Járművek trajektóriájinak előrejelzése machine learning modellekkel

PÉTER BENCE MÉRNÖKINFORMATIKA BSC 6. FÉLÉV*, Széchenyi István Egyetem, Hungary DR. HORVÁTH ANDRÁS, Széchenyi István Egyetem, Hungary AGG ÁRON PHD HALLGATÓ, Széchenyi István Egyetem, Hungary





Az ITS (intelligent transportation system) egyre nagyobb teret hódít napjainkban és rengeteg különböző területen alkalmazzák ezeket a rendszereket. A közlekedési csomópontok elemzése egy frekventált terület az ITS alkalmazásában. Célunk, gépi látás és gépi tanulás felhasználásával, közlekedési csomópontok elemzésének automatizálása és felgyorsítása. A kutatásban lefektetett alapgondolatokat, kifejlesztett keretrendszert és a felmerülő probélmák megoldásait, a gyakorlatban balesetek megelőzésére, renitens viselkedések kiszűrésére és forgalomirányító renszerek támogatásá-ra lehet használni. A kutatásban egy trajektória osztályozó módszert ismertetünk,

Authors' addresses: Péter Bence Mérnökinformatika BSc 6. félév, Széchenyi István Egyetem, Győr, Hungary; Dr. Horváth András, Széchenyi István Egyetem, Győr, Hungary; Agg Áron PhD hallgató, Széchenyi István Egyetem, Győr, Hungary.

amely objektumdetektálás és objektumkövetés segítségével elemezi a közlekedési csomópontokban elhaladó járművek mozgását. A mozgásuk alapján automatikusan klaszterezi a trajektóriákat, majd gépi tanulás segítségével predikciót ad az újonnan belépő járművek kilépési pontjára. A módszerhez 5 különböző közlekedési csomópontban készített saját videó adatbázisunkat használtuk fel. A tesztelt klaszterezési mód-szerek közül (OPTICS, BIRCH, KMeans, DBSCAN) az OPTICS algoritmus bizonyult legjobbnak trajektórák klaszterezésére. Összehasonlí-tottunk több különböző klasszifikációs módszert a legpontosabb predikció eléréséhez, amelyek: KNN, SVM, GP, DT, GNB, MLP, SGD. A tanul-mányban bemutatott eljárások közül az SVM adta a legpontosabb 90%-os eredményt.

ACM Reference Format:

Péter Bence Mérnökinformatika BSc 6. félév, Dr. Horváth András, and Agg Áron PhD hallgató. 2023. Járművek trajektóriájinak előrejelzése machine learning modellekkel. 1, 1 (March 2023), 2 pages. https://doi.org/10.1145/nnnnnnn.nnnnnnn

Contents

Abstract	1
Contents	2
1 Bevezetés	2
References	2

1 BEVEZETÉS

A városok növekedése egyre nagyobb forgalomhoz vezet, ami a balesetek, forgalmi dugók számát növeli és a levegő minősége is romlik. Az ITS (intelligent transportation system) fejlesztése a városokban erre megoldást jelenthet. Ez magába foglalja az információs és kommunikációs technológiák, mint pélául szenzorok, kamerák, kommunikációs hálózatok és adat elemzés fejlesztését. 5G hálózatokon keresztül, ezek a technológiák összeköthetők a közlekedési eszközökkel. Ehhez okos forgalomirányítási rendszerek kifejlesztésére van szükség, amik információval tudnak szolgáni a járművekbe szerelt informatikai rendszereknek. A legértékesebb információt a közlekedésben részvevő járművek jelen és jövőbeli pozíciója jelenti. Pontos és gyors trajektória előrejelző rendszerek kifejlesztése egy nagy kihívás és egyre növekszik irántuk a kereslet. E kutatási terület kiforratlanságából eredően, nem lehet csak úgy

belevágni, és egyből machine learning modelleket vagy neurális hálókat tanítani. Tanító adatok gyűjtése, és mérőszámok kifejlesztése (amivel a tesztelni kívánt modellek pontosságát tudjuk mérni) is a kutatáshoz tartoznak. Ebben a kutatásban erre a problémára törekszünk egy módszertant és keretrendszert kifejleszteni, emellett klaszterezési és klasszifikációs algoritmusokat tesztelni. A tanító adatok előállításához, objektumok detektálására a YOLOv7 [Wang et al. 2022] konvolúciós neurális hálót használtuk, ez a konvolúciósl neurális háló architektúra nem csak nagy pontosságot hanem sebességet is nyújt nekünk. Emellett képkockáról képkockára követni is kell tudni a detektált objektumokat. Erre is sok megoldás található manapság, erre a feladatra a DeepSORT [Wojke and Bewley 2018] nevezetű algoritmust használtuk, ez kálmán filtert és konvolúciós neurális hálót használ az objektumok követésére.

REFERENCES

Chien-Yao Wang, Alexey Bochkovskiy, and Hong-Yuan Mark Liao. 2022. YOLOv7: Trainable bag-of-freebies sets new state-of-the-art for real-time object detectors. arXiv preprint arXiv:2207.02696 (2022).

Nicolai Wojke and Alex Bewley. 2018. Deep Cosine Metric Learning for Person Re-identification. In 2018 IEEE Winter Conference on Applications of Computer Vision (WACV). IEEE, 748–756. https://doi.org/10.1109/WACV.2018.00087