

## ÍNDICE

1	Introdução.....	1
1.1	Enquadramento.....	1
1.2	Objetivos.....	1
1.3	Metodologia de investigação.....	1
1.4	Estrutura da dissertação.....	2
2	Revisão de Literatura.....	5
2.1	Inteligência artificial (AI).....	5
2.1.1	Processamento de Linguagem Natural.....	5
2.1.2	Robótica.....	6
2.1.3	Programação automática.....	6
2.1.4	Problemas de perceção.....	7
2.2	Machine Learning (ML).....	7
2.2.1	Groundtruth (GT).....	8
2.2.2	Features (Características).....	8
2.2.3	Aprendizagem supervisionada.....	8
2.2.4	Aprendizagem sem supervisão.....	8
2.2.5	Aprendizagem de reforço.....	8
2.2.6	Aprendizagem evolutiva.....	9
2.2.7	Classificadores / Regressores.....	9
2.3	Deep Learning (DL).....	14
2.3.1	Casos práticos.....	15
2.3.2	Deep Learning frameworks.....	18
2.4	Datasets.....	20
2.5	CNNs (Convolutional Neural Networks) de referência.....	21
3	Sistemas de Detecção de Pose Humana.....	27
3.1	Sistemas com implementações de métodos clássicos.....	27
3.2	Sistemas com implementações de métodos Deep Learning.....	32
3.2.1	Detecção de Objetos.....	32
3.2.2	Detecção de Pose Humana.....	40

4	Desenvolvimento.....	45
4.1	Dataset.....	45
4.2	Framework.....	49
4.3	Implementação de métodos.....	49
4.3.1	DPM.....	49
4.3.2	YOLO.....	50
5	Testes e Resultados.....	57
5.1	Estratégia de Avaliação.....	57
5.2	Ensaios.....	57
5.3	Métricas de avaliação.....	58
5.3.1	Distância média por articulação ( <i>AvDjoint</i> ).....	58
5.3.2	Precisão média por articulação ( <i>AvPjoint</i> ).....	58
5.3.3	Recall média por articulação ( <i>AvRjoint</i> ).....	58
5.3.4	Distância média para articulações detetadas ( <i>AvDVjoint</i> ).....	58
5.4	Performance dos métodos.....	59
5.4.1	DPM – RGB.....	59
5.4.2	DPM – ToF.....	61
5.4.3	YOLO – RGB.....	63
5.4.4	YOLO – ToF.....	65
5.4.5	YOLO – Person.....	67
5.4.6	YOLO – Person Joints.....	69
5.5	Discussão dos resultados.....	73
6	Conclusões e trabalho futuro.....	75
6.1	Conclusões.....	75
6.2	Trabalho futuro.....	76
7	Referências Bibliográficas.....	77