





Lightweight Super-Resolution enhanced network for Object-Detection in Remote Sensing: validation and testing on satellite and space debris detection

#### **Marco Milanese**

Ingegneria Informatica e dell'Automazione

Relatore:

Prof. Nicola Cordeschi

Correlatore:

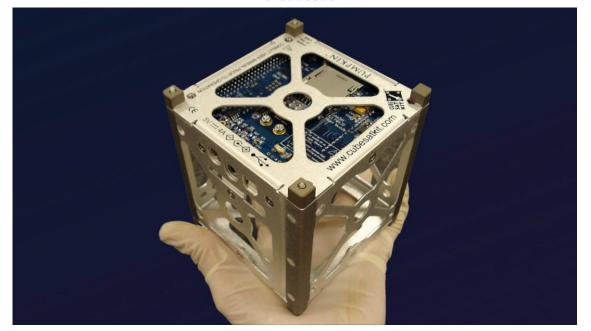
Dott. Mahshid Kenari Narimani

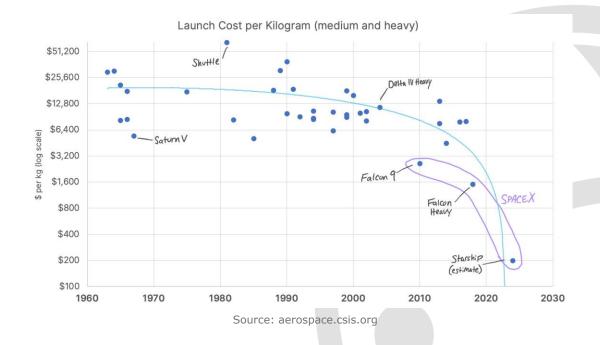
## **Introduzione**



L'avanzamento tecnologico nel settore spaziale ha causato nell'ultimo decennio una drastica diminuzione dei costi di lancio.







Le università possono sviluppare satelliti con un budget limitato come i CubeSat.

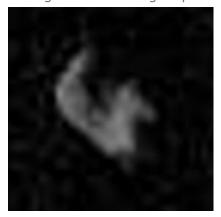
# **Upsampling – Algoritmi Tradizionali**

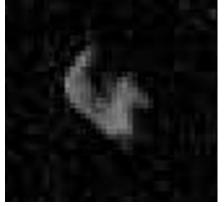


Le limitazioni in termini di budget e spazio non consentono l'uso di strumenti avanzati. Quindi spesso i CubeSat montano hardware con caratteristiche tecniche limitate.

Ad esempio, le fotocamere possono catturare solo immagini in bianco e nero e con bassissima risoluzione.

Dettaglio di un immagine prima e dopo l'interpolazione bilineare







Esempio di immagini a bassa risoluzione

I satelliti hanno bisogno di immagini ad alta risoluzione per task come la rilevazione di altri satelliti o di detriti spaziali.

Le tecniche di upsampling classiche però non sono all'altezza.

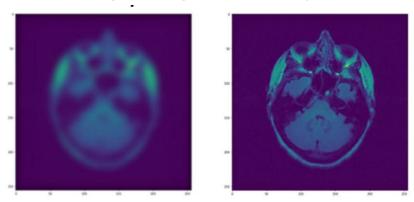
Marco Milanese 3

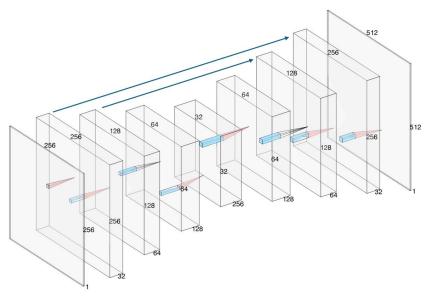
# **Upsampling – Reti Neurali**



Un'alternativa all'upsampling tradizionale sono le reti neurali per la «Super-Resolution», che generano un immagine in alta risoluzione a partire da una a bassa risoluzione.







Rete Neurale per la Super-Resolution

I modelli di *Super-Resolution* sono comunemente utilizzati in ambito medico per migliorare TAC e risonanze magnetiche.

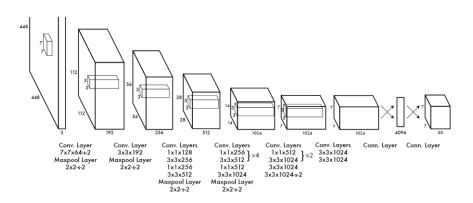
# **Soluzione Proposta**

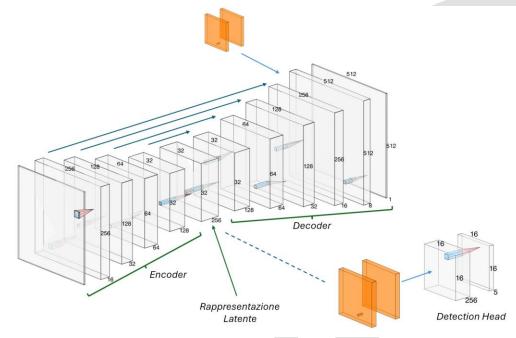


La soluzione proposta dalla tesi consente di svolgere con una sola rete la *Super-Resolution* e la localizzazione degli oggetti nelle immagini.

La rete è stata progettata per essere efficiente e poco costosa in termini computazionali.

Rete neurale per lo svolgimento della Object Detection





Rete Neurale proposta per la SR e OD

La rete è costituita di tre componenti:

- Encoder
- Decoder
- Detection Head

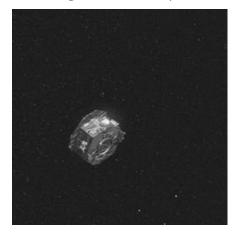
## I Dataset

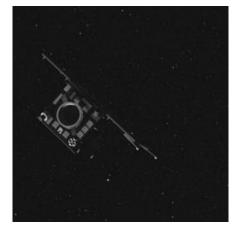


Per allenare la rete neurale a generare immagini dettagliate e a predire correttamente la posizione degli oggetti nell'immagine sono stati usati 2 dataset:

- SPARK 2022
- Space Debris Dataset

Immagini convertite per simulare gli strumenti di un CubeSat







A sinistra un immagine da SPARK e a destra una da Space Debris Dataset

Per simulare le limitate risorse tecniche della strumentazione di bordo di un CubeSat le immagini sono state convertite in bianco e nero e portate ad una risoluzione di appena 256x256 pixel.

# Il training

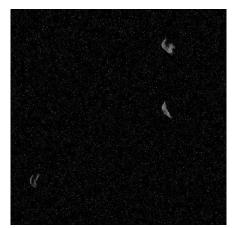


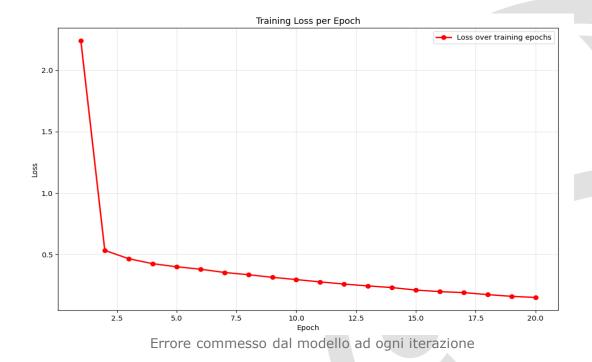
Il modello proposto è stato allenato con 20.000 immagini da ogni dataset.

La funzione errore è composta da più termini per spingere il modello a migliorare sia la *Super-Resolution* che la localizzazione degli oggetti.

Immagine a bassa risoluzione e corrispondente immagine ad alta risoluzione







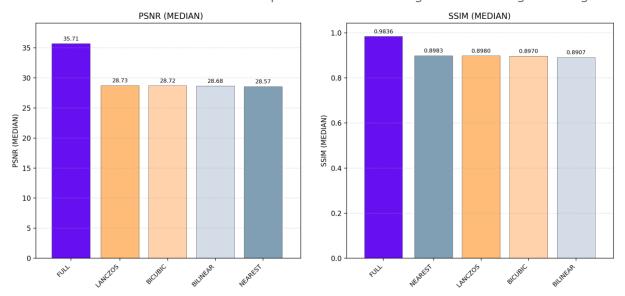
Il grafico mostra come l'errore commesso dal modello diminuisca ad ogni epoca di training, fino ad arrivare quasi a zero.

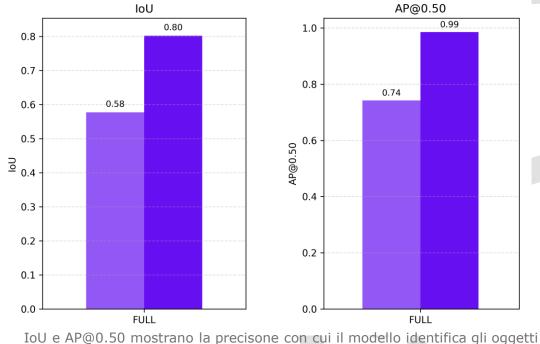
## Risultati



Per testare l'efficacia del metodo proposto sono state usate 5.000 immagini da ognuno dei due dataset che il modello non aveva mai incontrato nel training.

PSNR e SSIM ottenuti mostrano la capacità del modello di generare immagini dettagliate



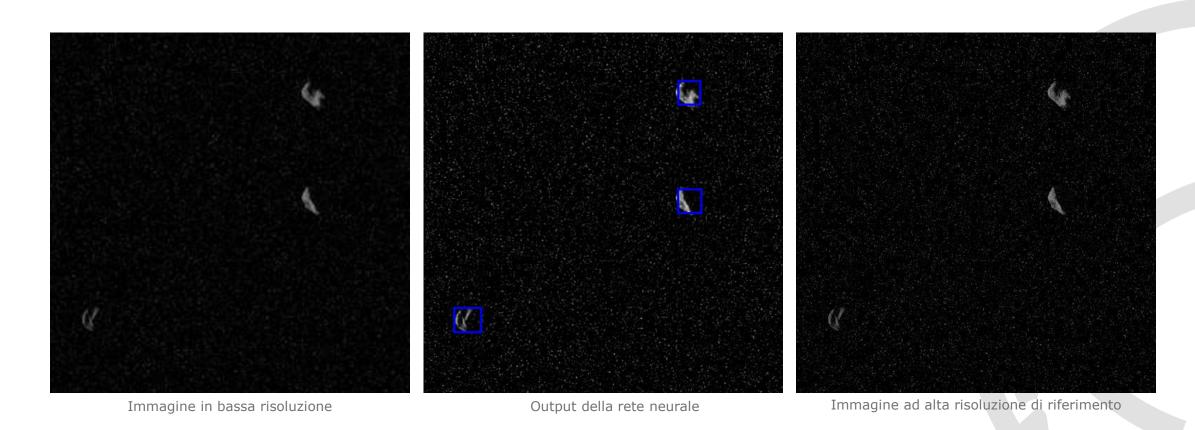


I grafici a sinistra mostrano le metriche usate per valutare la Super-Resolution, in alto quelle per valutare la *Object-Detection*.

**Marco Milanese** 

# Conclusione





Si è dimostrato quindi come la rete proposta possa svolgere in maniera ottima entrambe le task, mantenendo un costo computazionale e peso in RAM minimo.

Marco Milanese 9







# Grazie!

#### **Marco Milanese**

Ingegneria Informatica e dell'Automazione

### **Relatore:**

Prof. Nicola Cordeschi

#### **Correlatore:**

Dott.ssa *Mahshid Kenari Narimani*