





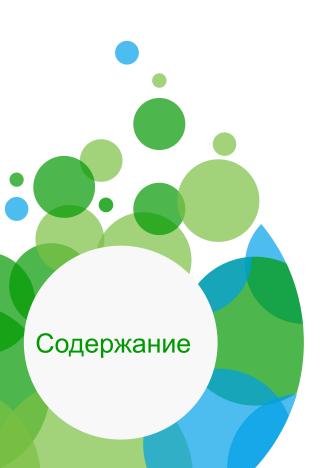
Презентация на тему:

«Создание "Умной мусорки"»

Авторы: Иса

Исаков И.В.

Маслов Р.А.



- 1 Идея проекта
- **2** Задачи
- 3 Структура системы и функциональность
- 4 Аппаратная часть
- 5 Программная часть
- 6 Заключение



Идея проекта

В 2019 году началось активное реформирование "мусорного сектора": например, сортировка стала обязательным пунктом в цепочке утилизации отходов.

Инициатива стала частью реализации национального проекта «Экология», в рамках которого к 2030 году планируется 100% всех отходов отправлять на сортировку, а половину из них перерабатывать.

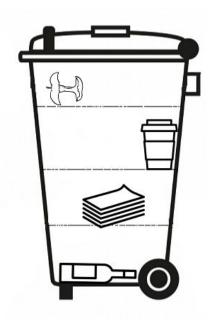
На данный момент в России около 27% граждан **сортируют** бытовой **мусор**, для увеличения этого количества был разработан проект **автоматизированной** сортировки мусора на этапе его **попадания в контейнер**.



AKAДEMИЯ SAMSUNG

Задачи

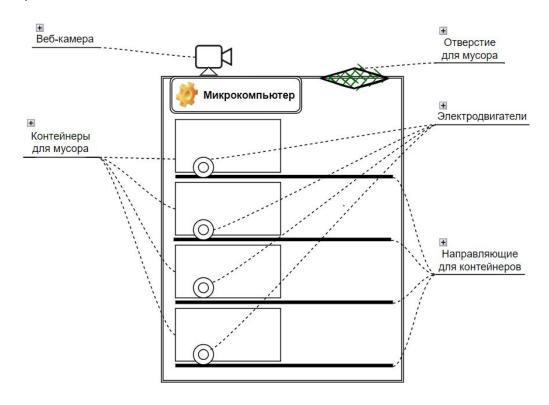
- Спроектировать структуру управления сортировкой мусора;
- Спроектировать физическую модель контейнера с расположением основных элементов;
- Выбрать под текущую задачу алгоритм определения типа мусора - классификатор - и доработать под текущую задачу;
- Создать программную основу управления сортировкой;
- Построить физический макет сортировочного контейнера.





Структура системы

Схема демонстрационного макета





Структура системы

Схема работы макета





Аппаратная часть



Плата управления электродвигателями (с транзисторными ключами) + внешнее питание 6В на пару двигателей



Веб-камера



Мини-компьютер Raspberry Pi 3B+



Электродвигатели

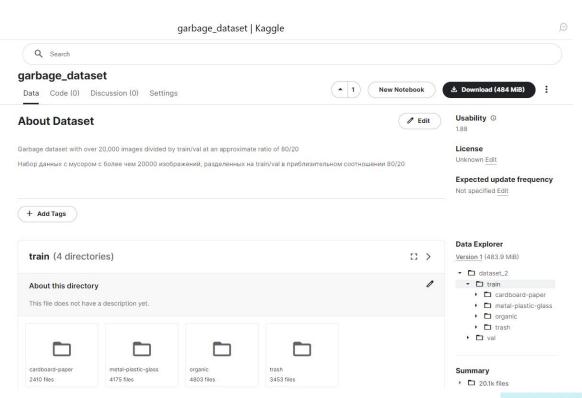


Программная часть

Для обучения классификатора был собран датасет на 20000+ фотографий мусора, разделенных на классы:

- cardboard-paper (бумага, картон);
- metal-plastic-glass (металл, пластик, стекло);
- organic (органический мусор);
- trash (органический мусор).

Датасет загружен на Kaggle и доступен по <u>ссылке</u>.

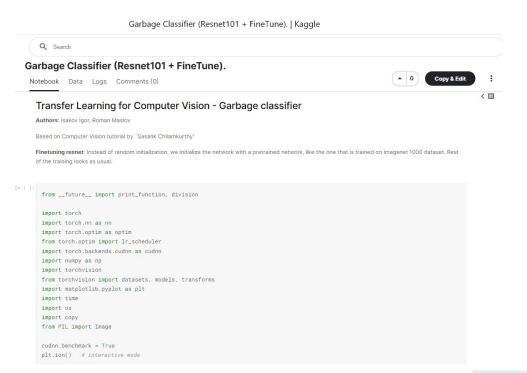




Программная часть

В качестве классификатора была взята предобученная нейросеть Resnet101, так как показала наибольшие результаты по метрикам точности классификации, и была дообучена (fine-tuned) на загруженном датасете.

Код доступен по ссылке.





Программная часть

Для реализации схемы управления системой: камерой, классификатором и электродвигателями было написано несколько классов и скриптов на Python по следующей схеме. Организация кода доступна по github-ссылке.

При создании системы использовались следующие технологии, библиотеки и фреймворки:

GitHub

Python

Pytorch PyTorch

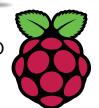
Opency

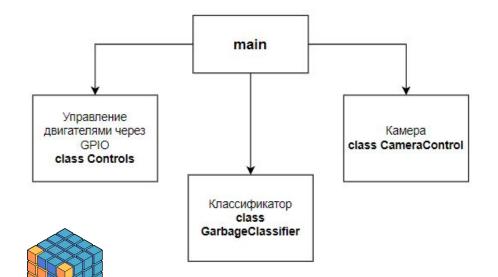


Numpy



RPi.GPIO







Заключение

Выводы:

- Микрокомпьютер возможно использовать в качестве системы управления сортировкой;
- Текущая система классификации мусора на основе компьютерного зрения может быть успешно применена в дальнейшем - 88% успешных ответов при тестировании;
- 3) Собранный макет прошел тестирование: классификация успешно осуществляется, плата управляет движением контейнеров, однако макет нуждается в доработке;
- 4) Разработанная структура макета может применена в дальнейшем производстве;
- 5) Поставленные задачи были выполнены, в ходе работы получен работающий макет.

Планы на будущее:

- 1) Модернизировать программную часть, классификатор и систему управления двигателями;
- Доработать макет: преобразовать движимую часть, укрепить основной контейнер, добавить временный отсек;
- 3) Оценить рентабельность производства и предоставить готовый проект.





Спасибо за внимание!