

Relatório do Laboratório 10: Detecção de objetos

Isabelle Ferreira de Oliveira
CT-213 - Engenharia da Computação 2020
Instituto Tecnológico de Aeronáutica (ITA)
São José dos Campos, Brasil
isabelle.ferreira3000@gmail.com

Resumo—Esse relatório documenta a implementação de um algoritmo de detecção de objetos do futebol de robôs com base no algoritmo de YOLO (You Only Look Once), que por sua vez se baseia no uso de uma Rede Neural Convolucional (RNC).

Index Terms—YOLO, Redes Neurais Convolucionais, Keras, Tensorflow

I. IMPLEMENTAÇÃO

A. Implementação da rede em Keras

Para a implementação da rede neural conforme os parâmetros requisitados pelo roteiro do laboratório [1], utilizou-se um código fortemente inspirado das linhas de código apresentadas na seção Dicas do roteiro do laboratório [1], passando uma camada como entrada da outra camada.

A rede foi avaliada executando-se o script *make_detector_network.py*, gerando um resumo da rede, como o apresentado na Tabela 1 do roteiro do laboratório [1].

B. Detecção de Objetos

1) *Função detect()*: Essa função tratava-se principalmente de três ações, a saber: primeiro, era pré-processada a imagem de entrada (através da função *preprocess_image()*); segundo, essa entrada pré-processada servia de entrada para rede, levando-a a um output; por fim, esse output era processado pelo algoritmo YOLO (através da função *process_yolo_output()*), retornando, então, informações de onde estariam a bola e os dois postes da trave. A predição da rede do segundo passo foi implementado com a função *predict()*, do Keras.

2) *Função preprocess_image()*: Essa função foi implementada com forte inspiração nas últimas três dicas da seção Dicas fornecidas pelo roteiro [1], com o detalhe adicional de dividir os elementos do vetor da imagem por 255, a fim de transformar os valores RGB em valores de 0 a 1.

3) *Função process_yolo_output()*: Para processar o output através do algoritmo YOLO, percorreu-se a matriz output, guardando quais índices detinham a maior probabilidade de haver bola, a maior e a segunda maior probabilidade de haver postes de trave. Tendo posse desses índices, o restante das informações eram processados de acordo com as equações apresentadas na página 3 do roteiro do laboratório [1]. Por fim, era retornada essas informações processadas da bola e das duas traves.

II. RESULTADOS E CONCLUSÕES

A. Implementação da rede em Keras

Ao se executar o script *make_detector_network.py*, o resultado foi igual ao apresentado na Tabela 1 do roteiro [1], comprovando a correta implementação da rede.

B. Algoritmo YOLO

Uma amostra das imagens geradas pelo algoritmo de detecção de objetos YOLO foram reproduzidos nas Figuras de 1 a 5. Por essas imagens consegue-se observar o correto funcionamento do algoritmo, indicando que a implementação foi feita corretamente. Assim como esperado, então, conseguiu-se detectar a bola e os postes das traves nas imagens fornecidas pelo professor.

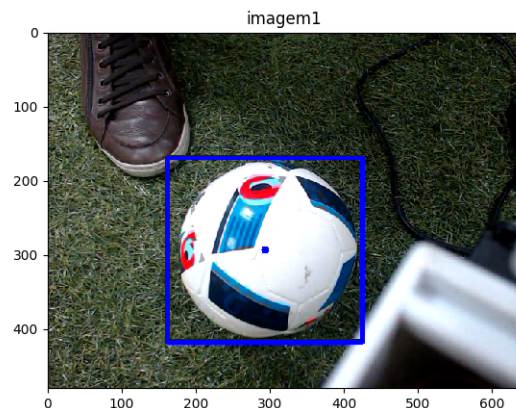


Figura 1. Detecção de uma bola através do algoritmo de YOLO.

Tendo em vista o que foi apresentado, pode-se notar, por fim, que a rede e o algoritmo YOLO realmente se demonstrou eficaz em realizar essa detecção de objetos em imagens.

REFERÊNCIAS

- [1] M. Maximo, "Roteiro: Laboratório 10 - Detecção de Objetos". Instituto Tecnológico de Aeronáutica, Departamento de Computação. CT-213, 2019.

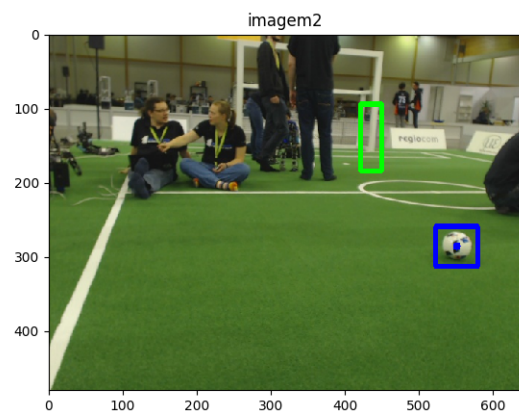


Figura 2. Detecção de uma bola e de um dos postes da trave através do algoritmo de YOLO.

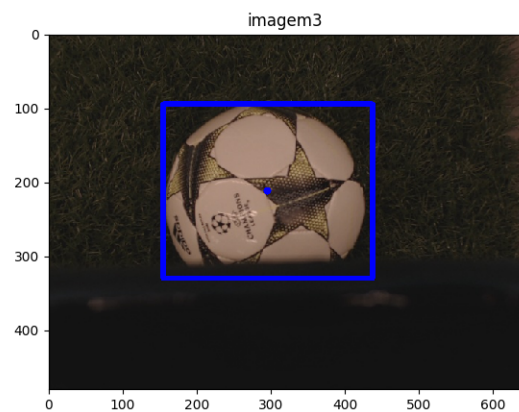


Figura 3. Detecção de uma bola (mesmo que não completamente na imagem) através do algoritmo de YOLO.

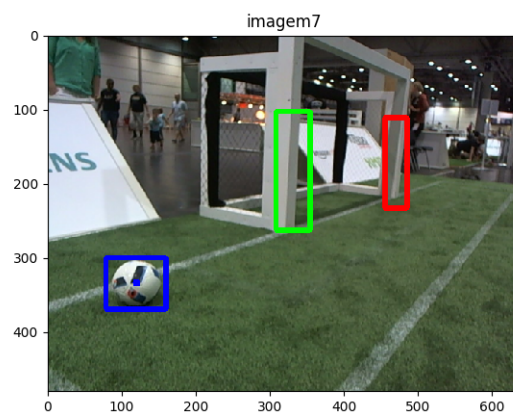


Figura 5. Detecção de uma bola e dois postes da trave através do algoritmo de YOLO.

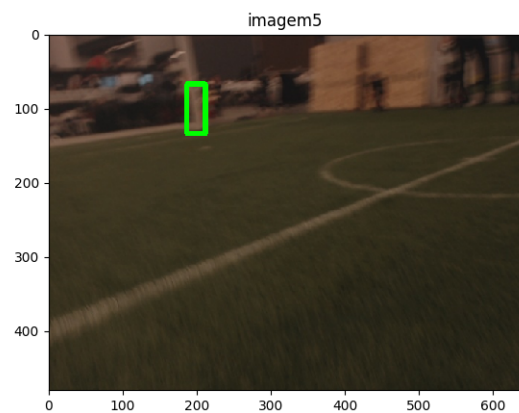


Figura 4. Detecção de um poste de trave através do algoritmo de YOLO.