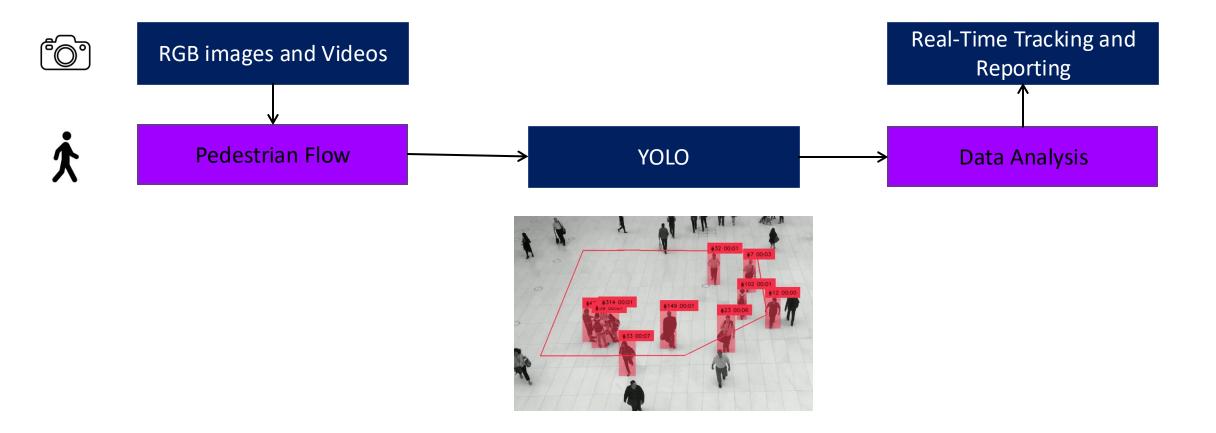
Use case: Intelligenza artificiale a supporto della **Dwell Time Analysis**













Introduzione del progetto

Descrizione del progetto

Il progetto "Dwell Time Analysis for People Flow", parte dell'iniziativa CTE SQUARE Pesaro, mira a ottimizzare gli spazi pubblici utilizzando tecnologie avanzate di Computer Vision e Deep Learning. L'obiettivo principale è monitorare e analizzare i flussi di persone per ridurre i tempi di attesa e comprendere meglio i comportamenti umani, migliorando così l'efficienza e l'utilizzo delle aree pubbliche.

Obiettivi

Monitorare e analizzare i flussi di persone

Per identificare i punti critici e migliorare l'efficienza degli spazi.

Ridurre i tempi di attesa

Comprendendo i comportamenti e ottimizzando l'uso degli spazi.

Ottimizzare l'utilizzo degli spazi pubblici

• Utilizzando soluzioni tecnologiche avanzate.

Principali aree di intervento

Analisi dei Tempi di Attesa

• Monitorare il tempo che le persone trascorrono in specifiche aree per identificare i punti critici.

Ottimizzazione dei Modelli di Deep Learning per Dispositivi Edge

 Adattare i modelli di deep learning per funzionare efficacemente su dispositivi a bassa potenza.

Implementazione Pratica

 Applicare le soluzioni sviluppate in contesti reali per valutarne l'efficacia e l'efficienza.

Metodi

Sono state installate delle webcam in Piazza del Popolo, a Pesaro, per monitorare i tempi di permanenza utilizzando reti neurali YOLOv8. La libreria Supervision migliora le applicazioni di computer vision e deep learning con funzionalità chiave come il rilevamento e l'annotazione degli oggetti nei video, il salvataggio degli oggetti rilevati, il filtraggio delle rilevazioni per migliorare l'accuratezza e l'identificazione efficace di oggetti di piccole dimensioni.

Introduzione e Stato dell'arte

Materiali e Metodi

Dispositivi Edge

Efficienza Energetica:

Ideali per monitorare spazi pubblici, funzionando su batterie o risorse energetiche limitate.

Prestazioni in Tempo Reale:

Cruciali per analizzare i flussi di persone e ridurre i tempi di attesa in tempo reale.

Scalabilità:

Facilmente distribuibili in diverse aree della città, migliorando la copertura e il monitoraggio.

Costi Operativi:

Economici in termini di hardware e manutenzione.

Dispositivi Standard

Consumo Energetico:

Maggiore, quindi meno adatti per applicazioni distribuite su vasta scala in aree pubbliche.

Prestazioni:

Offrono maggiore accuratezza, ma con tempi di risposta più lenti se non ottimizzati per l'inferenza in tempo reale.

Potenza di Calcolo:

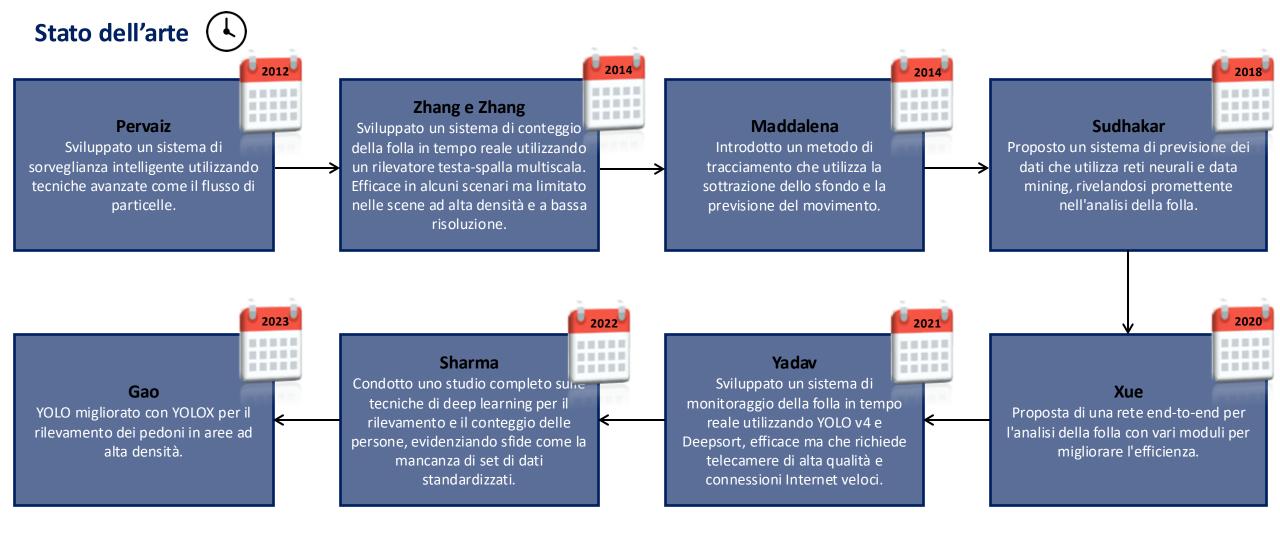
Adatti per addestrare modelli di deep learning complessi per l'analisi avanzata dei flussi di persone.

Costi:

Elevati per hardware e manutenzione.

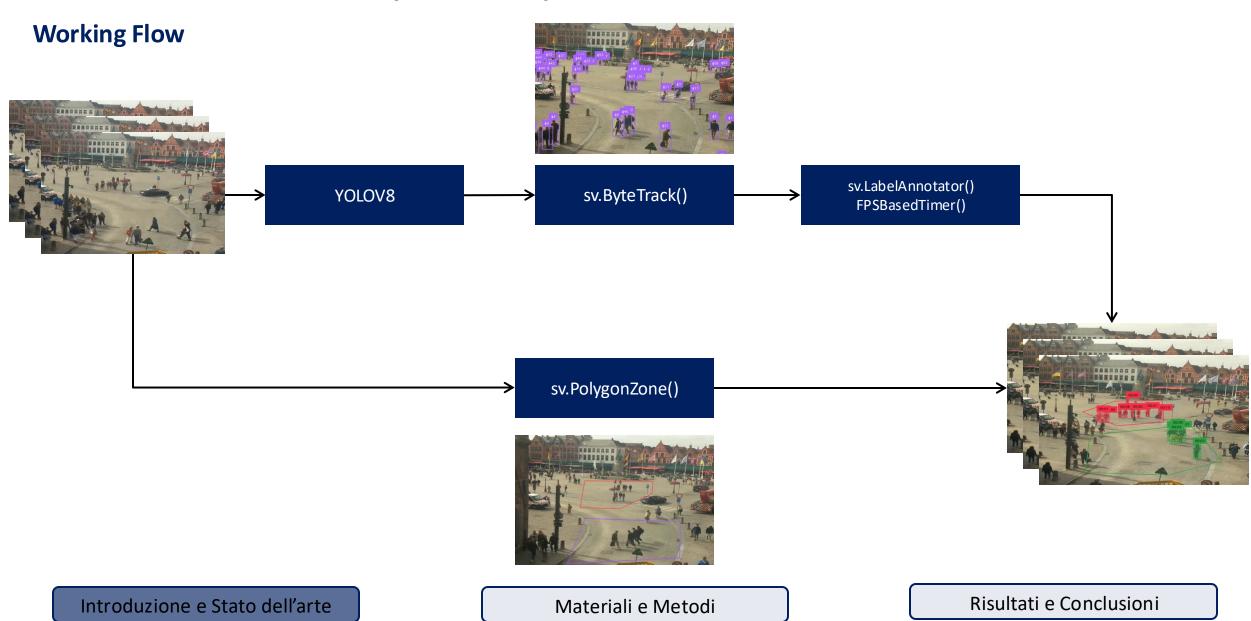
Introduzione e Stato dell'arte

Materiali e Metodi

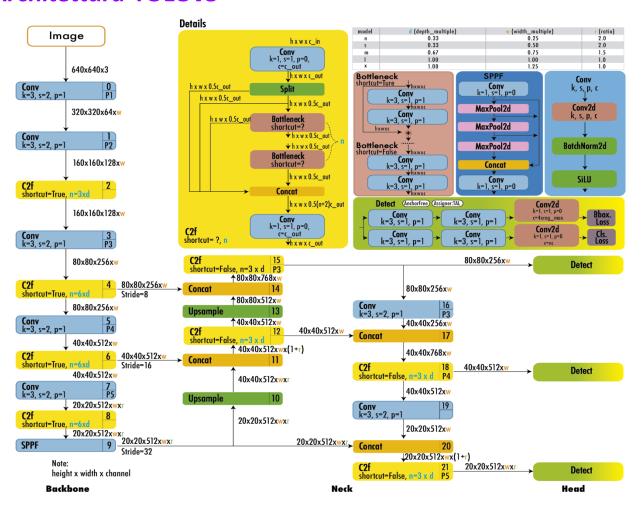


Introduzione e Stato dell'arte

Materiali e Metodi



Architettura YOLOv8





C2f Module

Sostituisce il modulo C3 delle versioni precedenti, integrando i principi di Cross Stage Partial (CSP) ed Efficient Layer Aggregation Networks (ELAN) per un flusso gradiente più efficiente.

SPPF (Spatial Pyramid Pooling Fast)

 Mantiene la precisione del target su scale diverse, migliorando la capacità di rilevare oggetti di varie dimensioni.

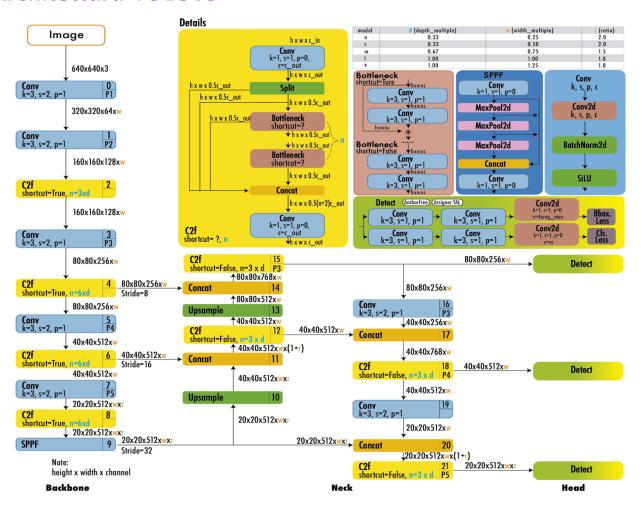
MaxPool

 Riduce la dimensione delle feature mantenendo le informazioni essenziali, migliorando la precisione del modello.

Introduzione e Stato dell'arte

Materiali e Metodi

Architettura YOLOv8





Neck PAN-FPN (Path Aggregation Network - Feature Pyramid Network)

 Migliora la fusione di informazioni provenienti da scale diverse, migliorando il rilevamento di oggetti di varie dimensioni.

Anchor-Free Detection

 YOLOv8 adotta un approccio senza "anchor" per migliorare l'accuratezza delle previsioni degli oggetti, eliminando la necessità di definire "anchor" predefinite.

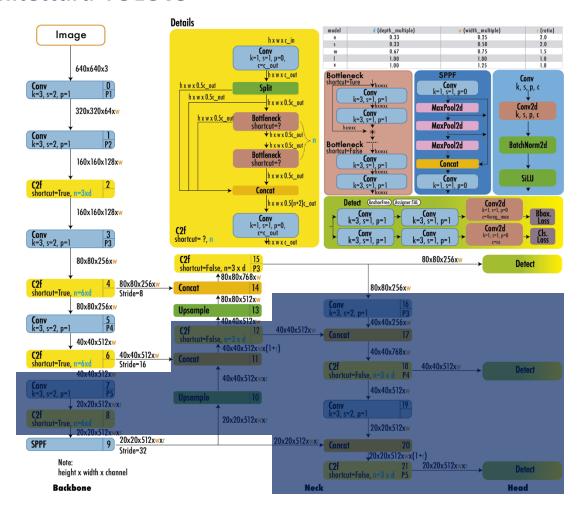
Optimization Techniques

 Sono state implementate varie modifiche architetturali e algoritmiche per ottimizzare le prestazioni, inclusa una migliore gestione del gradiente e una riduzione del numero di parametri senza compromettere la qualità del rilevamento.

Introduzione e Stato dell'arte

Materiali e Metodi

Architettura YOLOv8





Ottimizzazione di YOLOv8 per il rilevamento di persone rimuovendo il rilevamento di oggetti grandi/medi

 Per ottimizzare il modello YOLOv8 per il nostro task specifico di rilevamento di persone, considerate di piccola taglia, abbiamo deciso di eliminare la parte relativa al rilevamento di oggetti grandi e medi e mantenere solo il rilevamento di oggetti piccoli.

Miglioramento delle prestazioni

- Il numero di parametri è stato ridotto da 11,2 milioni a 2,2 milioni, portando ad una significativa diminuzione del carico computazionale della rete, rendendola ideale per applicazioni in tempo reale.
- La velocità di inferenza è stata migliorata rispetto all'architettura classica.

Introduzione e Stato dell'arte

Materiali e Metodi

Dataset MOTH-Synth - Training/Validation set









Ampio dataset **sintetico** creato per il rilevamento dei pedoni.

Sviluppato utilizzando il videogioco altamente fotorealistico **Grand Theft Auto V**, sviluppato da Rockstar North.

Totale

- Oltre 1.3 milioni di frame
- 33 milioni di istanze di persone

Annotazioni Disponibili

- Bounding Boxes
- Maschere di segmentazione delle istanze
- 2D and 3D Keypoints

Video

- 764 full-HD videos
- Ogni video contiene 1800 frame
- Registrati a 20 fps

Selezionate

- 50 immagini per ogni video dall'alto
- 30,000 istanze di persone
- 8000 immagini dall'alto



Introduzione e Stato dell'arte

Materiali e Metodi

Dataset EuroCity Persons (ECP) – Training/Validation set











Si concentra sui pedoni nelle scene del traffico urbano, progettato per il rilevamento dei pedoni.

Caratteristiche

- 4 stagioni
- Scenari diurni e notturni
- 12 nazioni
- 31 città

Immagini

- 47,300 immagini
- 238,200 persone annotate

Annotazioni Disponibili

Bounding Boxes

Selezionate

- 6 città italiane
- 3,000 istanze di persone
- 5485 immagini di scene di traffico urbano



Introduzione e Stato dell'arte

Materiali e Metodi

Dataset SOMPT22 - Test set











Si concentra sui pedoni nelle piazze e negli incroci stradali, progettato per il rilevamento dei pedoni

Annotazioni Disponibili

Bounding Boxes

Totale

- 21,602 frame
- 801,341 persone annotate

Caratteristiche

- 24/7 webcam posizionate a 6 metri di altezza
- 6 città

Video

- 14 video
- Registrati a 30 fps
- 1 minuto per video

Selezionate

- 30 frame per video per EuroCity test
- 75 frame per video per MOTH-Synth test



Introduzione e Stato dell'arte

Materiali e Metodi

HyperParameters for training

Batch size

• 16

Image size

• 640×640

Number of epochs

• 250

Early stopping patience

• 30

Optimizer

• SGD

Initial learning rate

• 0.01

Final Learning rate

• 0.001

Momentum

• 0.95

IOU threshold

• 0.7

Max detection limit

• 300

Mixed precision (AMP):

• yes

Warmup epochs

• 10

Warmup momentum

• 0.5

Warmup bias learning rate

• 0.1

Weight decay

• 0.0001

DataAugmentation

Translation augmentation

• 0.5

Scaling

• 0.5

Horizontal flipping

• 0.1

Auto augmentation

randaugment

Erasing

• 0.4

Mosaic

1 in last 10 epochs

Risultati dell'addestramento

Dataset	Model	Inference	mAP@50	mAP@50-95	Precision	Recall(R)
MOTSynth	YOLOv8n	$1.4 \mathrm{ms}$	0.729	0.430	0.816	0.585
	YOLOv8s	$2.1 \mathrm{ms}$	0.749	0.449	0.836	0.606
	YOLOv8m	$4.5 \mathrm{ms}$	0.777	0.483	0.849	0.648
	YOLOv8l	$7.6 \mathrm{ms}$	0.764	0.470	0.860	0.617
EuroCity Persons	YOLOv8n	$1.7 \mathrm{ms}$	0.602	0.401	0.721	0.287
	YOLOv8s	$3.7 \mathrm{ms}$	0.629	0.439	0.846	0.298
	YOLOv8m	$7.9 \mathrm{ms}$	0.633	0.415	0.844	0.388
	YOLOv8l	13.5 ms	0.621	0.425	0.900	0.328
MOTSynth & Eurocity	YOLOv8n	$1.2 \mathrm{ms}$	0.741	0.454	0.824	0.6
	YOLOv8s	$2.2 \mathrm{ms}$	0.778	0.485	0.850	0.651
	YOLOv8m	$4.6 \mathrm{ms}$	0.781	0.488	0.854	0.652
	YOLOv8l	$7.6 \mathrm{ms}$	0.786	0.487	0.859	0.659
Сосо	YOLOv8n	1.2ms	0.656	0.434	0.909	0.377
	YOLOv8s	$2.2 \mathrm{ms}$	0.691	0.459	0.920	0.447
	YOLOv8m	$4.6 \mathrm{ms}$	0.699	0.471	0.919	0.463
	YOLOv8l	7.9ms	0.683	0.465	0.919	0.431

L'addestramento delle varianti YOLOv8 su set di dati specifici come MOTH-Synth, EuroCity Persons e il set di dati combinato MOTH-Synth ed EuroCity ha portato a notevoli miglioramenti delle prestazioni rispetto ai modelli pre-addestrati su COCO.

Miglioramenti in Recall

 La maggior parte delle varianti addestrate su set di dati specifici hanno mostrato un aumento in precision e recall. Ad esempio, YOLOv8m addestrato su MOTH-Synth ed EuroCity ha registrato una precision di 0,854 e un recall di 0,652, rispetto a 0,919 e 0,463 per il modello pre-addestrato su COCO, indicando una riduzione dei falsi positivi e un aumento dei veri positivi.

Miglioramenti in mAP

• Le varianti YOLOv8 addestrate su set di dati specifici hanno generalmente ottenuto valori mAP@50 e mAP@50-95 più elevati. Ad esempio, YOLOv8I su MOTH-Synth ed EuroCity ha raggiunto un mAP@50 di 0,786 e un mAP@50-95 di 0,487, rispetto a 0,683 e 0,465 per il modello COCO, dimostrando una maggiore precisione complessiva.

Velocità di Inferenza

 Sebbene leggermente più lente, le varianti addestrate su set di dati specifici mantengono una velocità di inferenza competitiva. La velocità degli YOLOv8 su MOTH-Synth ed EuroCity è di 2,2 ms, un compromesso accettabile visti i miglioramenti delle prestazioni.

Introduzione e Stato dell'arte

Materiali e Metodi

Il Modello Migliore

Dataset	Model	Inference	mAP@50	mAP@50-95	Precision	Recall(R)
MOTSynth	YOLOv8n	$1.4 \mathrm{ms}$	0.729	0.430	0.816	0.585
	YOLOv8s	$2.1 \mathrm{ms}$	0.749	0.449	0.836	0.606
	YOLOv8m	$4.5 \mathrm{ms}$	0.777	0.483	0.849	0.648
	YOLOv8l	$7.6 \mathrm{ms}$	0.764	0.470	0.860	0.617
EuroCity Persons	YOLOv8n	1.7ms	0.602	0.401	0.721	0.287
	YOLOv8s	$3.7 \mathrm{ms}$	0.629	0.439	0.846	0.298
	YOLOv8m	$7.9 \mathrm{ms}$	0.633	0.415	0.844	0.388
	YOLOv8l	13.5 ms	0.621	0.425	0.900	0.328
MOTSynth & Eurocity	YOLOv8n	$1.2 \mathrm{ms}$	0.741	0.454	0.824	0.6
	YOLOv8s	$2.2 \mathrm{ms}$	0.778	0.485	0.850	0.651
	YOLOv8m	$4.6 \mathrm{ms}$	0.781	0.488	0.854	0.652
	YOLOv8l	$7.6 \mathrm{ms}$	0.786	0.487	0.859	0.659
Сосо	YOLOv8n	$1.2 \mathrm{ms}$	0.656	0.434	0.909	0.377
	YOLOv8s	$2.2 \mathrm{ms}$	0.691	0.459	0.920	0.447
	YOLOv8m	$4.6 \mathrm{ms}$	0.699	0.471	0.919	0.463
	YOLOv8l	$7.9 \mathrm{ms}$	0.683	0.465	0.919	0.431

YOLOv8s: ideale per applicazioni di monitoraggio delle piazze

YOLOv8s su **MOTH-Synth ed Eurocity** rappresenta un compromesso ottimale per la nostra applicazione del caso d'uso, offrendo:

- **Velocità di inferenza**: Veloce (2.2ms), cruciale per le applicazioni in tempo reale.
- Precision: Alta (0.85), garantendo pochi falsi positivi.
- Recall: Alto (0.651), garantendo che la maggior parte dei pedoni venga rilevata correttamente.
- mAP@50 and mAP@50-95: Valori rispettivamente di 0,778 e 0,485, indicano un'elevata precisione complessiva.

L' addestramento su un dataset combinato che include **persone reali** (EuroCity Persons) e **sintetiche** (MOTH-Synth) può portare a un modello più robusto e preciso.

Introduzione e Stato dell'arte

Materiali e Metodi

Tra dati sintetici e reali

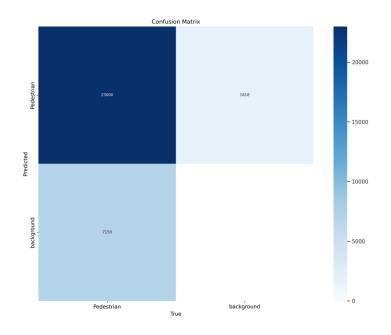
Utilizzare sia dataset reali che sintetici è stato cruciale per raggiungere risultati eccellenti.

- A causa delle limitazioni imposte dalla privacy, la disponibilità di dati adatti al monitoraggio dall'alto è stata ridotta. In questo contesto, MOTH-Synth è stato particolarmente prezioso, permettendo la simulazione di scenari urbani senza compromettere la privacy.
- YOLOv8 si è rilevata capace di rilevare pedoni utilizzando immagini sintetiche, dimostrando robustezza e flessibilità, specialmente in situazioni in cui i dati reali erano scarsi.
- Questo approccio ibrido, che combina l'accuratezza dei dati reali con la versatilità dei dati sintetici, ha creato un equilibrio ideale.
- I migliori risultati sono stati ottenuti addestrando il modello su una combinazione di dataset reali e sintetici, portando a un modello robusto e capace di generalizzare efficacemente in vari scenari.

Introduzione e Stato dell'arte

Materiali e Metodi

YOLOv8s - "Analisi grafica dei risultati"



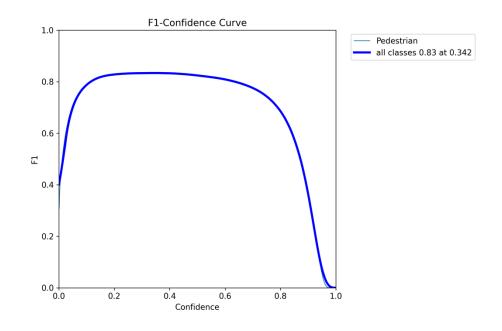
Matrice di Confusione

La matrice di confusione mostra buona precision nel rilevamento dei pedoni, con **23.000 true positives e 7.150 false negatives**. Tuttavia, ci sono **1.818 false positives**, indicando che il modello tende a identificare gli elementi di background come pedoni.

F1-Confidence Curve

La curva F1, tracciata rispetto ai livelli di confidenza, mostra che il punteggio F1 ottimale è 0,82 a un livello di confidenza di 0,393.

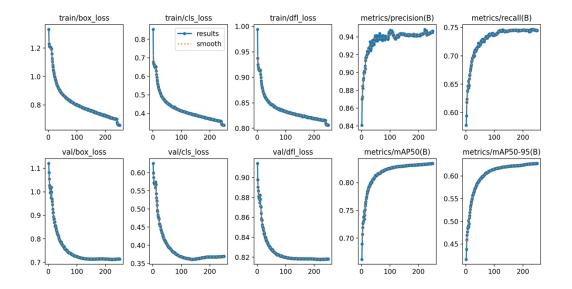
Ciò suggerisce che il modello mantiene un buon equilibrio tra **precision** e **recall** a questo **livello di confidenza**.



Introduzione e Stato dell'arte

Materiali e Metodi

YOLOv8s - "Analisi grafica dei risultati"

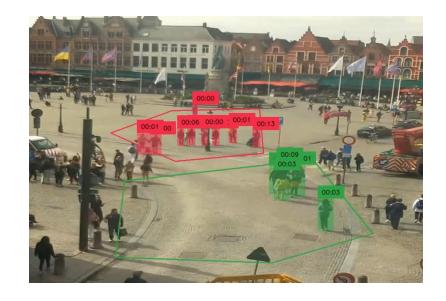


Metriche di Addestramento

I grafici delle metriche di addestramento mostrano un miglioramento costante della precision e del recall nel tempo, con una precision che si stabilizza intorno a 0,95 e un recall a 0,74. Le loss di addestramento e validazione diminuiscono costantemente, indicando un processo di addestramento ben funzionante.

Risultato finale

I risultati ottenuti sono promettenti nel campo del monitoraggio dei flussi di persone attraverso l'utilizzo di tecniche avanzate di Computer Vision e Deep Learning, dimostrando che l'approccio utilizzato nel progetto è valido e offre grandi potenzialità per l'ottimizzazione degli spazi pubblici.



Introduzione e Stato dell'arte

Materiali e Metodi

Risultati di YOLOv8s modificata per il rilevamento di piccoli oggetti

L'architettura modificata YOLOv8s è stata ottimizzata per rilevare solo oggetti di piccole dimensioni.

Questa configurazione è stata valutata utilizzando un set di test composto da 1005 immagini dal dataset SOMPT22.

Le metriche prestazionali per questo modello modificato sono le seguenti:

- Box Precision (P)
 - 0.826
- Recall (R)
 - 0.641
- mAP@50
 - 0.766
- mAP@50-95
 - 0.47

Analisi Comparativa di YOLOv8s: Classica vs. Modificata

Significativo miglioramento della velocità nell'inferenza:

- Classica
 - 30 fps
- Modificata
 - 45 fps



Riduzione del numero di parametri:

- Classica
 - 11.2 milioni
- Modificata
 - 2.2 milioni

Conclusioni

Il progetto "Dwell Time Analysis for People Flow" ha dimostrato l'efficacia di tecniche avanzate di Computer Vision e Deep Learning per il monitoraggio del flusso di persone e l'ottimizzazione degli spazi pubblici, con YOLOv8 che si è rivelata particolarmente efficace per il monitoraggio in tempo reale.

Sviluppi Futuiri

- Testing su Video Streaming
 - Ottienere video in tempo reale per convalidare il sistema.
- Training con Dataset più grandi
 - Utilizzare dataset più grandi per migliorare la generalizzazione del modello.
- Ottimizzazione per dispositivi Edge
 - Migliorare l'efficienza computazionale di YOLOv8 per applicazioni in tempo reale.
- Integrazione di dataset
 - Addestrare il modello con dataset che rappresentano scenari urbani diversi e complessi.

Introduzione e Stato dell'arte

Materiali e Metodi

Impatto ambientale dell'addestramento di YOLOv8s

L'addestramento di modelli di deep learning come YOLOv8 richiede una notevole quantità di risorse computazionali, contribuendo in modo significativo all'impronta di CO2.

Emissioni di CO2 e consumo di elettricità dell'addestramento di YOLOv8s

Consumo Elettrico: 3.755 kW/h



CO2 Emissioni di CO2: 1.42 kg CO2eq



Ciò è equivalente a:



0,067 alberi
piantati e
cresciuti da 10
anni

Link Utili

Modelli Addestrati



Dataset



• Repository GitHub







Ringraziamenti

Un ringraziamento va ai nostri **tutor** per averci aiutato durante tutto il progetto.

Infine, volevamo ringraziarvi per la vostra attenzione e il vostro tempo.

Andrea Faccenda – S1119359 Simone Di Battista - S1120038



