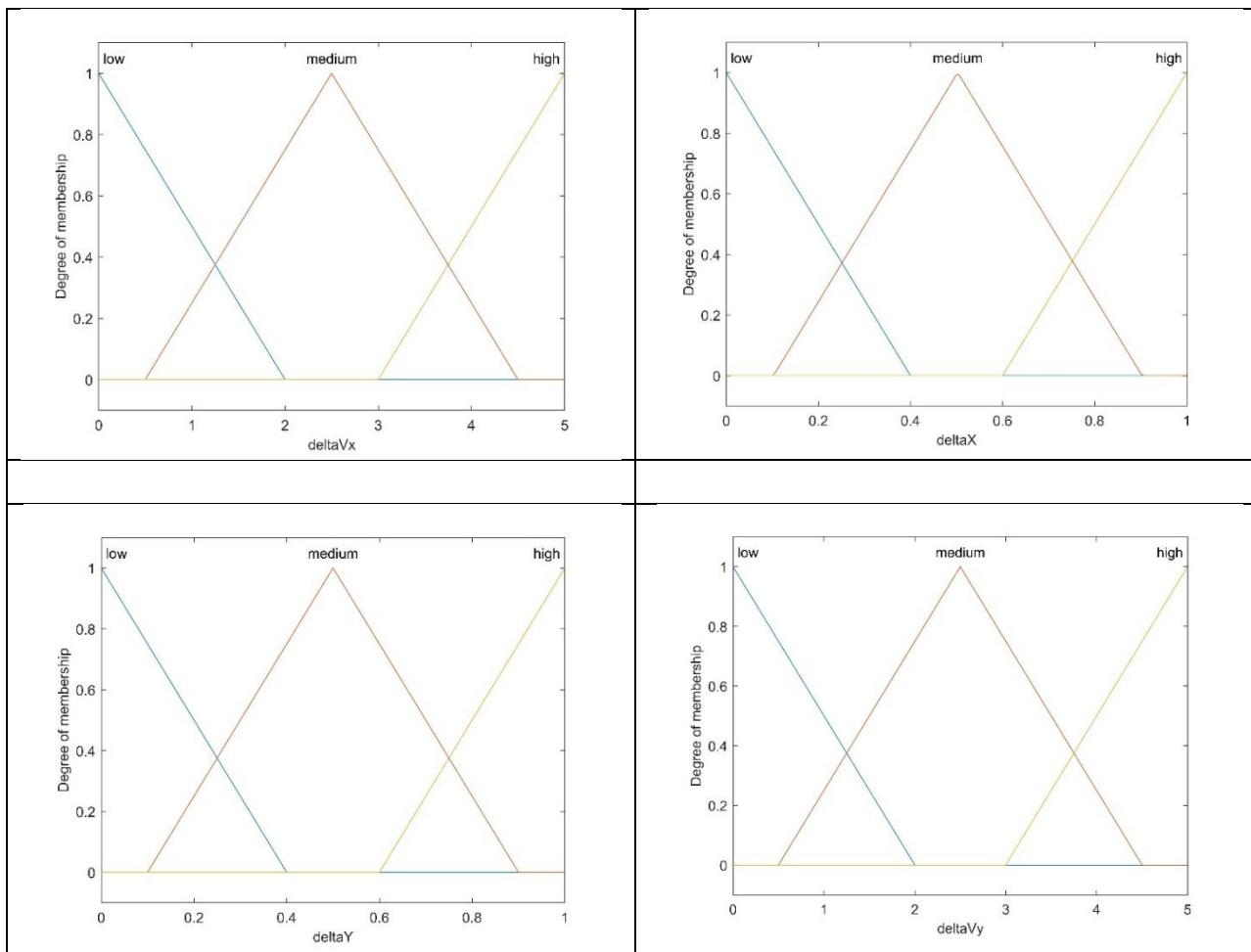


System ProveHypothesis: 4 inputs, 1 outputs, 81 rules

شکل ۲. سیستم فازی پیشنهادی



شکل ۳. خروجی سیستم فازی



شکل ۴. ورودی سیستم فازی

موانع را نیز می‌تواند انجام دهد. در این مقاله با توجه به دقیق پاییز کلاس بندی موانع در لیدار از اطلاعات مربوط به کلاس بندی لیدار چشم پوشی شده است. با توجه به مقاله [3] بردار ویژگی‌های بدست آمده از دوربین و لیدار برای ارتباط موانع صورت به

(پهنای عرضی پهنای طولی سرعت عرضی سرعت طولی) نظر گرفته می‌شود. می‌توان به کمک سیستم فازی پیشنهادی بردار ویژگی هر مانع را با بردار ویژگی بدست آمده از مانع دیگر مقایسه کرد و با کمیت I_e نمایش داد. باور به یک فرضیه را با کمک تابع جرم ($m(\cdot)$) می‌توان نشان داد ارتباط موانع در دو فریم مختلف با یکدیگر به عنوان فرضیه H در نظر گرفته می‌شود. زمان حرکت موانع به صورت زمان‌های گسته درآمده و در هر لحظه نمونه برداری موقعیت موانع به صورت کلی تعیین می‌شود. اهدافی که در فریم بعدی

۴. برچسب گذاری موانع

مساله برچسب گذاری به معنی ارتباط دادن دو مانع تشخیص داده شده در دو فریم متواالی با یکدیگر می‌باشد. ارتباط دو مانع z_i در دو فریم متواالی به صورت فرضیه H_{ij} بر نظر گرفته می‌شود. هر یک از منابع با توجه به ساختار و مدل اندازه گیری، بردارهای ویژگی متفاوتی برای تشخیص موانع دارند. به عنوان مثال دوربین توانایی تشخیص فاصله از مانع را ندارد در حالی که لیدار می‌تواند با توجه به تعیین فاصله از مانع متحرک ابعاد مانع، سرعت مانع، عمق مانع را تشخیص دهد. دوربین با توجه به تکنیک‌های پردازش تصویر توانایی تشخیص شکل هندسی، عرض مانع، حرکت مانع به صورت عرضی را می‌تواند تشخیص دهد و همچنین کلاس بندی

{شی ۱، شی ۲، شی ۳، ...}

فضای فرضیه کلاس بندی

{انسان، خودرو}

لیدار و دوربین هریک توانایی برچسب گذاری مانع را دارند و می توانند هریک به صورت جداگانه تعقیب مانع را در دو فریم انجام دهند. لیدار در فضای فرضیه برچسب گذاری داده های خود را تنها می تواند تولید کند. دوربین علاوه بر فضای برچسب گذاری فضای کلاس بندی را نیز شامل می شود.

بعد از اینکه در لحظه اول برچسب گذاری و کلاس بندی انجام شد. در فریم های بعدی باید برای هر مانع یک برچسب تعیین شود تا امکان تعقیب مانع وجود داشته باشد و هر مانع در هر فریم به اشیا برچسب گذاری شده در فریم های قبلی مرتبط شود. برچسب گذاری برای دوربین و لیدار هر یک با توجه به ماهیت ساختاری که دارند با ویژگی های متفاوتی از یکدیگر انجام می شود به طور مثال ممکن است توسط دوربین یک گزینه به یک هدف نسبت داده شود که با نظر لیدار متفاوت باشد.

با الگوریتم پیشنهادی می توان کلاس بندی مانع و تعقیب مانع متحرک را به صورت همزمان انجام داد که در این مقاله علاوه بر موارد فوق ترکیب اطلاعات دوربین و لیدار نیز به طور همزمان در روش پیشنهادی انجام می شود. در مقالات بررسی شده در مساله ارتباط مانع در هیچ کدام از مقالات ترکیب اطلاعات با تعقیب مانع و کلاس بندی به صورت همزمان بررسی نشده است.

یکی از فرضیاتی که در روش پیشنهادی فرض شده است این است که دوربین و لیدار در هر فریم اطلاعات خود را از هر شی به صورت احتمال ارتباط باشی فریم قبل ارائه می کنند و همزمان احتمال ارتباط شی مورد نظر را با تک تک مانع فریم قبل بیان می کنند.

در هر فریم با توجه به اطلاعاتی برچسب گذاری دوربین و لیدار سه حالت امکان رخداد دارد. فضای برچسب گذاری تغییر نکند یعنی تعداد اشیا در هردو فریم تغییر نکرده باشد(شکل ۵)

مشاهده می شود باید برچسب گذاری شود و به موانعی که در

فریم های قبلی برچسب گذاری شده است منسوب شود. *

فضای فرضیات برای عمل برچسب گذاری مانع با {شی ۱، شی ۲، شی ۳، ...} انجام می شود[3].

ایده استفاده از اطلاعات کلاس بندی مانع در مساله برچسب گذاری و تعقیب مانع متحرک از مقاله ریکاردو در سال ۲۰۱۶ الهام گرفته شده است. در این مقاله از سنسورهای لیدار و دوربین به عنوان منابع اطلاعاتی که از مانع اطلاعات دارند، استفاده شده است.

در این مقاله قصد داریم روشی را برای رهگیری اهداف متحرک(DATMO⁴) در خودروی بدون سرنشین پیشنهاد دهیم. در خودروی بدون سرنشین لیدار و دوربین اطلاعات مانع را در هر لحظه دریافت و برای واحد ترکیب اطلاعات ارسال می کنند. اطلاعات در هر فریم برای مانع وجود دارد. هدف ارتباط مانع در هر فریم با فریم بعدی آن است. لیدار با توجه به ساختار خود و نحوه کارکرد خود توانایی تشخیص موقعیت مختصاتی مانع را دارد[4]. ولی دوربین توانایی تشخیص موقعیت مختصاتی مانع را ندارد ولی توانایی کلاس بندی مانع را با توجه به تکنیک های پردازش تصویر دارد[5]. الگوریتم بیزین برای زمانی است که فضای اطلاعات دریافتی دو منبع اطلاعاتی از یکدیگر متفاوت باشد و قصد استفاده از اطلاعات هر دو منبع را به طور همزمان داریم. در مقاله [1] پیشنهاد استفاده از داده های کلاس بندی مانع برای مساله تعقیب مانع داده شد ولی فضای خروجی دوربین و لیدار یکسان در نظر گرفته شده است. در این شرایط الگوریتم بیزین برای استفاده از اطلاعات کلاس بندی مانع در برچسب گذاری مانع ارائه می شود.

اطلاعات دوربین از مانع، علاوه بر برچسب گذاری مانع شامل کلاس بندی مانع نیز می باشد که به دو دسته انسان و خودرو تقسیم می شود. بنابراین دوربین دو فضای فرضیه برای شناسایی مانع تولید می کند.

فضای فرضیه برچسب گذاری *

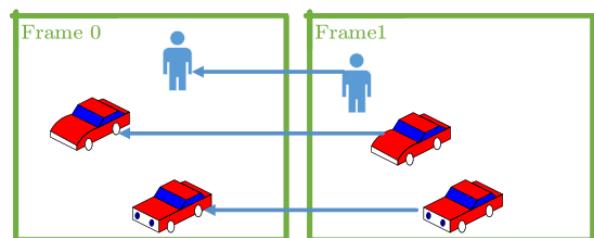
⁴ Detection and tracking moving objects

دوم الگوریتم در این مرحله انجام می شود. مرحله سوم الگوریتم به چند زیر بخش تقسیم می شود:

مرحله ۳-۱: الگوریتم از دو مرحله برای آپدیت احتمالات کلاس بنده و برچسب گذاری استفاده می کند. در گام اول از اطلاعات تشخیص مانع برای آپدیت نمودن احتمالا برچسب گذاری مانع و تعقیب مانع استفاده شده است در این مرحله اطلاعات بدست آمده از فریم قبل برای برچسب گذاری مانع در فریم جدید استفاده می شود در این مرحله برای هر مانع پیداشده باید احتمالات ...
 $P_t(O_{ij_k} | C_{k_1}) \dots P_t(O_{ij_k} | C_{k_2}) \dots$
 $P_t(O_{ij_1} | C_{k_1}) \dots$ همچنین
 $P_t(*) | C_{k_1}$ و
 $P_t(*) | C_{k_2}$ محاسبه شود که در آن O_{ij_k} فرضیه ارتباط گزینه i در فریم جاری با هدف k ام در فریم قبل می باشد و $C_{k_i} = \{1, 2\}$ برابر فرضیه نوع مانع (انسان یا خودرو) می باشد. ماکریم احتمالات بدست آمده کلاس و برچسب (برچسب گذاری) گزینه مورد نظر می باشد. به منظور محاسبه هر کدام از احتمالات ذکر شده و آپدیت آن ها نیاز است تا اطلاعات دسته بنده در مقدار احتمال آنها وارد شود که در گام دوم صورت می گیرد. در گام دوم از اطلاعات کلاس بنده مانع برای آپدیت کردن احتمالات نوع کلاس مانع استفاده می شود به صورتی که اطلاعات برچسب گذاری مانع در فریم جدید برای کلاس بنده مانع در فریم جدید استفاده می شود.

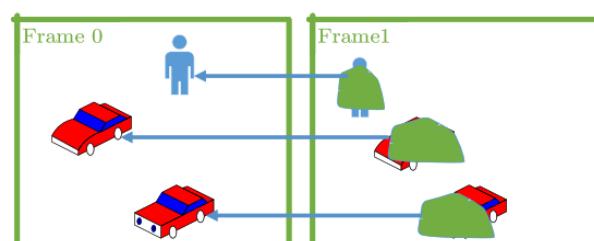
احتمالات $P_t(C_{k_1} | O_{ij_k}) \dots P_t(C_{k_1} | O_{ij_1})$ و همچنین $P_t(C_{k_1} | O_{ij_k}) \dots P_t(C_{k_2} | O_{ij_k}) \dots P_t(C_{k_2} | O_{ij_1})$ و $(*) | O_{ij_k}$ و $P_t(C_{k_2} | \Theta)$ و $P_t(C_{k_1} | \Theta)$ محاسبه شود.

مرحله ۳-۲: به دلیل اینکه مقادیر فرضیه * و Θ در دمپستر شافر توسعه یافته تعریف شده اند به جای احتمال باید از تابع جرم دمپستر شافر استفاده نمود در این مرحله قصد داریم در احتمال شرطی توابع جرمی که از الگوریتم دمپستر شافر



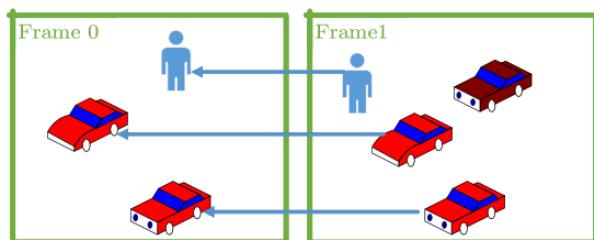
شکل ۵: تعداد اشیا در هردو فریم ثابت

به دلیل نویز و شرایط محیطی اطلاعات برچسب گذاری فریم همراه با تناقضات زیاد باشد که اطلاعات فریم ارزش بالایی در تعیین برچسب گذاری ندارد (شکل ۶).



شکل ۶: به دلیل نویز و شرایط محیطی اطلاعات برچسب گذاری فریم همراه با تناقضات زیاد است

- شی جدید وارد فریم جدید شده باشد (شکل ۷).



شکل ۷: شی جدید وارد فریم جدید

مرحله ۲: در این مرحله برای هر مانع موجود در فریم تابع جرم احتمال آن به هریک از اعضای فضای فریم $\{H_1, H_2, H_3, \dots, H_n, *, *\}$ برچسب گذاری مانع محاسبه می شود و احتمال کلاس هر مانع موجود در فریم در انسان بودن یا خودرو بودن در فضای فریم $\{C1, C2\}$ بدست می آید که در آن * نماینده فرضیه جدید که در شرایط اولیه در نظر گرفته نشده است می باشد.

مرحله ۳: استفاده از قانون بیزین برای دخیل نمودن اطلاعات کلاس بنده مانع با برچسب گذاری مانع حاصل از مرحله

شود که در این مرحله برای تعیین کلاس بندی گزینه های برچسب گذاری شده استفاده می شود. این احتمال برای تمام هدف برچسب گذاری شده پاید محاسبه شود.

بدست آمده است دخیل نمائیم و در قانون بیزین استفاده نمائیم. تابع جرم شرطی را به صورت زیر تعریف می‌نمائیم:

۳

$$m_t(\Gamma^{-1}(H_{ij}) | C_{ik}) = \frac{m_t(\Gamma^{-1}(H_{ij})) * \mu_{t-1}(C_{ik} | \Gamma^{-1}(H_{ij}))}{(\sum_{j=1}^n \mu_{t-1}(C_{ik} | \Gamma^{-1}(H_{ij})) m_t(H_{ij})) + .5 * m_t(H_{*j}) + .5 * m_t(H_{\theta j})}$$

\bullet

ptotal ($P(O_{ij} | C_k)$) = $\int_0^\infty P_t(O_{ij} | C_k) dt$

1

عبارت $(H_j))^{-1} \mu | \square(C_i)$ در هر فریم آپدیت می شود و اطلاعات کلاس بندی موانع را در برچسب گذاری موانع وارد می کند محاسبه آن به صورت زیر می باشد:

۳

الگوریتم تعقیب موانع

Input: $\mu_{t-1}(C_{ik}|\Gamma^{-1}(H_{ij}))$, $m_t^{l_c}\left(\Gamma^{-1}(H_{ij})\right)$

$$\mu_t(C_1 | \Gamma(H_j)) = \frac{\mathbf{m}_t(H_j | C_1) * \mu_t(C_1)}{\mathbf{m}_t(H_j | C_1) * \mu_t(C_1) + \mathbf{m}_t(H_j | C_2) * \mu_t(C_2)}$$

For (all existing tracks)
{

```

 $m_t^{l,c}(\Gamma^{-1}(H_{ij}) | C_{ik})$ 
 $\leftarrow \frac{m_t^{l,c}(\Gamma^{-1}(H_{ij}) * \mu_{t-1}(C_{ik} | \Gamma^{-1}(H_{ij}))}{(\sum_{j=1}^n \mu_{t-1}(C_{ik} | \Gamma^{-1}(H_{ij})) m_t^{l,c}(H_{ij})) + .5 * m_t^{l,c}(H_{-j}) + .5 * m_t^{l,c}(H_{\text{obj}})}$ 
 $\mu_t(H_{ij} | C_k) \leftarrow max(m_t^{l,c}(\Gamma^{-1}(H_{ij}) | C_{ik}))$ 
 $\mu\_track\_total \leftarrow \int_0^T \mu_t(H_{ij} | C_k) dt$ 
}

End procedure

```

شکل ۷: شبیه کد الگوریتم پیشنهادی برای تعقیب موضع

فصلنامه علمی - پژوهشی فرماندهی و کنترل، سال سوم، شماره یک، بهار ۱۳۹۸

مرحله از ۳-۳: در هر فریم ماکریم احتمال های هر مرحله از رابطه ۳ محاسبه می شود. بدین ترتیب با توجه به داده های بدست آمده در هر لحظه بیشترین احتمال برای کلاس بندی و برچسب گذاری در فریم با توجه به داده های آن فریم انجام می شود که به قانون تصمیم گیری معروف است در این مقاله از بیشترین مقدار تابع جرم به عنوان نزدیکترین فرضیه استفاده شده است.

استفاده شده است.

3

$$P_t(O_{ii} \mid C_k) = arg_{H \in O_{ii}}(max(m(O_{ii} \mid C_k))).$$

در هر فریم بیشترین احتمال از مجموعه فرضیات مجموعه توانی مستقل بدست آمده به عنوان احتمال فریم درنظر گرفته می شود. در این رابطه بیشترین احتمال برای برچسب شی و کلاس شی به طور همزمان در نظر گرفته می شود. برای هر گزینه در هر فریم بیشترین احتمال به عنوان احتمال تخصیص داده شده به گزینه در نظر گرفته می شود.

مرحله ۴- برای هر شی برچسب گذاری شده احتمال های بدست آمده جمع می شود. ممکن است در یک فریم اطلاعات خطأ و نویز شدید باشد در طول یک مجموعه زمانی از داده های گذشته برای تعیین فرضیه استفاده شده است. علاوه بر تخصیص احتمال به گرینه ها در هر فریم یک احتمال به عنوان مجموع احتمالات فریم ها در نظر گرفته می

الگو، يتم کلاس، بندی مواد

Input: $\mu_{t-1}(c_{ik}|\Gamma^{-1}(H_{ii}))$, $m_t^{l,c}\left(\Gamma^{-1}(H_{ii})\right)$

Output: $\mu_t(H_{ij} \mid C_k), \mu_{total}$

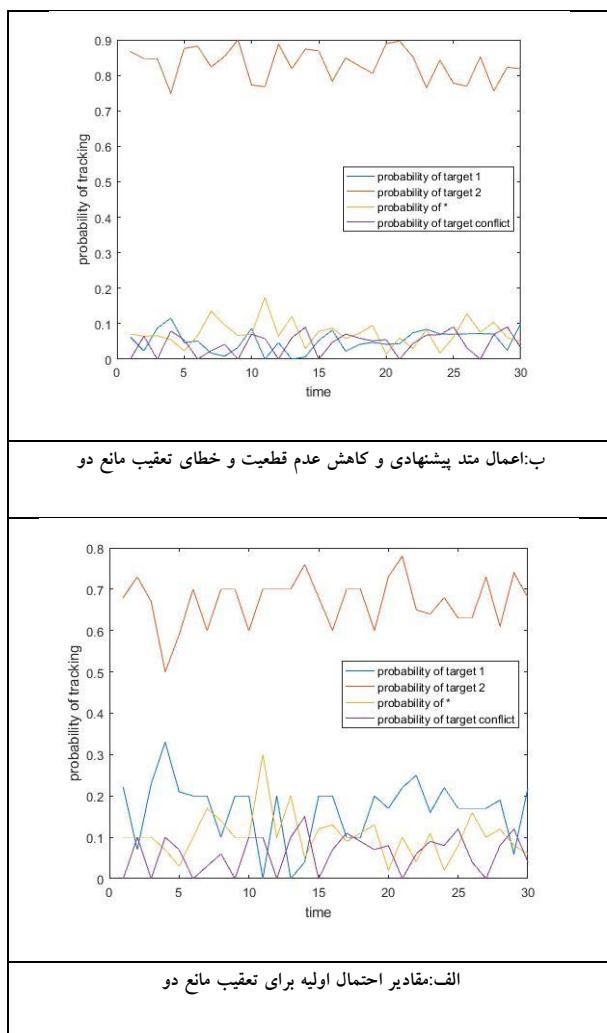
$$\begin{aligned} & \text{all existing tracks}) \\ & \mu_t(C_{ik} | \Gamma^{-1}(H_{ij})) \\ & \leftarrow \frac{\mu_{t-1}(\Gamma^{-1}(H_{ij}) | C_{ik}) * \mu_t(C_{ik})}{\sum_{k=1}^m \mu_{t-1}(\Gamma^{-1}(H_{ij}) | C_{ik}) * \mu_t(C_{ik})} \\ & \mu_t(C_k) \leftarrow \max(\mu_t(C_{ik} | \Gamma^{-1}(H_{ij}))) \\ & \text{u classify total} \leftarrow \int_0^T \mu_t(C_k) dt \end{aligned}$$

}
end procedure

شکا ۸: شه کد الگو، ستم بشنها دی، برای کلاس بندی موائع

۵. نتایج شبیه سازی

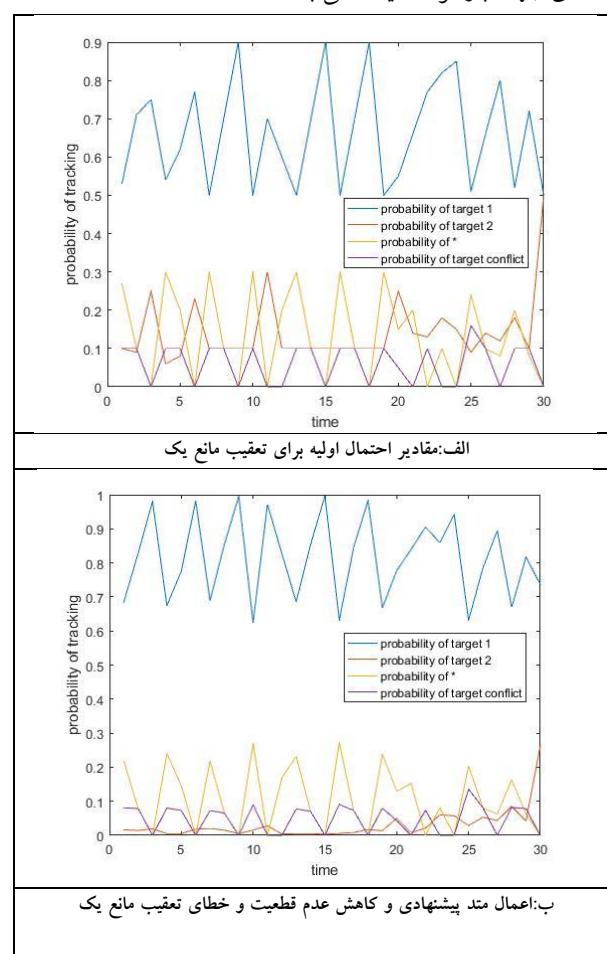
به منظور شبیه سازی روش پیشنهادی در تعقیب و کلاس بندی موانع شبیه سازی برای ۳۰ فریم متوالی از داده های بدست آمده از بخش ترکیب اطلاعات صورت گرفت. فرض شده است ورودی شبیه سازی در این بخش احتمالات بدست آمده از دمپستر شافر در فضای جهان باز توسعه یافته می باشد.



شکل ۱۰: مقدار اولیه در نظر گرفته شده برای شبیه سازی و نتایج تعقیب مانع دو بعد از متاد پیشنهادی

جدول ۳: نتایج دقت پیش بینی با متاد پیشنهادی برای تعقیب مانع دو و همچنین مقدار اولیه احتمالات در نظر گرفته شده

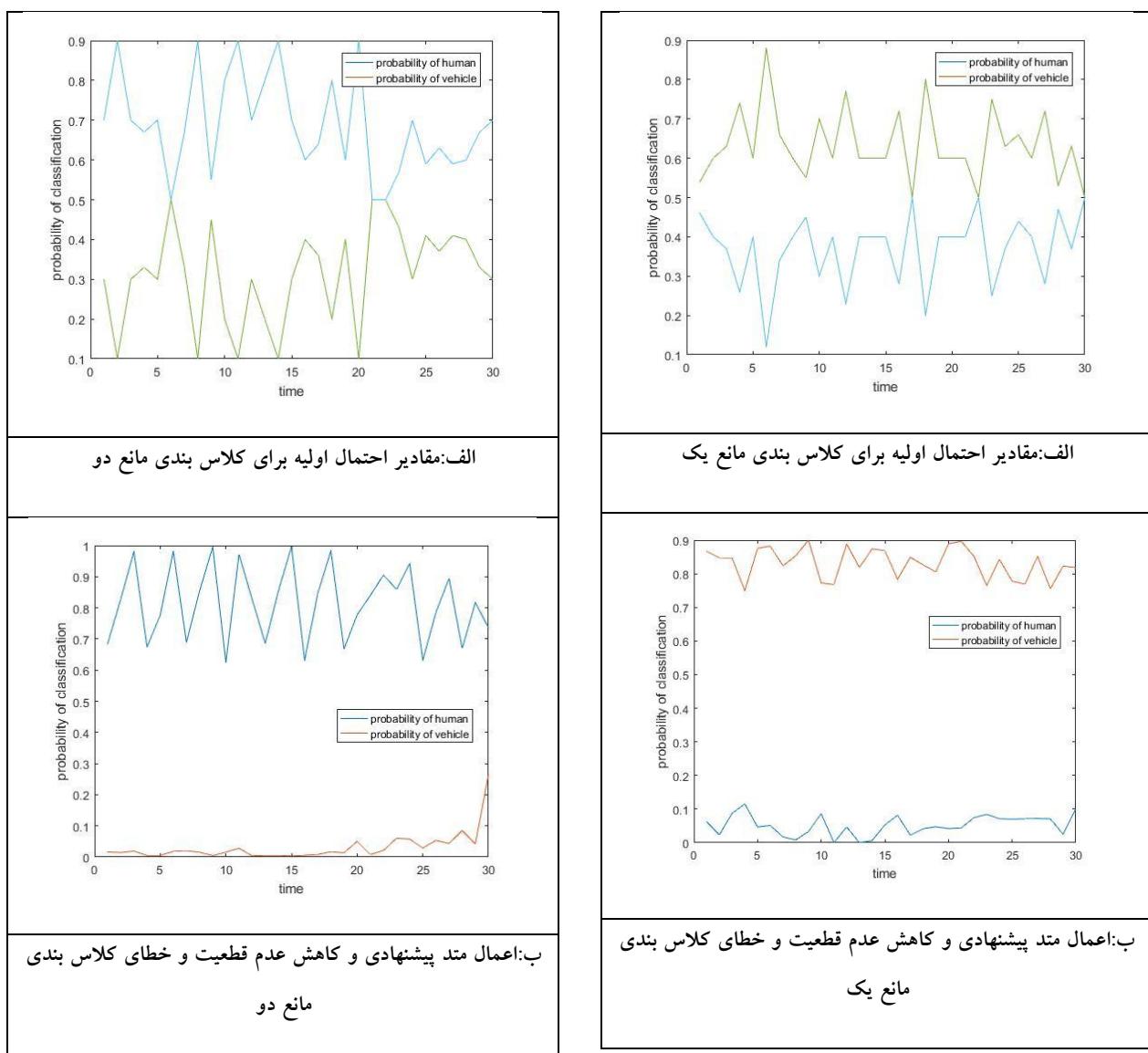
تعداد فریم	RMSE	Means of tracking probability input	Variance of tracking probability input	
30 frames	.9561	.6703	.0037	شرط اولیه
30 frames	.44	.88	.0027	روش پیشنهادی



شکل ۹: مقدار اولیه در نظر گرفته شده برای شبیه سازی و نتایج تعقیب مانع یک بعد از متاد پیشنهادی

جدول ۲: نتایج دقت پیش بینی با متاد پیشنهادی برای تعقیب مانع یک و همچنین مقدار اولیه احتمالات در نظر گرفته شده

تعداد فریم ها	RMSE	Means of tracking probability input	Variance of tracking probability input	
30 frames	1.21	.6627	.0187	مقدار اولیه
30 frames	.78	.85	.087	متاد پیشنهادی



شکل ۱۲: مقدار اولیه در نظر گرفته شده برای شبیه سازی و نتایج کلاس بندی مانع دو بعد از متد پیشنهادی

جدول ۵: نتایج دقت پیش بینی با متد پیشنهادی برای تعقیب مانع دو و همچنین مقدار اولیه احتمالات در نظر گرفته شده

تعداد فریم	RMSE	Means of tracking probability input	Variance of tracking probability input	
30 frames	.9561	.6703	.0037	شرط اولیه
30 frames	.44	.88	.0027	روش پیشنهادی

شکل ۱۱: مقدار اولیه در نظر گرفته شده برای شبیه سازی و نتایج کلاس بندی مانع یک بعد از متد پیشنهادی

جدول ۶: نتایج دقت پیش بینی با متد پیشنهادی برای کلاس بندی مانع یک و همچنین مقدار اولیه احتمالات در نظر گرفته شده

تعداد فریم	RMSE	Means of tracking probability input	Variance of tracking probability input	
30 frames	.987	.602	.057	شرط اولیه
30 frames	.347	.87	.032	روش پیشنهادی

METHOD	SENSORS	سیستم	VEHICLES		PEDESTRIANS	
			EASY	HARD	EASY	HARD
VOTE ^T D [۱۷]	LIDAR	۲۰۱۵	۵۶٪۸	۴۷٪۵۷	۴۴٪۶۸	۳۳٪۷۷
LSVM-MDPM[۱۴]	CAMERA	۲۰۱۹	۶۸٪۰۲	۴۴٪۱۸	۴۷٪۷۴	۳۵٪۹۵
FUSION-DPM[۱۲]	LIDAR+CAMERA	۲۰۱۸	-	-	۵۹٪۵۱	۴۵٪۱۵
MV-RGBD-RF[۱۶]	LIDAR+CAMERA	۲۰۱۵	۷۶٪۴	۵۷٪۴۷	۷۳٪۳	۴۹٪۶۳
T-DOP[۱۹]	SENSOR-CAMERA	۲۰۱۷	۹۳٪۱۴	۷۹٪۶	۸۱٪۷	۶۴٪۷
OURS	LIDAR+CAMERA	۲۰۲۰	۹۶٪۲	۸۳٪۲	۸۳٪۶	۶۹

متوجه مقدار اولیه برای احتمال هر فرضی نتایج شبیه سازی نشان می دهد که با استفاده از روش پیشنهادی مقدار RMSE کاهش می یابد.

جدول ۶: شبیه سازی در سناریوهای مختلف

senario	classification		tracking	
	corect	false	corect	false
1 Normal condition	58	2	60	0
2 New object	57	3	55	5
3 Rainy condition	51	9	50	10

در جدول ۷ نتایج کلاس بندی و تعقیب موانع برای چند مرجع مورد بررسی قرار گرفته است. که نتایج حاکی از برتری الگوریتم پیشنهادی نسبت به سایر مراجع دیگر می باشد.

مراجع

[۱] T.-D. Vu, Vehicle perception: Localization, mapping with detection, classification and tracking of moving objects. PhD thesis, Institut National Polytechnique de Grenoble-INPG, ۲۰۰۹

[۲] C.-C. Wang, C. Thorpe, S. Thrun, M. Hebert, and H. Durrant-Whyte, "Simultaneous localization, mapping and moving object tracking," The International Journal of Robotics Research, vol. ۲۶, no. ۱, pp. ۸۸۹{۹۱۶, ۲۰۰۷

[۳] R. E. Kalman, "A new approach to linear filtering and prediction problems," Journal of basic Engineering, vol. ۸۲ no. ۱, pp. ۳۵{۴۵, ۱۹۶۰

[۴] Q. Baig, Multisensor data fusion for detection and tracking of moving objects from a dynamic autonomous vehicle. PhD thesis, Ph. D. dissertation, University of Grenoble ۱, ۲۰۱۲

[۵] C. Mertz, L. E. Navarro-Serment, R. MacLachlan, P. Rybski, A. Steinfeld, A. Suppe, C. Urmson, N. Vandapel,

۶. نتیجه گیری

در این پژوهش ترکیب اطلاعات از چند منظر مورد توجه قرار گرفت. منابع اطلاعاتی مختلف با یکدیگر داده های خود را ترکیب می نمایند و از طرفی دو فضای کلاس بندی و تعقیب موانع با یکدیگر ترکیب شده و نشان داده شد این دو فضا می تواند باعث بهبود یکدیگر به صورت بازگشتی شوند. شبیه سازی در محیط مطلب صورت گرفت و بر روی یک سناریوی واقعی الگوریتم پیشنهادی پیاده سازی شد و نشان داده شد خطای تشخیص به کمک الگوریتم پیشنهادی کاهش می یابد.

جدول ۷: مقایسه نتایج کلاس بندی و تعقیب موانع

ambiguous road context," *Information Fusion*, vol. 29, pp. 40-56, 2016

[13] D. Z. Wang and I. Posner, "Voting for Voting in Online Point Cloud Object Detection," in *Robotics: Science and Systems*, 2010, p. 10, 106-107

[14] A. Geiger, C. Wojek, and R. Urtasun, "Joint 3d estimation of obstacles and scene layout," in *Advances in Neural Information Processing Systems*, 2010, pp. 1475-1482

[15] C. Premebida, J. Carreira, J. Batista, and U. Nunes, "Pedestrian detection combining rgb and dense lidar data," in 2014 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, 2014, pp. 4117-4122

[16] A. González, G. Villalonga, J. Xu, D. Vázquez, J. Amores, and A. M. López, "Multiview random forest of local experts combining rgb and lidar data for pedestrian detection," in 2015 IEEE Intelligent Vehicles Symposium (IV), 2015, pp. 361-366

[17] X. Chen, K. Kundu, Y. Zhu, A. G. Berneshawi, H. Ma, S. Fidler, et al., "3d object proposals for accurate object class detection," in *Advances in Neural Information Processing Systems*, 2017, pp. 432-442

[6] M. Hebert, C. Thorpe, et al., "Moving object detection with laser scanners," *Journal of Field Robotics*, vol. 23, no. 1, pp. 17-43, 2013

[7] F. Fayad and V. Cherfaoui, "Detection and recognition confidences update in a multi-sensor pedestrian tracking system," in *Information Processing and Management of Uncertainty in Knowledge-Based Systems*, pp. 409-416

[8] P. Viola, M. Jones, et al., "Robust real-time object detection," *International journal of computer vision*, vol. 57, no. 2, pp. 137-154, 2001

[9] R. O. Chavez-Garcia and O. Aycard, "Multiple sensor fusion and classification for moving object detection and tracking," *IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems*, vol. 17, no. 2, pp. 525-534, 2016

[10] G. Shafer, *A mathematical theory of evidence*, vol. 42. Princeton university press, 1976

[11] C. Royere, D. Gruyer, and V. Cherfaoui, "Data association with believe theory," in *Proceedings of the Third International Conference on Information Fusion*, vol. 1, pp. TUD2-3, IEEE, 2000

[12] P. Smets, "Data fusion in the transferable belief model," in *Proceedings of the third international conference on information fusion*, vol. 1, pp. PS21-PS22, IEEE, 2000

[13] D. Gruyer, S. Demmel, V. Magnier, and R. Belaroussi, "Multi-hypotheses tracking using the Dempster-Shafer theory application to