6. Предотвращение столкновений в воздушном пространстве

ВЫПОЛНИЛА ПИРОЖКОВА А.Д.

Требования

6. Предотвращение столкновений в воздушном пространстве

С каждым годом в воздушном пространстве появляется все больше и больше видов БПЛА. Недалеко то время, когда летающих аппаратов станет настолько много, что их столкновения друг с другом перестанут быть редкостью. Для избежания таких эксцессов, Вам предстоит разработать алгоритм, работающий на борту* БПЛА, способный детектировать окружающие его летательные аппараты с целью ухода от столкновения с ними.

Минимальные требования:

- Найти релевантный датасет летательных аппаратов (желательно, чтобы камера стояла на другом ЛА³).
- Разбить датасет на обучение/валидацию/тест.
- Подобрать архитектуру сети с учётом ограничений на производительность.
- Обучить модель.
- Сгенерировать видео работы модели на тестовых данных.
- Создать проект в гитхабе и загрузить туда код, который использовался в проекте

Дополнительные улучшения:

- Проанализировать какие ракурсы наиболее сложные для распознавания(ниже/выше горизонта; на фоне земли и т. д.)
- Проанализировать какого размера объекты могут быть обнаружены, как это соотносится с реальным расстоянием до объекта
- Подобрать оптимальную аугментацию

Время выполнения: 2-3 месяца

^{* —} алгоритм должен работать на борту БПЛА, так как не везде есть связь. Предположим, что производительность алгоритма должна быть не более 30 GFLOPs.

³ ЛА — летательный аппарат

Инструменты

- YOLO11n
- Датасеты:
 - o https://www.aicrowd.com/challenges/airborne-object-tracking-challenge#dataset
 - https://universe.roboflow.com/airborne-object-detection/airborne-object-detection-4aod4/dataset/6
- Библиотеки:
 - o Calflops
 - o ultralytics
 - o cv2
 - o Matplotlib
 - o PIL

Аугментация датасета

- Кол-во изображений:
- Для обучения: 5360
- Для тестирования: 324
- Для валидации : 1276
- Bcero: 6960
- Для подбора оптимальной аугментации использовался тюнинг гиперпараметров модели Yolo (model.tune)

```
search space = {
    "lr0": (1e-5, 1e-1),
    "degrees": (0.0, 45.0),
    "hsv h" : (0.0, 0.1),
    "hsv s" : (0.0, 0.9),
    "hsv v" : (0.0, 0.9),
    "mosaic" : (0.0, 0.0),
    "fliplr": (0.0, 1.0),
    "mixup": (0.0, 0.0),
    "copy paste": (0.0, 0.0),
    "scale" : (0.0, 0.9)
results = model.tune(
    data="data.yaml",
    epochs=10,
    iterations=35,
    optimizer="AdamW",
    space=search space,
    plots=False,
    save=False,
    val=False,
```

Оптимальная аугментация :

```
lr0: 0.0037
degrees: 0.0
hsv_h: 0.01002
hsv_s: 0.84741
hsv_v: 0.23289
mosaic: 0.0
fliplr: 0.56761
mixup: 0.0
copy_paste: 0.0
scale: 0.73079
```

Тренировка и валидация модели YOLO11n

Модель была натренирована с данными параметрами:

```
train_results = model.train(
    data="data.yaml",
    epochs=100,
    imgsz=640,
    device="cpu",
    cfg = "best_hyperparameters.yaml",
)
```

Результат валидации модели:

```
Ultralytics 8.3.40 Python-3.13.2 torch-2.6.0+cpu CPU (12th Gen Intel Core(TM) i5-12450H)
YOLO11n summary (fused): 238 layers, 2,582,347 parameters, 0 gradients, 6.3 GFLOPs
val: Scanning C:\Users\Public\ObjDetection\valid\labels.cache... 638 images, 5 backgrounds, 0 corrupt: 100%
                                                                                                                     | 638/638 [00:00<?, ?it/s]
                                                                        mAP50 mAP50-95): 100%
                                                                                                        | 40/40 [00:50<00:00, 1.27s/it]
                 Class
                           Images Instances
                                                  Box(P
                                                                R
                   all
                                                  0.972
                                                                                   0.634
                                         841
                                                             0.955
                                                                        0.966
Speed: 0.8ms preprocess, 56.0ms inference, 0.0ms loss, 0.6ms postprocess per image
```

Примеры детекции

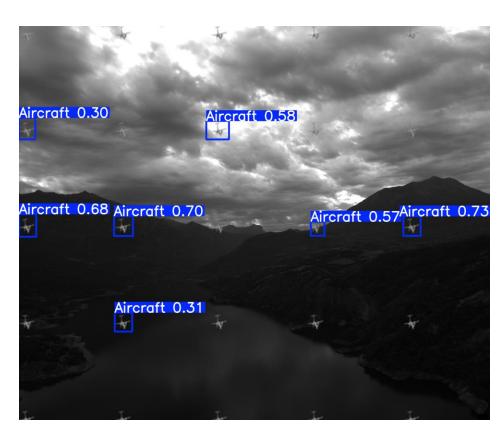




Производительность

- Total Training Params: 0
- fwd MACs: 9.47 GMACs
- fwd FLOPs: 22.61 GFLOPS
- fwd+bwd MACs: 28.4 GMACs
- fwd+bwd FLOPs: 67.82 GFLOPS
- yolo11n-FlyingObjDet_ver5.pt FLOPs:22.61 GFLOPS MACs:9.47 GMACs Params:0

Ракурс

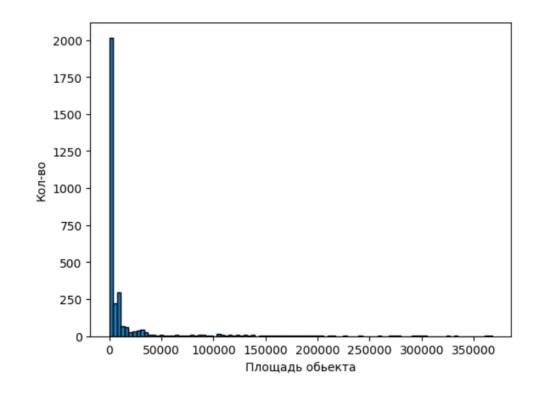




Размер

Самый маленький(по площади) найденный летательный аппарат: 77.09352437406778

Самый крупный (по площади) найденный летательный аппарат: 367743.7172393203



Спасибо за внимание