



## Partie #2

Dans la seconde partie de ce projet, on vous demande d'évaluer la performance de votre algorithme de tracking. Pour ce faire vous utiliserez un nouveau fichier 'ground-truth' contenant les résultats du tracking et vous devrez associer les objets du fichier GT a vos détections. Puis vous devez calculer une métrique appelée MOTA et qui procede comme suit:

Pour chaque image vous devez faire le décompte des éléments suivants:

Faux négatif (FN): le nombre d'objets non-détectés ( $IoU < 0.4$ ) ;

Faux positif (FP): le nombre de détection ne correspondant pas a un objet;

changement d'identités (IDS): le nombre de IDs différents associés a un meme objet - 1.

Une fois ces valeurs obtenues pour toutes les images, le MOTA se calcule ainsi:

$$MOTA = 1 - \text{Somme}_t(\text{FN}_t + \text{FP}_t + \text{IDS}_t) / \text{GT}_t$$

avec  $\text{GT}_t$  étant le nombre d'objets dans le fichier GT a l'image t.

Par exemple, dans les images ci-dessous présentent les objets du GT a gauche et le résultat du tracking a droite. On y voit un FN, le second piéton a partir de la gauche. Il y a un FP dans le haut de l'image. Et finalement, un IDS en supposant que le ID du second piéton vient de passer au premier. Il y a 4 GT. Le MOTA sera a  $1 - (1 + 1 + 1) / 4 = 0.25$ .



100 % 2 of 2 sujet(s) achevé(s)

Plus d'info sur le MOTA

Lien



Soumission Partie 2

Travail



Dû le mars 11 à 23 h 59



Début le févr. 17 2022 12 h 00

Evaluer le MOTA pour l'algorithme que vous avez soumis a la partie 1 en utilisant la meme séquence.

1. Faites cette évaluation pour les véhicules
2. Puis exécuter votre algorithme avec les piétons cette fois comme objets a suivre