Videoanalyse und Objekttracking

1st Bartolovic Eduard *Hochschule München* München, Deutschland eduard.bartolovic0@hm.edu 2nd Thomas Willeit *Hochschule München* München, Deutschland XXXXX@hm.edu 3rd Schäfer Julia Hochschule München München, Deutschland j.schaefer0@hm.edu

Zusammenfassung-

I. KONZEPT

Ziel des Projektes ist es klassische Verfahren mit neuere DeepLearning Verfahren zu vergleichen. Dafür ist für beide arten eine Pipeline geschaffen worden.

Für die Klassische Verfahren wurde für die Objekterkennung Gausmixture verwendet und für das Tracking Sort. Für die DeepLearnig Verfahren wurde für die Objekterkennung ein Neuronales Netz und für das Tracking wurde Deepsort verwendet.

Version von Yolo. So bietet jede Version inkrementelle Verbesserung.

Unser Modell wurde bereits mit dem VOC? Datensatz vor trainiert. Es sind X Klassen erkennbar. Wir interessieren uns aber nur für einen kleineren Teil wie:

- 1) Personen
- 2) Pkw
- 3) Lkw
- 4) Busse
- 5) Fahrräder
- 6) Züge

Je nach Szenario lassen sich per Parameter die relevanten Klassen auswählen.

A Fehrer in der Erkennung**
Klassifizierung wegem schlechter Datensatz.... Zu großer Datensatz....

IV. TRACKING: SORT

Tracking ID, Boxes V.
TRACKING: DEEPSORT

VI. ZUSTANDSERKENNUNG ZÜGE Objektzähler**

UI. ANHANG

Bounding Boxes

Bounding Boxes**

Sort

| Datensatz.... | Sort | S

Abbildung 1. Konzept für das Projekt

II. OBJEKTERKENNUNG: GAUSS MIXTURE

III. OBJEKTERKENNUNG: YOLOV4

YOLO ist ein Neuronal Netz für die Echtzeit-Objekterkennung. YOLO ist die Abkürzung für 'You Only Look Once' was übersetzt 'Man sieht nur einmal hin' heißt. Es zerlegt die Aufgabe der Objekterkennung in zwei Teile. Einmal in die Objektposition über Bounding Boxes und dann in Klassifizierung zur Bestimmung der Objektklasse. Dieses System basiert auf Residualblöcken, Bounding-Box-

Dieses System basiert auf Residualblöcken, Bounding-Box-Regression und IOU-Techniken. Das Bild in ein S × S-Gitter mit den Residualblöcken aufgeteilt. Wenn der Mittelpunkt eines Objekts in eine Gitterzelle fällt, ist diese Gitterzelle für die Erkennung dieses Objekts zuständig. Jede Gitterzelle sagt B Bounding Boxes und Konfidenzwerte für diese Boxen voraus [1].

In diesem Projekt verwendeten wir die 4te und damit letzte