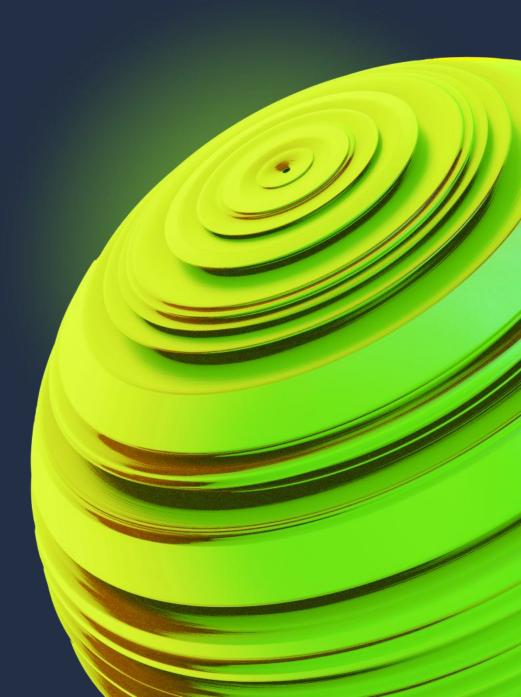




Итоговый проект по курсу ML-инженер

Детекция и классификация дорожных знаков



Цель и задачи проекта



Цель

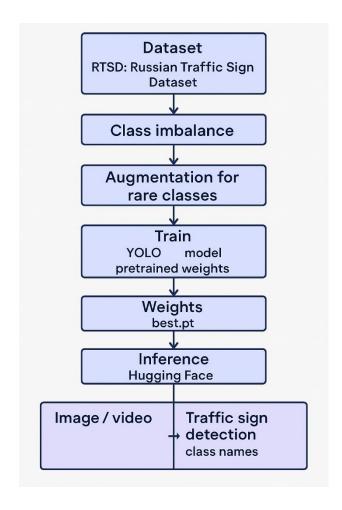
Разработать приложение, которое обнаруживает и классифицирует дорожные знаки по ПДД РФ.

Задачи

- Выбрать подходящий датасет и модель.
- Провести первичный анализ данных.
- Подготовить датасет для обучения.
- Подобрать и обучить модель.
- Сделать приложение при помощи Gradio или Streamlit для обнаружения и классификации дорожных знаков.

Диаграмма пайплайна обучения и инференса модели







Исходный датасет



Датасет взят с платформы Kaggle - RTSD (Russian Traffic Sign Dataset)

- Содержит видеокадры дорожной обстановки (разрешение 1280×720 1920×1080), снятые с бортового регистратора в разных сезонах, в разное время суток и при разной погоде
- 179138 изображений в датасете.
- 59188 аннотаций (размеченных знаков).
- 155 уникальных классов (наименований) знаков.
- Разметка типа 2_1 означает Знак 2.1
 по ПДД РФ «Главная дорога»

Обработанная разметка





Исходная разметка



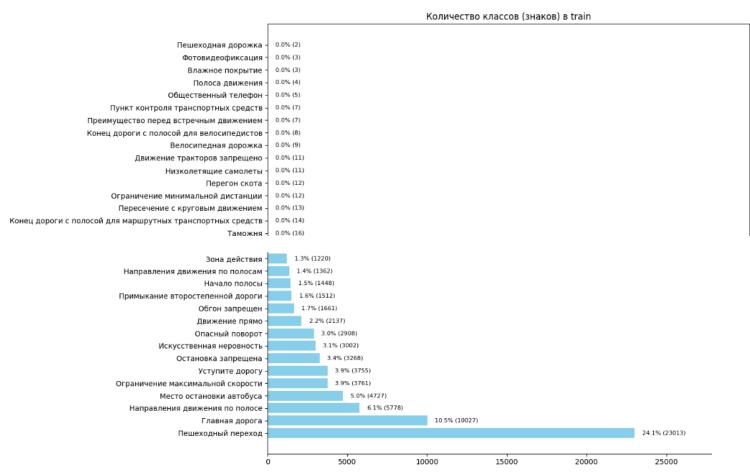


Исходный датасет. Дисбаланс классов.



Датасет имеет большой дисбаланс классов.

- Самый распространённый знак – «Пешеходный переход» (23013 боксов)
- 121 из 155 знаков находятся за чертой менее 500 экземпляров.
- Для увеличения экземпляров знаков было принято решение использовать аугментации для редких классов (менее 500).



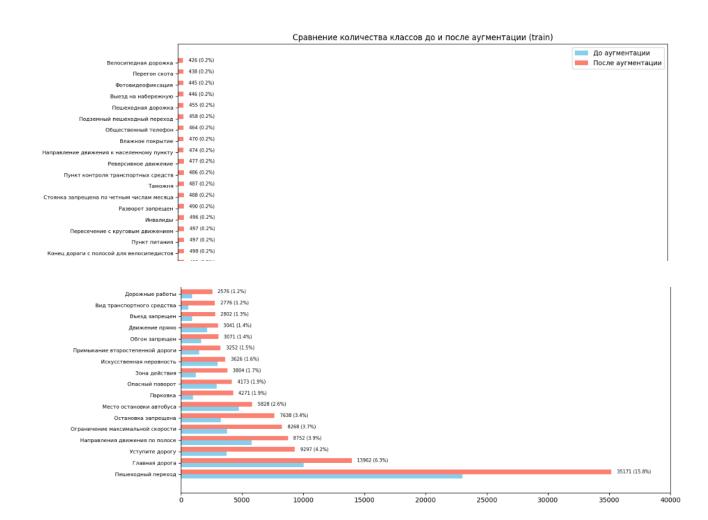




Были применены Albumentations аугментации.

- Rotate,
- RandomBrightnessContrast,
- > CLAHE,
- > HorizontalFlip,
- Perspective
- > Affine.

Видим, что подросли не только редкие классы, но и классы, у которых изначально было больше 500 боксов. Это связано с тем, что на одном изображении может быть несколько знаков, поэтому применяя аугментацию, мы меняем положение бокса как для редкого класса, так и для всех остальных классов, которые есть на изображении.



Примеры изображений после аугментации



aug_74_17336.jpg

Уступите дорогу

Конец населенного пункта

пешеходный переход

Пешеходный переход

Пешеходный переход

Ограничение массы, приходящейся на ось транспортного средства





Модель YOLO



В качестве обучаемых моделей были выбраны <u>YOLO11s</u> и <u>YOLO12s</u>.

Для обучения моделей *YOLO* необходимо привести данные в такой формат:

Были выбраны модели *YOLO*, так как нам необходимо быстро и на лету обнаруживать и классифицировать дорожные знаки.

YOLO_FORMAT/

|— images/

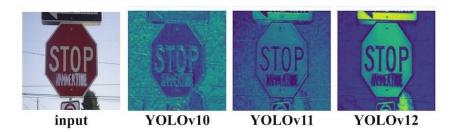
| — train / ← данные с аугментацией

| — val / ← данные без аугментации

— labels/

— train /
— val /

Модель *YOLO11* использует улучшенную backbone и neck-архитектуру, что повышает возможности извлечения признаков для более точного обнаружения объектов и выполнения сложных задач.



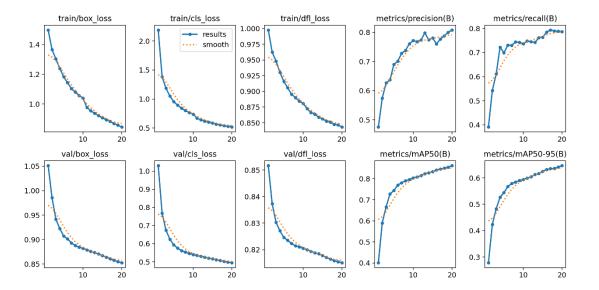
YOLO12 Модель представляет архитектуру, ориентированную внимание, которая отходит от традиционных подходов на основе CNN, используемых в предыдущих моделях YOLO, но при этом сохраняет скорость инференса в реальном времени, необходимую для многих приложений. Эта модель достигает современной точности обнаружения объектов благодаря новым методологическим инновациям в механизмах внимания общей архитектуре сети, сохраняя при этом производительность в реальном времени.

Обучение Моделей YOLO



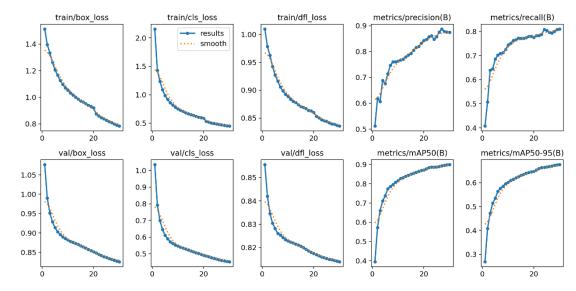
Модель <u>YOLO11s</u> обучалась на 20 эпохах (15 часов)

На видеокарте T4 (Colab) + GeForce RTX 3060 12GB



Модель <u>YOLO12s</u> обучалась на 30 эпохах (28,5 часов)

На видеокарте T4 (Colab) + GeForce RTX 3060 12GB

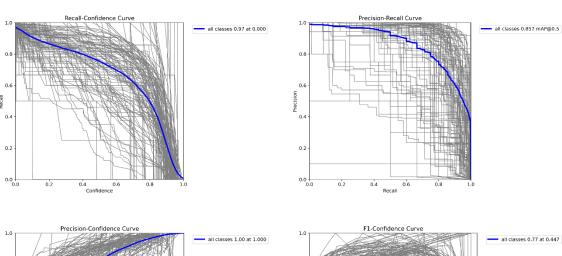


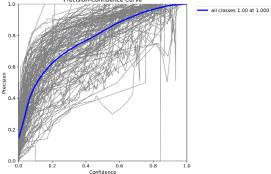
Обучение Моделей YOLO

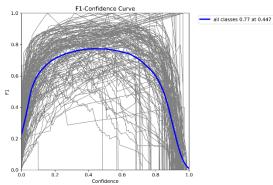


Модель <u>YOLO11s</u> обучалась на 20 эпохах (15 часов)

На видеокарте T4 (Colab) + GeForce RTX 3060 12GB

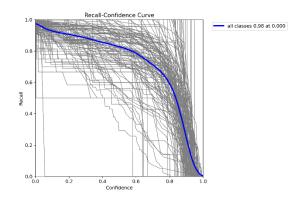


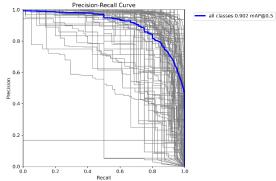


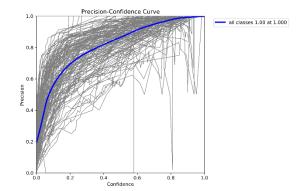


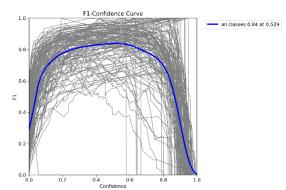
Модель <u>YOLO12s</u> обучалась на 30 эпохах (28,5 часов)

На видеокарте T4 (Colab) + GeForce RTX 3060 12GB









Обучение Моделей YOLO

iΟ

Модель <u>YOLO11s</u> обучалась на 20 эпохах (15 часов)

На видеокарте T4 (Colab) + GeForce RTX 3060 12GB





--- Val batch labels

Train batch



--- Val batch pred

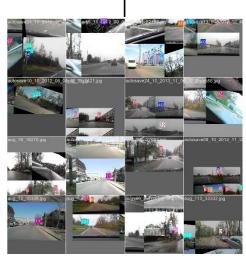
Модель <u>YOLO12s</u> обучалась на 30 эпохах (28,5 часов)

На видеокарте T4 (Colab) + GeForce RTX 3060 12GB



--- Val batch labels

Train batch





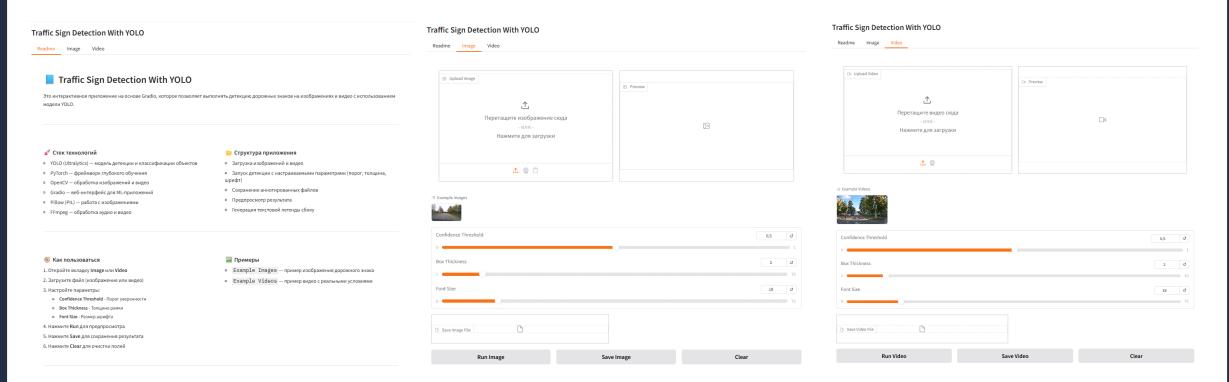
--- Val batch pred

Демо-приложение на Gradio



Для инференса была выбрана модель YOLO11s ('best.pt').

Было написано приложение <u>Traffic Sign Detection With YOLO</u> с помощью библиотеки <u>Gradio</u> и загружено на сайт <u>Hugging Face</u>

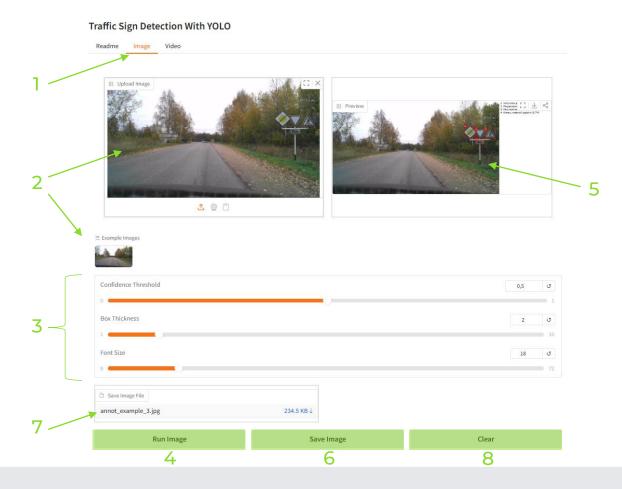


Демо-приложение на Gradio



Для инференса была выбрана модель YOLO11s ('best.pt').

Было написано приложение <u>Traffic Sign Detection With YOLO</u> с помощью библиотеки <u>Gradio</u> и загружено на сайт <u>Hugging Face</u>



Как пользоваться приложением

- 1. Откройте вкладку Image или Video.
- 2. Загрузите файл (изображение или видео), используя загрузчик или веб-камеру. Для примера можно использовать Example Images или Example Videos.
- 3. Настройте параметры:
 - > Confidence Threshold Порог уверенности
 - ► Box Thickness Толщина рамки
 - Font Size Размер шрифта
- 4. Нажмите Run Image или Run Video для предпросмотра.
- 5. В окне предпросмотра (*Preview*) появится результат детекции и классификации.
- 6. Нажмите Save Image или Save Video для сохранения результата.
- 7. В окне Save Image File или Save Video File появится ссылка для скачивания.
- 8. Нажмите *Clear* для очистки полей.

Общие выводы



Для решения поставленных задач были выполнены следующие шаги:

- > Был выбран датасет RTSD (Russian Traffic Sign Dataset).
- Для борьбы с дисбалансом классов были применены аугментации редких классов.
- ▶ Для обучения были выбраны модели <u>YOLO11s</u> и <u>YOLO12s</u>.
- У Исходя из полученных метрик, а также качества предсказаний на тестовых изображениях, была выбрана модель для инференса *YOLO11s* с best.pt весами.
- ▶ Было написано приложение <u>Traffic Sign Detection With YOLO</u> с помощью библиотеки <u>Gradio</u> и загружено на сайт <u>Hugging Face</u>.
- ▶ Полный код итоговой работы, включающий в себя загрузку и предобработку данных, обучение модели находится в файле RussianTrafficSignProject.ipynb

Планы по доработке



- Добавление GAN (Generative Adversarial Network) для генерации синтетических изображений дорожных знаков для решения проблемы дисбаланса данных в категориях.
- ▶ Использование других моделей для обучения (RetinaNet + Focal Loss, Faster R-CNN)
- > Дообучить нашу кастомную модель *YOLO11s("best.pt")* на новых данных (например GTSRB German Traffic Sign Recognition Benchmark).
- У Использование новых аугментаций, увеличение количества эпох обучения и уменьшение learning rate и т.д.



Спасибо за внимание!

Контакты Сайт https://huggingface.co/NizaevEdgar +79828166000 Telegram @edgar_nizaev