



Escuela Técnica Superior de Ingeniería Informática Universidad Politécnica de Valencia

TRABAJO FIN DE GRADO

Grado en Ingeniería Informática

Autor: Haro Armero, Abel
Tutor: ?????? ???? ??????????

Curso 2024-2025

Resum

????

Resumen

????

Palabras clave: ?????, ???, ?????????????

Abstract

????

Key words: ?????, ????? ?????, ??????????

Índice general

Ín	dice general dice de figuras dice de tablas	V VII VII
1	Introducción	1
	1.1 Motivación	1
	1.2 Objetivos	1 1
2	Estado del arte	 3
_	2.1 Redes neuronales convolucionales	3
	2.2 Aceleradores de procesamiento gráfico	3
	2.3 Seguimiento de objetos en tiempo real	3
	2.4 SAHI	 3
3	Análisis del problema	5
4	Diseño e implementación de la solución	7
	4.1 Descripción del sistema	 7
	4.2 Diseño de las etapas del sistema	7
	4.3 Segmentación de las etapas del sistema	 7
5	Análisis de la solución	9
	5.1 Variación de los parámetros	9
	5.2 Tipo de segmentación	9
	5.3 Talla del modelo	9 9
	5.4 Precisión del modelo	10
	5.6 Tamaño de la imagen	10
6	Prueba de concepto	11
	6.1 Construcción del entorno	 11
	6.2 Instalación del entorno	 11
7	Conclusiones	13
Bi	bliografía	15
— A1	péndices	
-	Configuración del sistema	17
_	A.1 Fase de inicialitzación	 17
	A.2 Identificación de dispositivos	 17
В	??? ?????????? ????	19

Índice de figuras

Índice de tablas

5.1	Comparación de modelos en términos de inferencia, consumo de energía	
	v potencia.	9

CAPÍTULO 1 Introducción

?????? ???????????? ???????????????????	
1.1 Motivación	
?????? ??????????? ????????????????????	
1.2 Objetivos	
???????????????????????????????????????	
1.3 Estructura de la memoria	
????? ?????????? ??????????????????????	

CAPÍTULO 2 Estado del arte

2.1 Redes neuronales convolucionales

Evolución de las redes neuronales convolucionales desde region based proposals (two stage regression) a single shot detector (one stage regression), YOLO y por último YOLO11. Hablar de las métricas de evaluación de los modelos, precisión, recall, mAP50 y mAP50-95.

2.2 Aceleradores de procesamiento gráfico

Evolución de los aceleradores de procesamiento gráfico desde la GPU, hasta los dispositivos de bajo consumo en la serie Jetson de NVIDIA.

2.3 Seguimiento de objetos en tiempo real

Explicación de como funcionan los algoritmos de multi-object tracking (MOT) en tiempo real, filtro de Kalman hasta BYTETrack.

2.4 SAHI

Explicación de la técnica de Slicing Aided Hyper Inference, como se utiliza para mejorar la precisión de los modelos de detección de objetos y como se aplica en este trabajo.

CAPÍTULO 3 Análisis del problema

CAPÍTULO 4

Diseño e implementación de la solución

En este capítulo se explicará la solución propuesta, como se ha diseñado y como se ha implementado.

4.1 Descripción del sistema

Descripción del sistema de visión artificial propuesto, como se ha diseñado y como se ha implementado.

4.2 Diseño de las etapas del sistema

Descripción de las etapas del sistema, como se han diseñado y como se han implementado.

Etapas del sistema:

- Captura de imágenes: Descripción de la etapa de captura de imágenes, como se ha diseñado y como se ha implementado.
- Inferencia: Descripción de la etapa de inferencia, como se ha diseñado y como se ha implementado.
- Seguimiento: Descripción de la etapa de seguimiento, como se ha diseñado y como se ha implementado.
- Escritura de resultados: Descripción de la etapa de escritura de resultados, como se ha diseñado y como se ha implementado.

4.3 Segmentación de las etapas del sistema

Tipos de segmentación de las etapas del sistema:

- No segmentada: Secuencial
- Segmentación basada en hilos: Cada etapa del sistema se ejecuta en un hilo diferente.

- **Segmentación basada en procesos:** Cada etapa del sistema se ejecuta en un proceso diferente.
- **Segmentación basada en hardware:** La etapa de inferencia se ejecuta en GPU, DLA0 y DLA1.
- Segmentación basada en procesos con memoria compartida: Cada etapa del sistema se ejecuta en un proceso diferente, pero comparten la memoria.

CAPÍTULO 5 Análisis de la solución

En este capítulo se analizará la solución propuesta variando los parámetros posibles

5.1 Variación de los parámetros

Explicación de los parámetros que se pueden variar en la solución propuesta y su efecto en el rendimiento del sistema.

——PRUEBA——

Model	IoU	CPU_Inference	e GPU_Inference	DLA_Inference	CPU_Power	GPU_Power	DLA_Power	CPU_Energy	GPU_Energy	DLA_Energy
YoloV7	0,62	1,65	0,13	0,12	7,6	15,1	15,1	20,5	1,97	1,78
YoloV7Tiny	0,53	0,38	$3,00 \cdot 10^{-2}$	$2,00 \cdot 10^{-2}$	7,2	11,2	11,2	4,19	0,28	0,27
MobilenetV1	0,45	NaN	9,00 · 10-2	9,00 ⋅ 10 ⁻²	16,2	6,1	NaN	1,52	0,56	NaN

Tabla 5.1: Comparación de modelos en términos de inferencia, consumo de energía y potencia.



5.2 Tipo de segmentación

En esta sección se analizará el rendimiento de la solución propuesta variando el tipo de segmentación de las etapas del sistema con gráficas y tablas.

5.3 Talla del modelo

En esta sección se analizará el rendimiento de la solución propuesta variando la talla del modelo de detección de objetos con gráficas y tablas.

5.4 Precisión del modelo

En esta sección se analizará el rendimiento de la solución propuesta variando la precisión del modelo de detección de objetos con gráficas y tablas.

10 Análisis de la solución

5.5 Modo de energía y cores de la CPU

En esta sección se analizará el rendimiento de la solución propuesta variando el modo de energía del dispositivo y el número de cores de la CPU con gráficas y tablas.

5.6 Tamaño de la imagen

En esta sección se analizará el rendimiento de la solución propuesta variando el tamaño de la imagen de entrada del modelo con la técnica de Slicing Aided Hyper Inference (SAHI) con gráficas y tablas.

CAPÍTULO 6 Prueba de concepto

Aqui se explicará la implementación de la solución propuesta en el entorno de producción con la cinta transportadora.

6.1 Construcción del entorno

6.2 Instalación del entorno

CAPÍTULO 7 Conclusiones

Bibliografía

- [1] Jennifer S. Light. When computers were women. *Technology and Culture*, 40:3:455–483, juliol, 1999.
- [2] Georges Ifrah. *Historia universal de las cifras*. Espasa Calpe, S.A., Madrid, sisena edició, 2008.
- [3] Comunicat de premsa del Departament de la Guerra, emés el 16 de febrer de 1946. Consultat a http://americanhistory.si.edu/comphist/pr1.pdf.

APÉNDICE A Configuración del sistema

??	???????????????????????????????????????
A .1	Fase de inicialitzación
??	????? ??????????? ?????????????????????
A .2	Identificación de dispositivos
??	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·

##