Разработка сервиса по детекции мусора на дорогах и заполненности мусорных баков и других сервисов по данным с городских камер уличного видеонаблюдения

Команда: NoName



Цифровой прорыв





### Решаемые проблемы



NoNamo

- Отсутствие данных уровня заполнения контейнеров приводит к повышению затрат на вывоз мусора и росту антисанитарии
- Данные с 20 000 камер уличного видеонаблюдения не используются в полной мере



#### Основной пайп-лайн







### Пример работы разработанных Deep Learning моделей





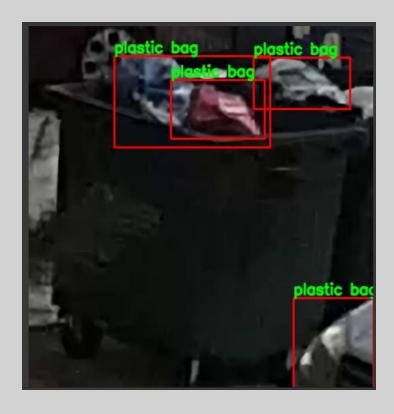
#### DP модели:

- Faster R-CNN
- YOLOv5











# Алгоритм работы определения заполненности мусорных контейнеров







#### Полученные результаты:

- ошибка определения боксов мусорного контейнера 0.1
- ошибка определения мусорных пакетов 0.33

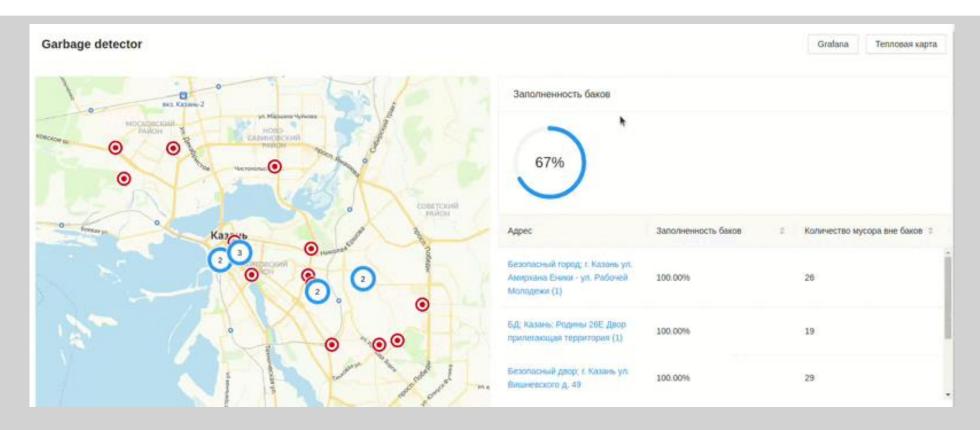
Для дальнейшего обучения модели и тестирования требуются дополнительные данные с камер



### Прототип платформы



 $N_{ONAMO}$ 

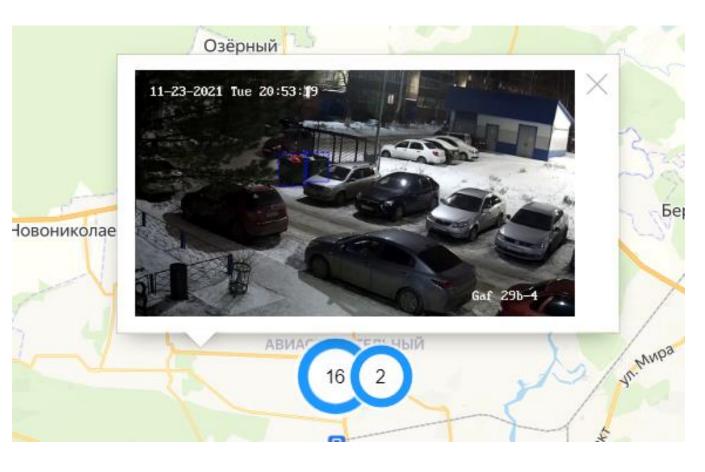


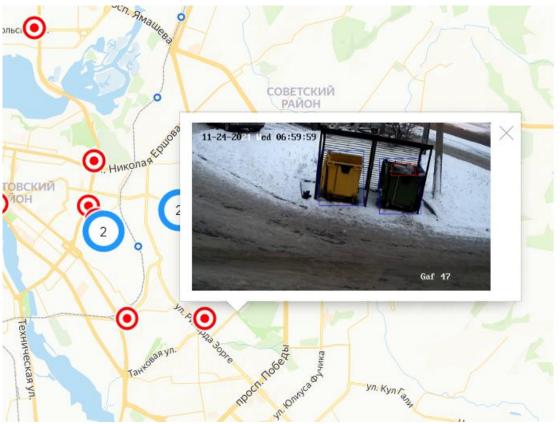
У оператора имеется возможность наблюдать текущую информацию по обработанной информации с камер наблюдения. На карте отображается области с обнаруженным загрязнениям, так же отображается сводная информация по всем камерам



## Прототип платформы





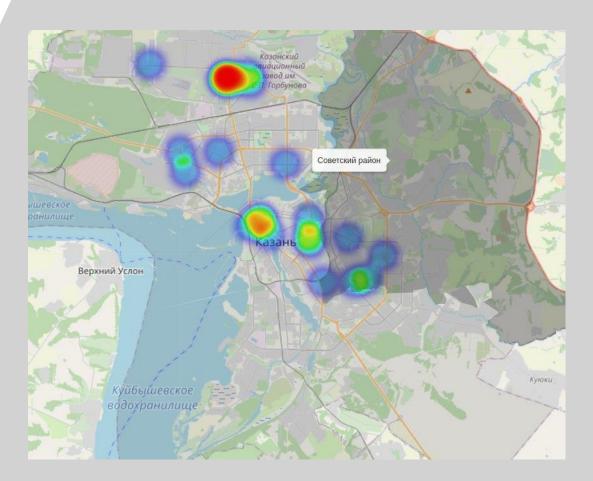




#### Тепловая карта самых загрязнённых мест



 $N_{OM_{QM_{\Theta}}}$ 



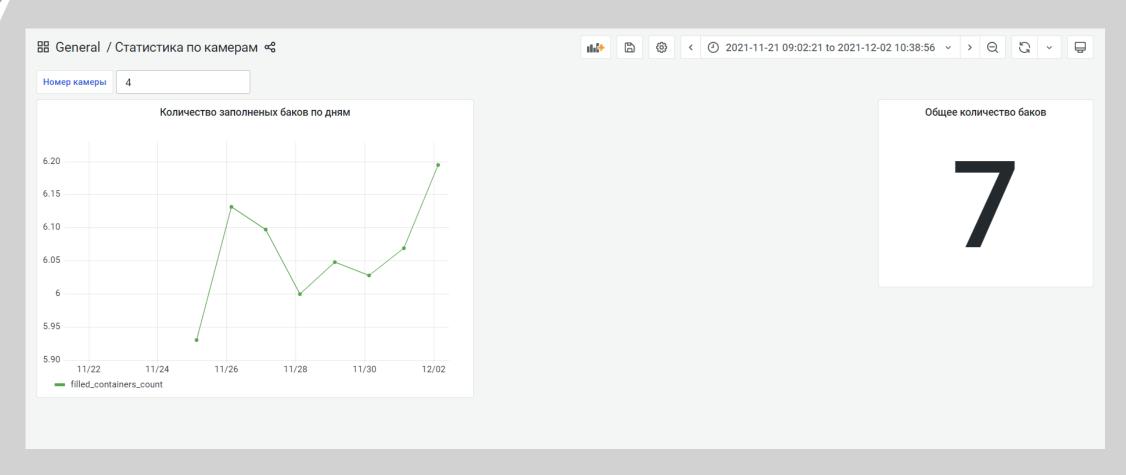
По накопленным данным отображается места с наиболее частым фактом детекции мусора или переполненности мусорных баков.



# Аналитика данных (Grafana)



 $N_{ONam_{\Theta}}$ 

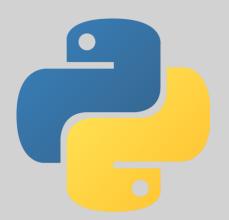




### Стек решения



 $N_{ONam_{\Theta}}$ 











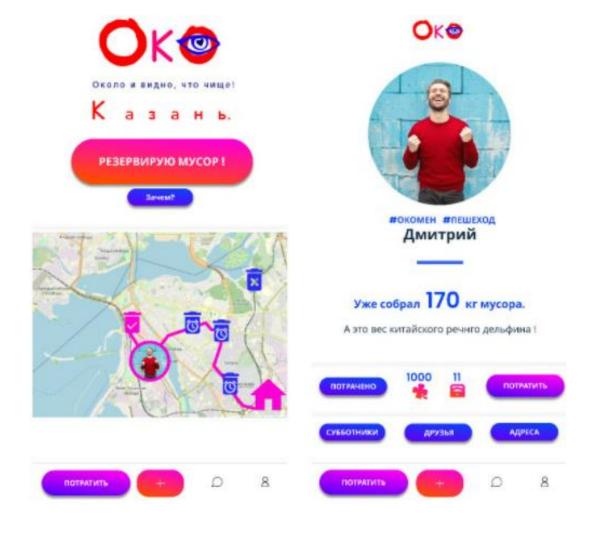






# Дальнейшее развитие: геймификация процесса уборки мусора







## Команда **NoName**



# $N_{OM^{2M_{\odot}}}$

#### Спасибо за внимание!



Наталия Краснявская



Сергей Земсков



Максим Подоприхин



