## Monitorování chodců pomocí dronu

#### Vladimír Dušek

Vysoké učení technické v Brně, Fakulta informačních technologií

Božetěchova 1/2. 612 66 Brno - Královo Pole

xdusek27@stud.fit.vutbr.cz





#### Cíl práce

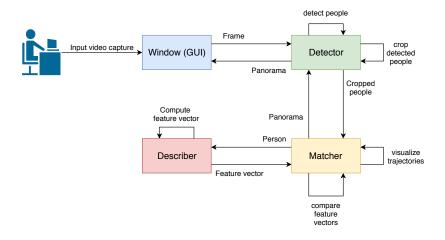
- Vytvořit aplikaci pro monitorování chodců ve videozáznamu pořízeným dronem.
  - Je předpokládán pohled z výšky.

#### Dekompozice

- Detekovat lidi v každém snímku videa.
- 2 Jednotlivé osoby od sebe vzájemně rozlišit.
- 3 Sledovat jejich pohyb v průběhu celého videa.
- 4 Vykreslit trajektorie jejich pohybů.

## Návrh aplikace





#### Trénování detektoru



- Detekční síť Retinanet
  - Předtrénovaný model nedokáže rozpoznat lidi z výšky.
- Stanford Drone Dataset





Obrázek: Ukázka z použitého datasetu.

## Výsledky detektoru

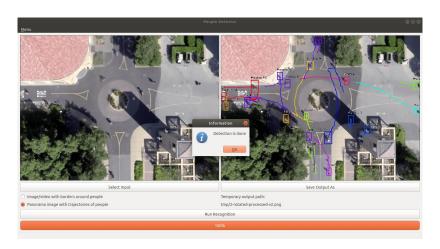




Obrázek: Výsledky detektoru na obrázcích, které nebyly součástí datasetu.

### Výsledná aplikace

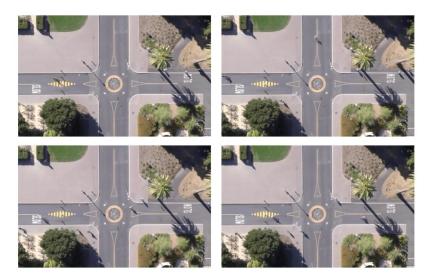




Obrázek: Aplikace People Detector.

## Video z validační části datasetu

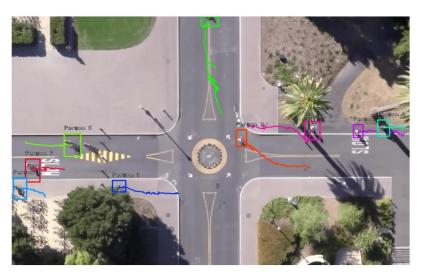




Obrázek: Video z validační části datasetu.

## Video z validační části datasetu – výstup





Obrázek: Video z validační části datasetu – výsledek.

# Video pořízené dronem

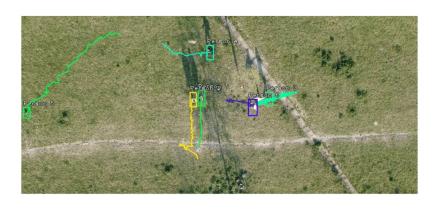




Obrázek: Video pořízené dronem.

## Video pořízené dronem – výstup





Obrázek: Video pořízené dronem – výsledek.

Děkuji za pozornost.



1 Jaké musí být minimální rozlišení snímku osoby (z horního pohledu), aby detektor začal provádět úspěšné detekce?





Obrázek: Snímek  $1280 \times 720 \,\mathrm{px}$ , osoba zachycena na  $60 \times 40 \,\mathrm{px}$ , detekováno 4/6.





Obrázek: Snímek 960  $\times$  540 px, osoba zachycena na 45  $\times$  30 px, detekováno 3/6.





Obrázek: Snímek  $640 \times 360 \, \text{px}$ , osoba zachycena na  $30 \times 15 \, \text{px}$ , detekováno 0/6.





Obrázek: Snímek  $320 \times 180 \, \text{px}$ , osoba zachycena na  $15 \times 10 \, \text{px}$ , detekováno 2/6.



- Nelze jednoznačně určit od jakého rozlišení bude detektor fungovat.
- Optimální záznam osoby může být kolem 2500 px.
- Pro více, či méně detailní záběry bude přesnost detektoru pravděpodobně klesat.