

IEEE INTERNATIONAL ELECTRIC MACHINES
AND DRIVES CONFERENCE

June 1-4, 2003

Madison, Wisconsin

Detección computacional de objetos para cumplimiento de planogramas en OXXO

Autores

-Barredez Ríos, Carlos Andrés -Sánchez Pérez, Raúl Andrés

Profesor: Balderas Silva, David Christopher

-Delgado Ríos, Leonardo -Hure, Marin Joseph

Profesor:López Bernal, Diego

Introducción

La problemática principal radica en el tiempo y esfuerzo significativo que los colaboradores en tienda dedican al proceso manual denominado "cumplimiento de planograma". Este proceso implica verificar el acomodo adecuado de los productos en los anaqueles.

Este proyecto utiliza visión computacional para agilizar y mejorar el cumplimiento de planograma en tiendas. Reduciendo la carga manual, la solución detecta y notifica desviaciones y proporciona instrucciones precisas, optimizando así la eficiencia y el cumplimiento operativo

Recolección de información

La recolección de imágenes desde recursos presenciales a recursos digitales fue un aspecto crucial en nuestro proyecto, ya que se necesitaban datos de calidad que al final serían la representación de la eficiencia de nuestra solución

- Se recolectaron aproximadamente 2000 imágenes de 36 productos en total.
- Se estima una cantidad de 50-100 imágenes por producto

Además de lo mencionado se realizó Data Augmentation llevando al dataset a contener una cantidad de más de 3500 imágenes

Etiquetado de imágenes

Se utilizaron dos herramientas diferentes para etiquetar la gran cantidad de imágenes de nuestro dataset.

Supervisely

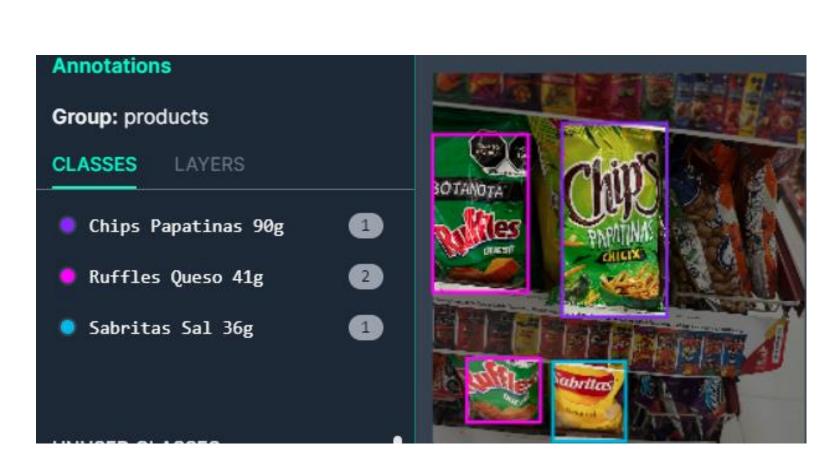
Esta herramienta nos permitía etiquetar los objetos con mascaras, llevando a una selección muy precisa



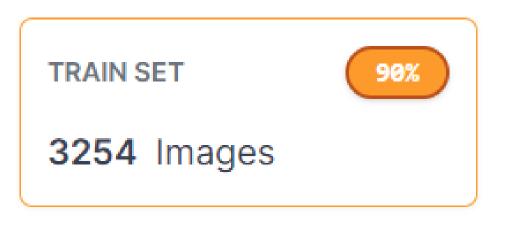
Etiquetado con masks

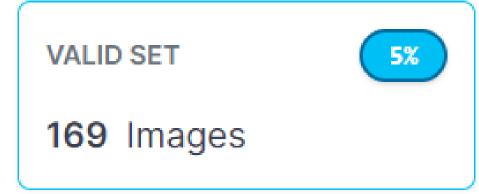
Roboflow

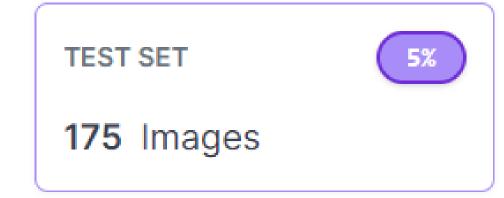
Esta herramienta utiliza bounding- boxes para etiquetar objetos, finalmente su compatibilidad resultó ser la ventaja decisiva



Etiquetado con bounding boxes







Dataset split

Modelo de visión

Se hizo una preselección de tres modelos a desarrollar, con el fin de comparar sus resultados, limitantes y aplicación en términos del proyecto.

Se utilizaron datos de la seccion de papas para esta etapa



OCI Vision nos presentó buenos resultados, sin embargo, sus limitantes en cuanto a recursos para cuentas gratuitas nos hicieron descartarlo



Detección OCI Vision



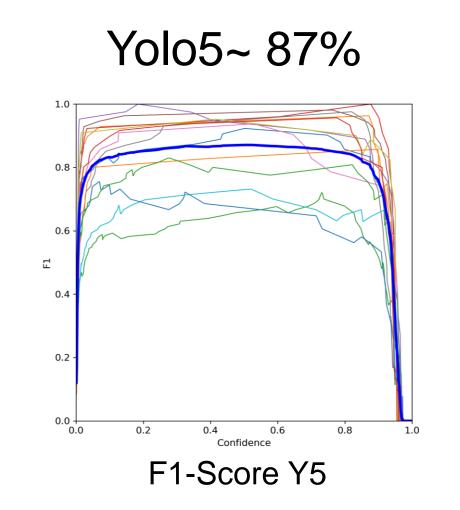
Nuestro modelo CNN utilizo maks en lugar de bounding boxes, sin embargo, su aplicación se descartó debido a un modelo aún más eficiente

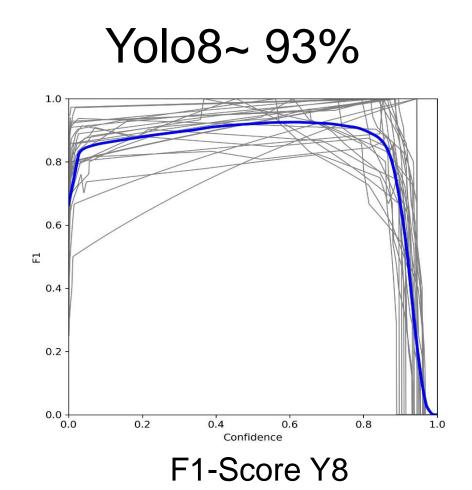


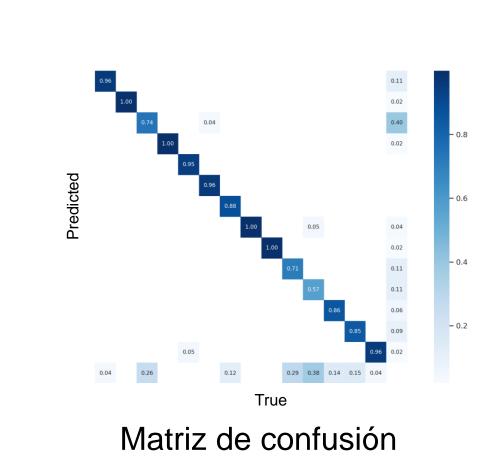
Detección CNN con masks



Nuestro modelo seleccionado fue Yolo8, demostrando la mejor capacidad en detección de objetos, igualmente se realizaron pruebas con Yolo5



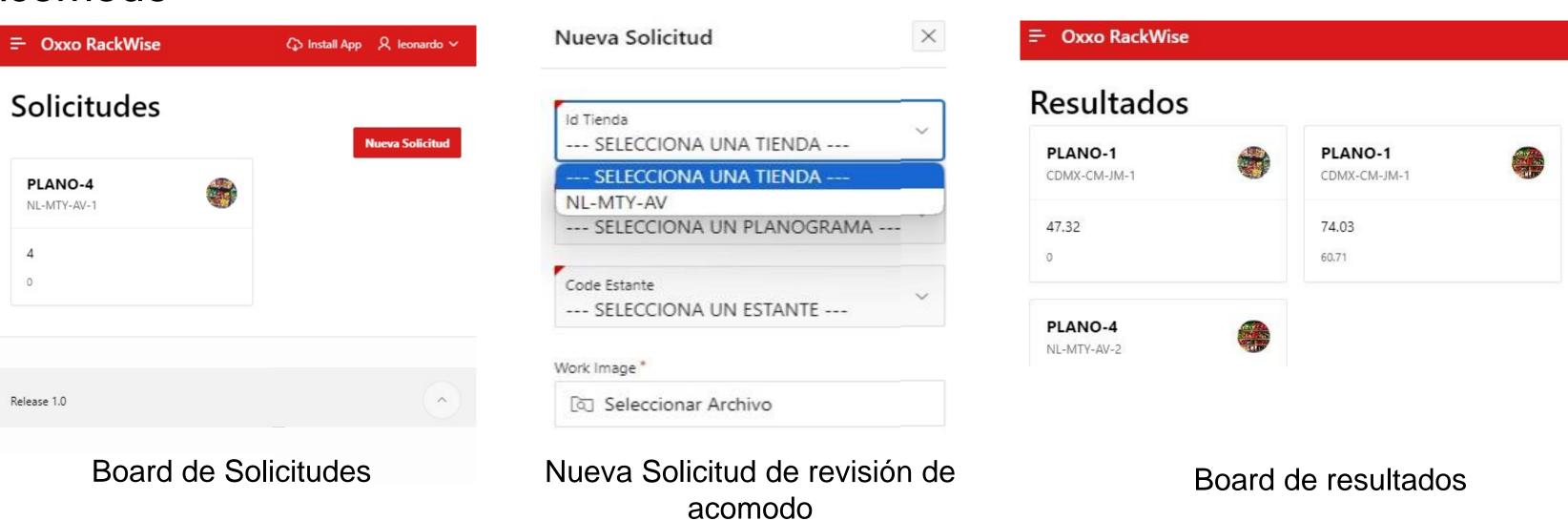




Aplicación

Nuestra aplicación se desarrolló con el entorno Apex de Oracle ya que presentaba compatibilidad con nuestro proyecto.

La aplicación es funcional en pc o dispositivo móvil utiliza una conexión a internet para registrar solicitudes y posteriormente acceder a los resultados procesados por el modelo computacional donde se realizan sugerencias de acomodo



ld MI Work ↑≞	Result Image	Product Code	Product Count	Result Suggestion	Result Precision
PLANO-4	[datatype]	40	2	Producto detectado no esta en	91.5
	[====, [==]			configuracion. Producto detectado no esta en	
PLANO-4	[datatype]	10	2	configuracion.	83.14
PLANO-4	[datatype]	38	5	Producto detectado no esta en configuracion.	87.09
PLANO-4	[datatype]	11	2	Producto detectado no esta en configuracion.	87.86

Revisión de resultados

Conclusiones

Navegando a través de los recursos limitados y mediante la clasificación de prioridades se logró entregar una solución inicial para el problema, las áreas de mejora son abundantes, especialmente hablando de cuestiones de arreglo de bugs, mejora de visuales, etc.