# Detecção de objetos em vídeo

# Introdução

Este trabalho foi desenvolvido por Igor Carvalho de Brito Batista, Rony de Sena Lourenço e Thatiana Jéssica da Silva Ribeiro.

O objetivo se trata de reconhecer placas de trânsito em vídeo. As principais razões para a escolha desse objeto foi de fazer uma detecção de algo que faz parte da vida cotidiana do ser humano e que houvesse em grande quantidade. Assim, seria possível demonstrar a tecnologia para detecção de objetos em imagens.

### Metodologia

Para a realização deste trabalho foi utilizado uma ferramenta chamada Yolo, que utiliza uma rede neural profunda, cuja a arquitetura é chamada de *darknet*, com 19 camadas convolucionais e 5 camadas de *maxpooling*. Uma rede neural convolucional é um dos conceitos mais importante no ramo inteligência artificial e aprendizagem de máquina. Seu uso está, normalmente, sendo utilizada para classificação de imagens. Uma CNN pode ser dividida em duas partes: extração de características e aplicação de uma rede neural.

Para realizar a extração de características é necessário que a imagem passe por 4 etapas: convolução, *relu*, *pooling* e *flattening*.

#### Convolução

A convolução, dentro do contexto de imagens, é um processo que transforma uma imagem. Para realizar uma convolução é necessário dois elementos: uma imagem de entrada e o detector de características que pode ser chamado de filtro ou kernel, a operação realizada entre ambas vai gerar um mapa de características, que vai ressaltar as características que o filtro possui. Esse filtro é uma matriz utilizada para realizar uma operação em várias regiões da imagem, os mais comuns são: *sharpen, blur e edge detect*.

#### ReLu

Dependendo do detector de características aplicado, existe a possibilidade de valores negativos serem gerados, para adicionar a não linearidade a rede, deixando apenas os valores positivos é necessário a aplicação de uma funções de ativação.

O mais comum, e principalmente no contexto de imagens, a mais utilizada é a função ReLU.

#### Pooling

Pooling é um processo de redução do mapa de características. O objetivo é reduzir a imagem, mas conservar o máximo de características da imagem original. Um dos principais motivos dessa operação no modelo, é de diminuir sua variância a pequenas alterações e também de reduzir a quantidade de parâmetros treinados pela rede.

Existem diversas formas para realizar esse processo, mas a forma mais utilizada dentro do campo de inteligência artificial é a *MaxPooling*, em que é retirado o maior elemento do mapa, assim, formando uma nova matriz.

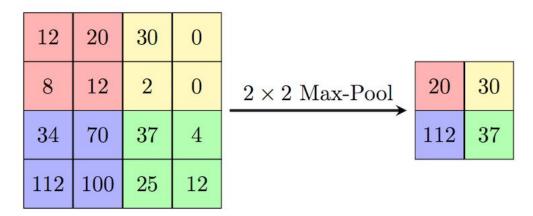


Imagem 1 - Processo de pooling

#### Flattening

Essa operação consiste em transformar a matriz da imagem para um *array*. Assim, é possível inserir esses dados na entrada de uma rede neural.

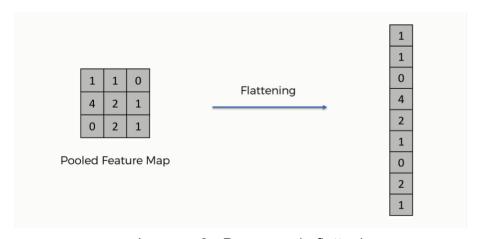


Imagem 2 - Processo de flattening

Para utilizar a ferramenta Yolo, foi necessário a instalação da linguagem de programação C e da biblioteca OpenCV. Todo o processamento do projeto foi feito em uma GPU Nvidia Geforce GTX750Ti com somente 2 gigabytes de memória. Foi necessário utilizar um software chamado Yolo Annotation Tool-New para realizar a marcação das placas e salvar as coordenadas em um arquivo .txt.

No que diz respeito ao sistema operacional, o Mint 19 Cinnamon foi a escolha por ser bastante popular e ter um desempenho notável.

A detecção de objetos no YoLo se dá em função da imagem escolhida e o peso gerado durante o processo de treinamento. Para este trabalho foi escolhido um pequeno conjunto de imagens estáticas. A real aplicação do projeto é destinada à detecção de objetos em vídeos, sendo o foco na análise dos resultados. Ainda a respeito dos vídeos, o YoLo é capaz de verificar quadro a quadro a presença de padrões que caracterizam os objetos relacionados com o peso previamente gerado no treinamento. Ou seja, a cada quadro são verificadas semelhanças e as mesmas são representadas por meio de porcentagens.

### Conjunto de dados

O dataset de imagens foi elaborado a partir de placas das ruas da cidade de Natal/RN. Para isso, foi necessário gravar vídeos em um carro em movimento. Como foi preciso de fotos para poder realizar o treinamento da rede neural, então, alguns dos vídeos foram separados para a extração de frames, durante esse processo, foi necessário buscar por imagens com ângulos variados, com formatos diversificados, com diferentes condições de luminosidade e com cenários distintos. Também foram escolhidas imagens com resoluções diferenciadas, a fim de obter uma gama diversa de imagens e aumentar a precisão na identificação dos objetos pós treinamento.









Imagem 3 - Amostras de imagens da base de dados

Após a separação de todo o conjunto de dados, foi necessário a marcação de todas as imagens utilizando o Yolo Annotation Tool-New, esse software gera um arquivo no formato .txt . Todas as imagens e as respectivas coordenadas dos

objetos foram colocadas em uma pasta para que ficassem acessíveis no momento do treinamento. Na Imagem 4, é possível observar o processo de marcação.

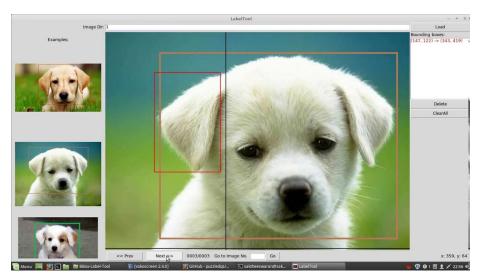


Imagem 4 - Processo de anotação de imagem

O treinamento do conjunto de dados é feito em loop até que seja dado o comando de parada caso se obtenha uma acurácia satisfatória. Embora o treinamento seja feito em loop, o YoLo permite que seja salvo automaticamente um backup dos pesos que serão utilizados na detecção das imagens. Existe uma grande vantagem nesse sistema de backup de pesos que é a segurança em caso de eventuais panes ou desligamentos que possam vir a ocorrer.

## **Códigos**

Os códigos utilizados neste trabalho são referentes ao Yolo3 contido no repositório do github <a href="https://github.com/pjreddie/darknet">https://github.com/pjreddie/darknet</a>. O processo de treinamento da rede é feito utilizando-se a linha de comando mostrada na Imagem 5.

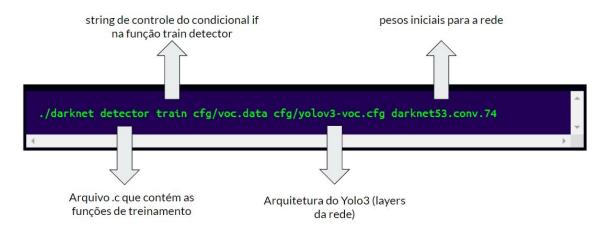


Imagem 5 - Comando para treinamento da rede

O primeiro termo refere-se ao framework utilizado, o darknet, que é um framework de rede neural open source escrito em C e CUDA. O Detector é o arquivo principal para o treinamento, escrito em C. Dentro dele há diversas funções, que, dependendo da string passada como terceiro parâmetro, são realizadas. Para o caso do treinamento, a string "train" será responsável pela invocação da função de treinamento, mostrada em detalhes na Imagem 6 e 7. Além disso, o quarto parâmetro faz referência a arquitetura do Yolo3 e o último parâmetro refere-se aos pesos usados inicialmente para a rede.

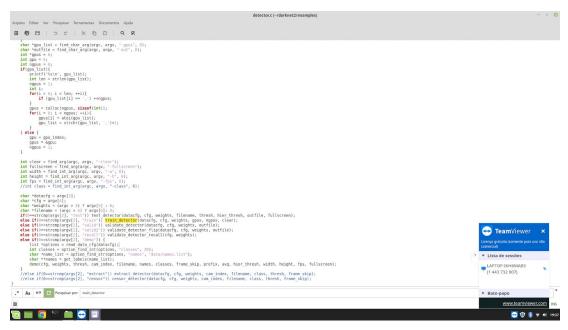


Imagem 6 - Detalhes do arquivo detector.c

Após entrada no "if" referente a string train, passada como parâmetro na linha de comando, a função "train detector", mostrada na Imagem 7, é chamada.

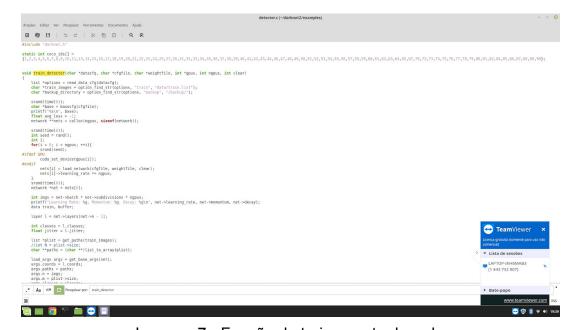


Imagem 7 - Função de treinamento da rede

Dentro desta função, há um loop no qual ocorre o treinamento, mostrado nas Imagens 8 e 9. Na Imagem 8 ocorre inicialmente a preparação das amostras.

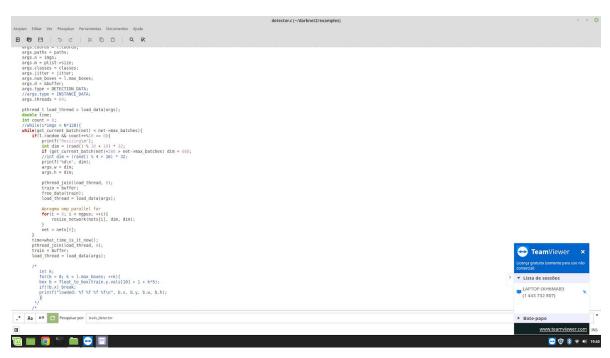


Imagem 8 - Loop de preparação das amostras

Em seguida, inicia-se então o treinamento, no loop mostrado na Imagem 9. Durante este processo, algumas métricas importantes, como o IoU (Intersection of Union) são mostradas para o usuário. Dessa forma é possível acompanhar se o treinamento está sendo bem sucedido ou não ao longo do processo.



Imagem 9 - Loop de treinamento

### Resultados

Após realizar o predict em vídeo, não foi obtido sucesso, foi observado algumas caixas delimitadoras com a tentativa de realizar a detecção, porém foi em objetos aleatórios. Nas Imagens 10 e 11 é possível observar a detecção.



Imagem 10 - Detecção mal-sucedida



Imagem 11 - Detecção mal-sucedida

Inicialmente, foi pensado que a falha no processo de detecção seria devido a problemas com o database feito pelos integrantes. Entretanto, o processo de treinamento e de predict foi realizado novamente utilizando imagens de base de dados bastante difundidas em estudos da literatura e mesmo assim resultados satisfatórios não foram obtidos. Portanto, para dar uma dimensão do que de fato deveria ter sido o resultado obtido, é mostrado na Imagem 12 os resultados obtidos

de um trabalho anterior realizado no semestre de 2019.1. Neste estudo, o objetivo foi de se realizar a detecção de balões de ar quente.

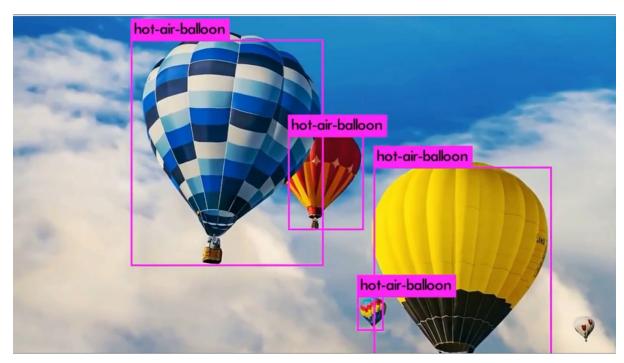


Imagem 12 - Detecção bem-sucedida

Em uma última tentativa de análise do porque o programa não estava fazendo a detecção conforme esperado, o mesmo processo de treinamento utilizando a base de dados de balões de ar quente foi realizado. Foram realizadas exatamente todas as etapas feitas no estudo elaborado no semestre de 2019.1 e o resultado obtido na data deste estudo, em 2019.2, foi insatisfatório. Os balões também não foram detectados com sucesso, assim podemos concluir que alguma falha interna ao algoritmo foi causada devido a atualização da biblioteca OpenCV, realizada na máquina no mês de novembro.

### Conclusão

Com a intenção de verificar qual era o problema que estava sendo gerado, então, foi gerado um novo treinamento utilizando balões, o qual foi um trabalho sucedido utilizado em Tópicos Avançados em Informática II. Para isso, foram utilizados os mesmos parâmetros da época da disciplina. Só que, dessa vez, ao realizar o predict, não foi obtido sucesso, ocorreu o mesmo problema da detecção das placas. Como a versão da biblioteca OpenCV é a única diferença do treinamento anterior, então, pensa-se que o bug gerado seja por causa da nova versão dessa biblioteca.