AutoTTU - Challenge 2025

André Luís Mesquita de Abreu - 558159 Maria Eduarda Brigidio - 558575 Rafael Bompadre Lima - 556459

Detectar e classificar motos da Mottu com visão computacional

As motos devolvidas à Mottu às vezes chegam **sem placa, com peças trocadas ou danificadas**.

Precisamos de um sistema que – a partir de fotos tiradas na triagem – reconheça rapidamente:

- 1. Se é realmente uma moto Mottu
- 2. Onde e qual tipo de dano existe (arranhão, amassado, farol, etc.)

Alternativas de solução

Abordagem	Por que não escolhemos
Treinar CNN do zero	Poucas imagens ⇒ overfitting(detalhes irrelevantes e confusos, custo alto
Serviços pagos (AWS Rekognition, Azure CV)	Custo recorrente e lock-in

Classical CV (SIFT, Canny)	Não lida bem com iluminação/ ângulo variáveis

Escolha final

Transfer Learning com modelos pré-treinados + fine-tune. Rápido, exige pouco dado, roda on-prem ou em nuvem gratuita.

Lib / Versão	Uso/ Motivo
ultralytics 8.3.139 (YOLOv8)	detecção de danos SoA, leve, API simples
PyTorch 2.2.2 + CUDA 12.1	backbone YOLO Desempenho em GPU
TensorFlow 2.18 (+ tf-hub)	classificador binário "é moto / não é" Demo de TL em MobileNetV2
Roboflow SDK	baixar e versionar dataset Integra com Label-Studio
scikit-learn / pandas	métricas, análise Ferramentas clássicas
matplotlib / cv2	visualização

Arquitetura de IA







Pré-processo: resize 640×640, normalização.

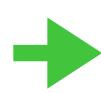






YOLO: apenas uma 1 classe "moto" + 6 subclasses de dano.

Post-para aplicação: NMS, filtro conf > 0.25, gera JSON.





Armazena as info da moto no Banco de Dados

IMPORTANTE: A funcionalidade de análise de danos será implementada posteriormente.

Como rodar localmente

Requisitos:

conda create -n mottu python=3.11
pip install ultralytics==8.3.139 torch==2.2.2+cu121 -f
https://download.pytorch.org/whl/torch_stable.html

Inferência:

python - <<'PY'
from ultralytics import YOLO
model = YOLO('runs/detect/yolov8n_moto/weights/best.pt')
model('foto.jpg', save=True, conf=0.25)
PY