

Санкт-Петербургский государственный электротехнический университет им.  
В.И. Ульянова (Ленина)

Разработка алгоритма обнаружения свободных парковочных мест  
рядом с жилыми домами с использованием нейросетей

Выполнила:	Костебелова Елизавета Константиновна, гр. 0303
Руководитель:	Борисенко Константин Алексеевич, к.т.н., доцент

Санкт-Петербург, 2024

# Цель и задачи

**Актуальность:** повышение удобства поиска парковки для автомобилей в городах с применением нейросетей

**Цель:** исследование возможности обучения нейронных сетей для детектирования свободных парковочных мест

## Задачи:

1. Разбор аналогов и выбор нейросетей
2. Выбор метрик для оценки моделей
3. Определение алгоритма обучения
4. Создание и обработка датасета
5. Обучение моделей нейросетей
6. Составление сравнительной характеристики полученных результатов

# Разбор аналогов и выбор нейросетей

Таблица 1. Сравнение аналогов.

Критерий/Аналог	Учёт бесплатных парковок	Актуальные данные о количестве свободных парковочных мест	Применение детектирования по фото или видео
«Парковки Санкт-Петербург»	Не ведётся	Доступны	Не применяется
«Яндекс.Парковки»	Ведётся	Не всегда актуальны	Не применяется
«Умные парковки»	Ведётся	Доступны	Применяется, но присутствуют частые затруднения
«Парковки России»	Не ведётся	Доступны	Не применяется
«GetPark: паркшеринг сервис»	Не ведётся	Доступны	Не применяется

# Выбор метрик для оценки моделей

- Intersection over Union, IoU — отношение площадей ограничивающих рамок

$$IoU = \frac{S(A \cap B)}{S(A \cup B)},$$

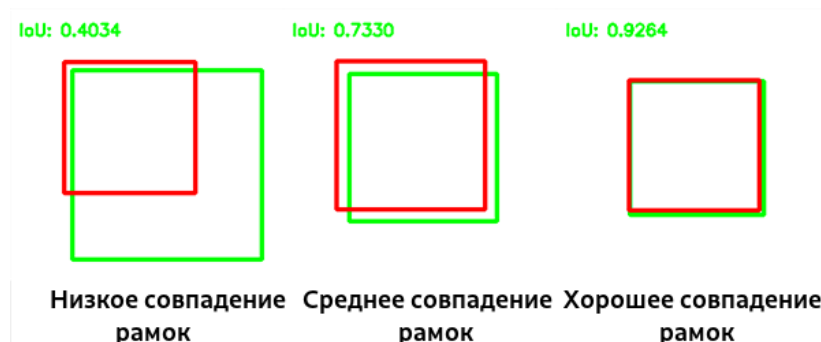
где  $A$  и  $B$  — предсказанная ограничивающая рамка и настоящая ограничивающая рамка соответственно

- mean Average Precision,  $mAP$  — усреднённая по всем категориям величина средней точности (англ. Average Precision, AP)

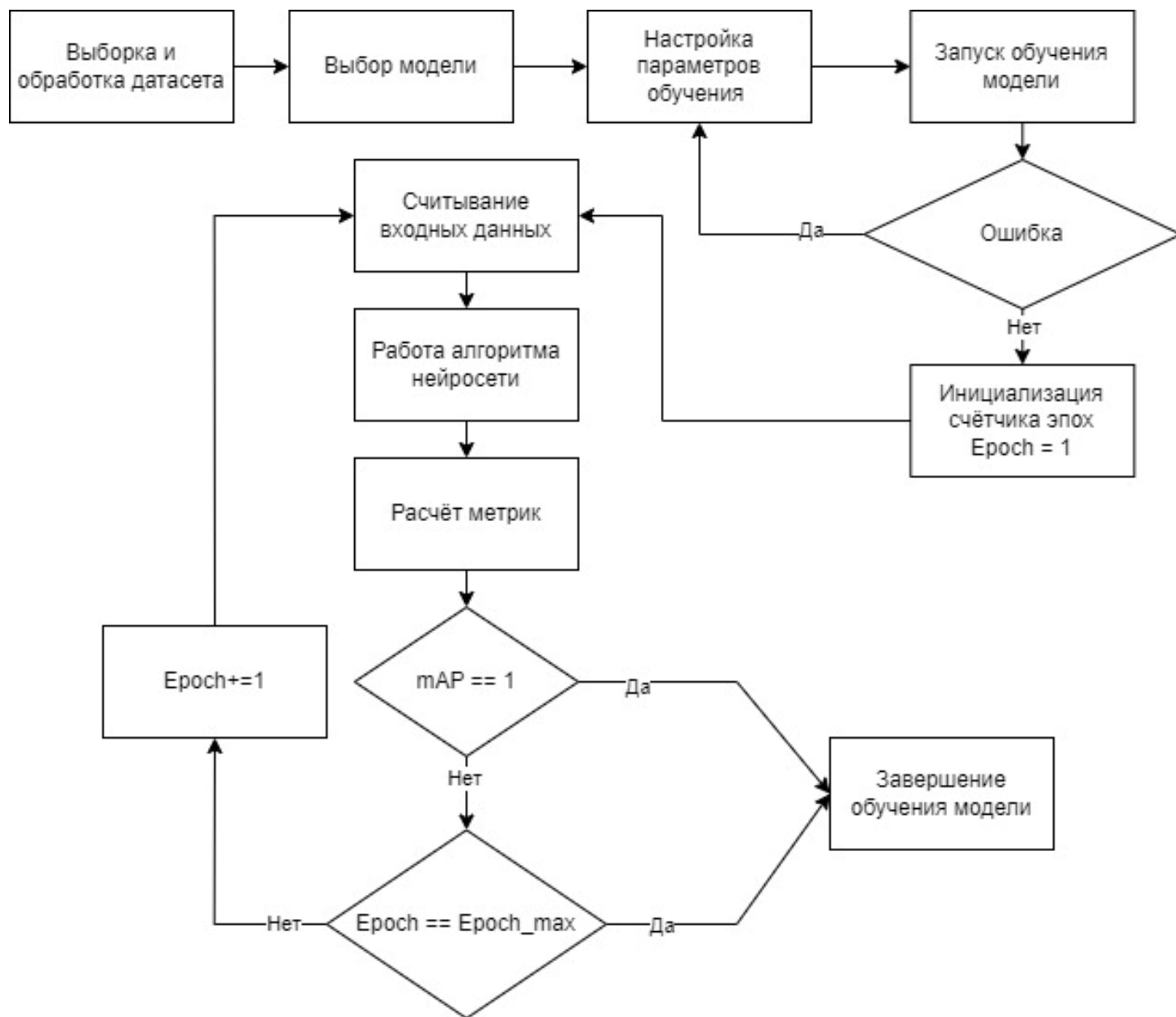
$$AP = \int_0^1 p(r)dr, \quad mAP = \overline{AP},$$

где  $p$  — точность,  $r$  — полнота из предположения, что ограничивающая рамка определена верно, если  $IoU \geq 0.5$

- $mAP50$  — средняя точность, рассчитанная при пороге  $IoU = 0.5$ .
- $mAP50: 95$  — средняя точность при различных порогах  $IoU$ , от 0.5 до 0.95, с шагом 0.05.

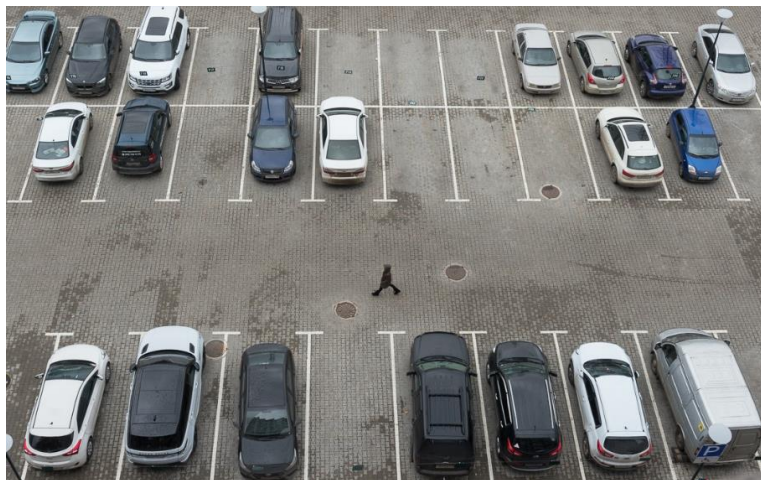


# Определение алгоритма обучения

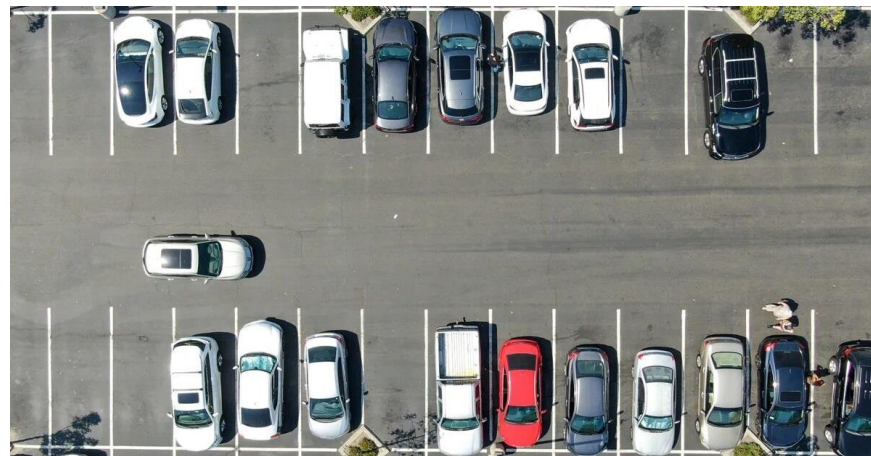


# Создание и обработка датасета

Тренировочный набор составляет 1122 фотографии, а проверочный – 180.



Изображение во время облачной погоды



Изображение во время солнечной погоды



Изображение во время дождливой погоды



# Обучение моделей

Параметры системы: Профессор – Intel(R) Core(TM) i5-10300H CPU @ 2.50GHz.

Оперативная память – 16,0 ГБ.

Видеокарта – NVIDIA GeForce GTX 1650.

## Параметры для обучения YOLO:

Эпохи обучения (epochs) – 50.

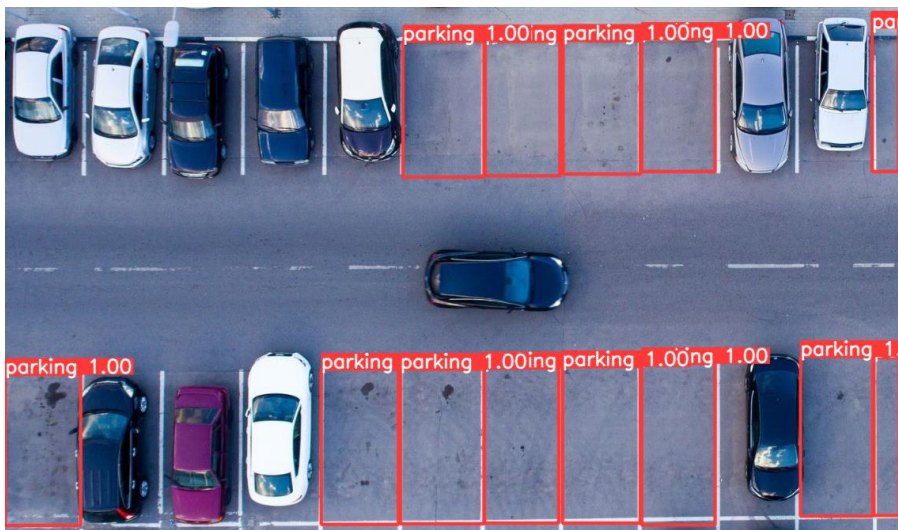
Размер пакета (batch) – 16.

Размер изображений (image\_size) – 640.

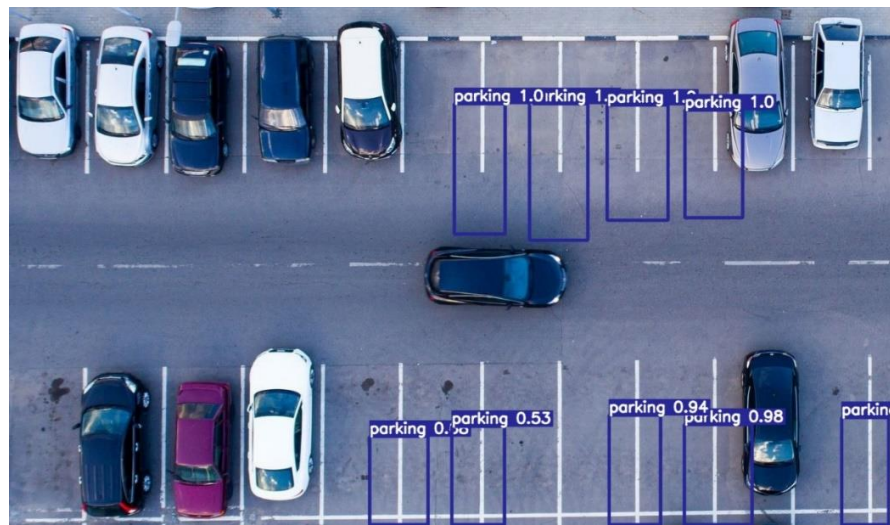
## Параметры для обучения Faster R-CNN:

Эпохи обучения (epochs) – 50.

Размер пакета (batch) – 2.



## Результат детектирования обученной модели YOLO Small



## Результат детектирования обученной модели Faster R-CNN ResNet-50

# Составление сравнительной характеристики полученных результатов. Модели YOLO.



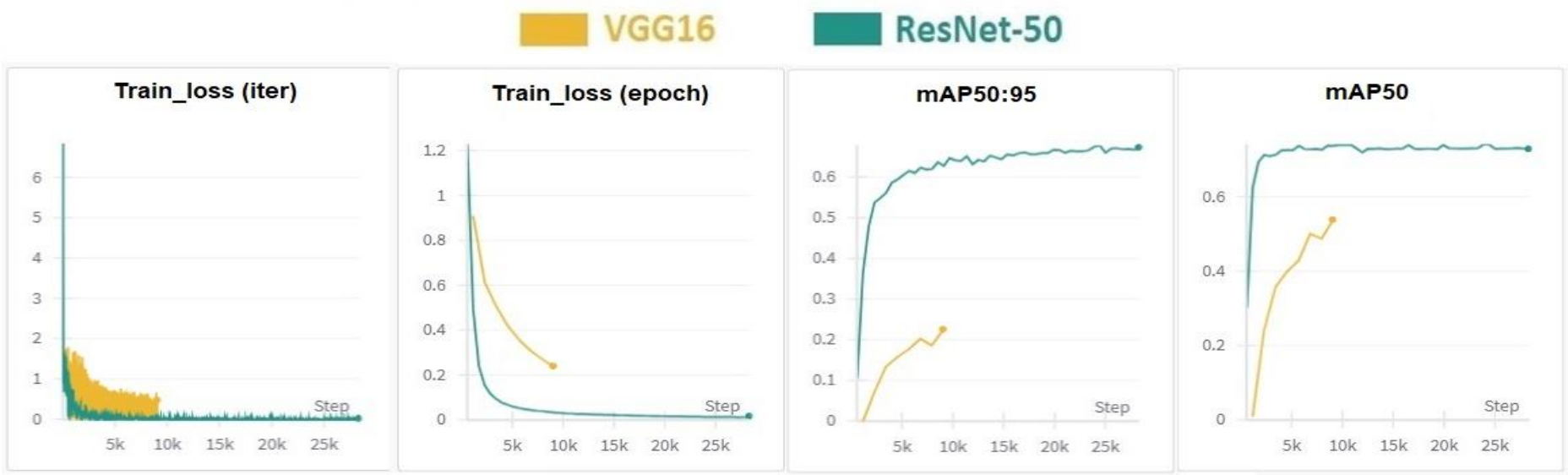
Сравнительная диаграмма метрик оценки качества обучения

Модель Small имеет лучшие показатели относительно точности и времени обучения.

Для визуализации и отслеживания обучения трёх моделей, использовался фреймворк для изучения экспериментов машинного обучения — ClearML.



# Составление сравнительной характеристики полученных результатов. Модели Faster R-CNN.



Сравнительные графики изменения метрик оценки качества обучения

Модель ResNet-50 обладает лучшими показателями, за исключением времени обучения модели.

Для отслеживания и визуализации процесса глубокого обучения использовался набор инструментов машинного обучения Weights & Biases.

# Составление сравнительной характеристики полученных результатов.

Таблица 2. Сравнение моделей.

Модель/Критерий	mAP at 0.50 IoU	mAP at 0.50:0.95 IoU	Время обучения
YOLO Nano	0.738	0.56	7 часов 2 минуты
YOLO Small	0.841	0.693	15 часов 6 минут
YOLO Medium	0.838	0.698	28 часов 3 минуты
Faster R-CNN ResNet-50	0.73	0.673	10 часов 58 минут
Faster R-CNN VGG16	0.539	0.226	1 час 35 минут

# Заключение

- Было успешно обучено несколько нейросетей детектированию нового объекта «parking»
- Исследованы и оценены по выбранным метрикам обученные модели нейросетей YOLO и Faster R-CNN
- Проведено сравнение результатов скорости обучения и качества способности обнаружения каждой модели
- Сделан вывод о том, что модель YOLO Small демонстрирует наилучшие показатели точности обнаружения свободных парковочных мест при относительно низком времени обучения
- Для достижения более высокой точности обнаружения требуется использование вычислительной техники с большей мощностью

Дальнейшие исследования могут быть направлены на оптимизацию модели YOLO Small для повышения точности обнаружения, а также на разработку приложений, использующих обученную модель, для определения свободных парковочных мест во дворах жилых домов.

# Апробация работы

- Репозиторий проекта: [https://github.com/Kostebelova-Elizaveta/vkr\\_0303\\_KostebelovaEK\\_parking\\_detecting\\_cnn](https://github.com/Kostebelova-Elizaveta/vkr_0303_KostebelovaEK_parking_detecting_cnn)