工作报告

2017级博士：屠晓涵

工作内容

- 机器人项目
- slam实验
- 网站功能迁移，平台更换，重新设计界面（和刘四平一起完成）

论文阅读

1、Deep Convolutional Neural Fields for Depth Estimation from a Single Image：提出了一个利用cnn和CRF进行单张图片深度估计的方案，在统一的深度CNN框架下综合连续CRF和深度神经网络的特性，所提出的对数似然最优化可以使用反向传播直接解决，而不需要任何近似值。

2、Monocular Depth Prediction using Generative Adversarial Networks：利用对抗学习从输入单目视频序列进行深度图和姿态预测。

3、 Estimating Depth from Monocular Images as Classification Using Deep Fully Convolutional Residual Networks：将深度预测问题转化为分类问题来解决。

下步工作：

We should use Bayesian deep learning to understand uncertainty in the robot tasks.

谢谢观看