



Escuela Técnica Superior de Ingeniería Informática Universidad Politécnica de Valencia

TREBALL FI DE GRAU

Grau en Enginyeria Informàtica

Autor: Haro Armero, Abel

Tutor: ?????? ???? ??????????

Curs 2024-2025

Resum

????

Resumen

????

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

Abstract

????

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

Índex

Ín		de figures de taules	v vii vii
1	Intr	roducción	1
	1.1	Motivación	1
	1.2	Objetivos	1
	1.3	Estructura de la memoria	1
2	Esta	ndo 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		ílisis del problema	5
4		eño 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		ílisis de la solución	9
	5.1 5.2	Variación de los parámetros	9 9
	5.2	Tipo de segmentación	9
	5.4	Modo de energía y cores de la CPU	9
	5.5	Tamaño de la imagen	9
6		eba de concepto	11
Ū	6.1	Construcción del entorno	11
	6.2	Instalación del entorno	11
7	Cor	nclusiones	13
Bi		grafia	15
 A1	oèndi	ixs	
•		nfiguració del sistema	17
		Fase d'inicialització	17
		Identificació de dispositius	17
R		7777777777 7777	10

Índex de figures

Índex de taules

CAPÍTOL 1 Introducción

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

CAPÍTOL 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.

CAPÍTOL 3 Análisis del problema

CAPÍTOL 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.

CAPÍTOL 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.

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 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.

5.5 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.

CAPÍTOL 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

CAPÍTOL 7 Conclusiones

Bibliografia

- [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.

APÈNDIX A Configuració del sistema

????? ?????????? ??????????????????????						
<u>A.1</u>	Fase d'inicialització					
?????	???????????????????????????????????????					
A .2	Identificació de dispositius					
?????	???????????????????????????????????????					

###