

Mejorando el reciclaje doméstico mediante Visión por Computador

Juan Manuel Camara Diaz

Resumen– Este artículo explora el papel esencial del reciclaje en la protección del medio ambiente y la conservación de los recursos naturales, destacando la capacidad de la tecnología para aumentar la eficiencia de este proceso mediante la automatización. En particular, se examinan los avances en visión por computador y su aplicación en el desarrollo de herramientas para la clasificación precisa de residuos. Se discute la invención de instrumentos específicos que simplifican el etiquetado de imágenes de residuos, un componente esencial para el entrenamiento efectivo de modelos de aprendizaje automático. Además, se presenta el diseño y la implementación de una aplicación móvil innovadora que tiene como objetivo promover y facilitar el reciclaje en el hogar.

Palabras clave– Reciclaje, automatización, visión por computación, redes neuronales, CLIP, clasificación, segmentación, dataset, aplicación, extracción de características.

Abstract– This article explores the essential role of recycling in the protection of the environment and the conservation of natural resources, highlighting the ability of technology to increase the efficiency of this process through automation. In particular, advancements in computer vision are examined and their application in the development of tools for accurate waste sorting. The invention of specific instruments that simplify the labeling of waste images, an essential component for the effective training of machine learning models, is discussed. Additionally, the design and implementation of an innovative mobile application aimed at promoting and facilitating home recycling is presented.

Keywords– Recycling, automation, computer vision, neural networks, CLIP, classification, segmentation, dataset, application, feature extraction.



1 INTRODUCCIÓN

El reciclaje es el proceso de convertir materiales usados en nuevos productos para reducir la cantidad de residuos que van a parar a los vertederos y minimizar el impacto ambiental. El reciclaje es fundamental para proteger el medio ambiente y preservar los recursos naturales.

En primer lugar, el reciclaje ayuda a reducir la cantidad de residuos que van a parar a los vertederos, lo que a su vez reduce la cantidad de espacio que se necesita para depositarlos. Los vertederos ocupan un espacio valioso y pueden ser una fuente de contaminación del aire y del agua si no se gestionan adecuadamente. Además, los residuos que se depositan en los vertederos pueden tardar décadas o incluso siglos en descomponerse, lo que aumenta aún más el problema.

En segundo lugar, el reciclaje ayuda a conservar los recursos naturales. Muchos de los productos que utilizamos diariamente, como el papel, el vidrio y el plástico, están hechos de recursos naturales limitados, como los árboles, el petróleo y el gas natural. Al reciclar estos materiales, se reduce la necesidad de extraer nuevos recursos naturales, lo que a su vez reduce la huella de carbono y

ayuda a preservar los recursos para las generaciones futuras.

Por otro lado, la automatización del reciclaje, tanto a nivel doméstico como profesional, puede mejorar significativamente la eficiencia y la precisión del proceso de separación de residuos. En el caso de la automatización doméstica, existen herramientas y dispositivos que pueden ayudar a clasificar los productos y saber en qué contenedor deben ir. Por ejemplo, contenedores con sensores de luz y peso que indican al usuario si un objeto debe ir al contenedor de papel, vidrio o plástico.

En cuanto a la automatización profesional, las cintas transportadoras y otras herramientas mecánicas pueden separar los residuos en diferentes categorías de manera más rápida y precisa que si se hiciera de forma manual. Además, la automatización puede reducir la cantidad de mano de obra necesaria para separar los residuos, lo que a su vez reduce los costos y mejora la eficiencia del proceso. Por estos motivos me he enfocado en explorar los nuevos avances que han ido saliendo en el campo de la visión por computación para aportar herramientas para la clasificación de residuos. En los últimos años, se han logrado importantes avances en el campo de la visión por computador gracias a los modelos de redes neuronales que se pueden utilizar para resolver problemas de clasificación relacionado con el reciclaje. [1]

- E-mail de contacto: juanma.caaz@gmail.com
- Mención realizada: Ingeniería de Computación
- Trabajo tutorizado por: Coen Antens (CVC)
- Curso 2022/2023

2 MOTIVACIÓN

En 2020 se aprobó el Pacto Verde Europeo [2], también conocido como “Green Deal” y que tiene como objetivo lograr la neutralidad climática en Europa para el año 2050. Este plan ambicioso busca transformar la economía europea y abordar los desafíos del cambio climático y la pérdida de biodiversidad. Incluye medidas para mejorar la eficiencia energética, reducir las emisiones de gases de efecto invernadero y fomentar la transición hacia una economía circular. Además, el Pacto Verde Europeo se enfoca en la creación de empleos y en el apoyo a una transición justa para garantizar que todos los ciudadanos europeos se beneficien de una economía más sostenible. Por lo tanto creo que realizar una clasificación de estos residuos puede ayudar a cumplir con este objetivo.

La clasificación de residuos es un problema importante en la gestión de residuos y en la preservación del medio ambiente. Sin embargo, la eficiencia de los modelos de clasificación de residuos existentes todavía puede mejorarse, es España encontramos una aplicación que intenta solventar este problema, la aplicación se llama Aire (ver Figura 1) y esta disponible para Android y para IOS. La aplicación Aire permite mantener una conversación con el usuario con tal de facilitar información acerca de donde se depositan distintos residuos. Esta aplicación tiene una funcionalidad de realizar una foto a un residuo y te indica en que contenedor se tiene que tirar. Pero se ha observado que la precisión de estas indicaciones no es muy buena.



Fig. 1: Aplicación Aire en funcionamiento

En este trabajo de investigación, se abordarán diversas cuestiones relacionadas con la clasificación de residuos utilizando técnicas de inteligencia artificial.

Para aportar soluciones a este problema, se han definido los siguientes objetivos:

1. Generar un gran dataset para cubrir la mayor cantidad de residuos reciclables y no reciclables utilizando una aplicación móvil para etiquetar de manera más colaborativa.
2. Facilitar el reciclaje de residuos utilizando una aplicación móvil que permita a los usuarios clasificar sus residuos de manera automática superando las aplicaciones domésticas actuales.

3. Explorar la viabilidad de generar un dataset semántico a partir de uno de clasificación, para reducir el tiempo y coste del etiquetado.

Con estos objetivos se busca mejorar la clasificación de residuos y contribuir a la gestión sostenible de los mismos.

3 ESTADO DEL ARTE

En este apartado se va a realizar una revisión de los trabajos más relevantes en el campo de la clasificación de imágenes.

3.1. Clasificación

En los últimos años, se han logrado importantes avances en el campo del Deep Learning, esto gracias a la aparición de los Transformers. Presentados en el paper de Attention is all you need [3].

Los Transformers son clave en modelos de inteligencia artificial porque han demostrado ser muy efectivos en tareas de procesamiento del lenguaje natural (NLP, por sus siglas en inglés) y otras aplicaciones relacionadas con el aprendizaje automático, incluso extrapolando su uso a todo tipo de tareas. Pero antes de que los Transformers se convirtieran en la base de los modelos de inteligencia artificial, las redes neuronales convolucionales (CNN) y las redes neuronales recurrentes (RNN) eran las arquitecturas más utilizadas para resolver problemas de clasificación de imágenes y procesamiento del lenguaje natural, respectivamente.

3.1.1. Visión por Computador Clásica

La visión por computador clásica es una disciplina que se centra en la interpretación y manipulación de imágenes digitales. El principal objetivo de esta disciplina es emular la visión humana utilizando técnicas de procesamiento de imágenes y aprendizaje automático. El proceso clásico de reconocimiento de imágenes se basa principalmente en dos pasos: la extracción de características y el aprendizaje automático.

- **Extracción de Características:** Esta etapa implica la transformación de las imágenes en un conjunto de características que describen la imagen en cuestión. Las técnicas utilizadas pueden ser tan simples como el color, la textura y la forma, hasta métodos más complejos como el Histograma de Gradientes Orientados (HOG) [16], SIFT [17], SURF [18], entre otros. Este proceso es crucial para preparar los datos para el siguiente paso, el aprendizaje automático.
- **Machine Learning:** En la fase de aprendizaje automático, se utilizan los descriptores de la imagen, extraídos en la etapa anterior, para entrenar un modelo que pueda reconocer o clasificar imágenes. Algunos ejemplos comunes de estos modelos son Support Vector Machines (SVM) [19], k-Nearest Neighbors (k-NN), y Random Forest [20].

3.1.2. Redes Neuronales

Las redes neuronales artificiales son un modelo de aprendizaje profundo que intenta simular la forma en que el cerebro humano funciona. Aunque los modelos de red neuronal se introdujeron por primera vez en la década de 1940, no fue hasta la década de 1980

que se popularizaron con la introducción del algoritmo de retro-propagación. A continuación, se proporciona un resumen de los modelos de redes neuronales más utilizados en la clasificación de imágenes:

- **MLP (Multilayer Perceptron):** El MLP es una red neuronal que consta de al menos tres capas de nodos: una capa de entrada, una o más capas ocultas, y una capa de salida. Cada nodo está conectado a todos los demás nodos de la siguiente capa, formando una red interconectadas de nodos.
- **CNN (Convolutional Neural Network):** Las CNN son una categoría especializada de redes neuronales que han demostrado ser muy eficaces en tareas de reconocimiento y clasificación de imágenes. Las CNN utilizan una variedad de capas, como capas convolucionales, de pooling y fully-connected, para procesar imágenes. La idea detrás de las CNN es que no es necesario diseñar manualmente los extractores de características, en su lugar, la red aprende estas características por sí misma durante el entrenamiento.

3.1.3. Convolutional Neural Networks en detalle

Las Convolutional Neural Networks (CNN) han revolucionado el campo de la visión por computador desde su introducción. Estos modelos se basan en el concepto de convolución, que es una operación matemática que permite procesar una imagen con un filtro o kernel. Este proceso permite a la CNN detectar características locales en las primeras capas, como bordes y texturas, mientras que en las capas más profundas, la red puede detectar características más abstractas, como partes de objetos o incluso objetos completos.

Una de las mayores ventajas de las CNN es su capacidad para manejar imágenes de alta resolución. A diferencia de las redes neuronales tradicionales, donde el número de parámetros aumenta drásticamente con el tamaño de la imagen, las CNN mantienen un número manejable de parámetros al compartir pesos a través de la convolución.

Los modelos de CNN han evolucionado con el tiempo, y han surgido numerosas arquitecturas con rendimientos sobresalientes. Algunos ejemplos notables incluyen:

- **LeNet [21]:** Propuesto por LeCun et al. en 1998, fue una de las primeras CNN exitosas y fue diseñada para reconocer dígitos escritos a mano.
- **AlexNet [22]:** Propuesto por Krizhevsky et al. en 2012, ganó la competencia ImageNet y estableció a las CNN como la principal técnica para la clasificación de imágenes.
- **VGGNet [23]:** Propuesto por Simonyan y Zisserman en 2014, introdujo la idea de redes más profundas con muchas capas convolucionales.
- **ResNet [24]:** Propuesto por He et al. en 2015, introdujo las conexiones residuales que permiten entrenar redes extremadamente profundas.

Las CNN continúan siendo una área activa de investigación, y se están desarrollando nuevas arquitecturas y técnicas para mejorar aún más su rendimiento en la clasificación de imágenes.

3.1.4. CLIP

La clasificación ha dado un cambio radical con la salida del CLIP (Contrastive Language–Image Pre-training) [4]. CLIP es un modelo de aprendizaje profundo que ha cambiado el estado del arte en la clasificación de imágenes. Utiliza un modelo de lenguaje para entender tanto las imágenes como el texto relacionado y una técnica de aprendizaje por similitud para clasificar imágenes en función de su similitud con una determinada descripción textual.

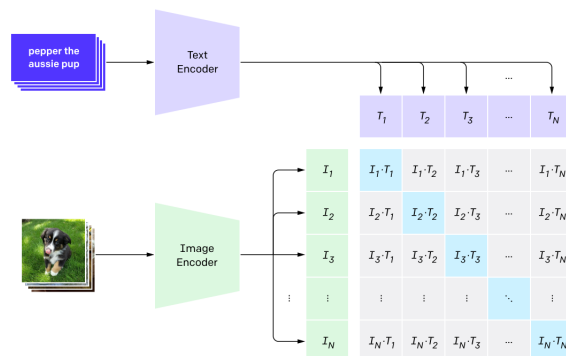


Fig. 2: Arquitectura de CLIP, creada por OpenAI.

En comparación con los modelos clásicos de redes neuronales convolucionales, CLIP puede comprender el contexto y el significado detrás de una imagen, lo que lo hace especialmente útil en situaciones en las que las imágenes pueden ser difíciles de clasificar para los modelos clásicos.

Modelos	Accuracy	Params	Tecnology
BASIC-L	91.1 %	2440M	Conv+Transf
CoCa	91.0 %	2100M	Transformer
Model soups	90.98 %	2440M	Conv+Transf
Model soups	90.94 %	1843M	Transformer
ViT-e	90.9 %	3900M	Transformer
CoAtNet-7	90.88 %	2440M	Conv+Transf
ViT-G/14	90.71 %	1843M	Transformer
CoCa	90.60 %	2100M	Transformer
CoAtNet-6	90.45 %	1470M	Conv+Transf
ViT-G/14	90.45 %	1843M	Transformer
DaViT-G	90.4 %	1437M	Transformer
Meta Pseudo Labels	90.2 %	480M	EfficientNet
DaViT-H	90.2 %	362M	Transformer
SwinV2-G	90.17 %	3000M	Transformer
Florence-CoSwin-H	90.05 %	893M	Transformer
Meta Pseudo Labels	90 %	390M	EfficientNet
RevCol-H	90.0 %	2158M	Pure CNN

Tabla 1: Comparativa de modelos de clasificación con mejor accuracy en imágenes del dataset Imagenet Tabla extraída y adaptada de "paperswithcode". Modelos del 2020 al 2023-Q1.

En la Tabla 1 se puede ver una comparativa de los modelos de clasificación de imágenes más destacados del 2020 al 2023-Q1 y como los modelos basados en Transformers (entrenados con el contexto) son superiores a los puramente convolucionales. Esto se debe a que los modelos de redes neuronales convolucionales puros no pueden comprender el contexto y el significado detrás de una imagen, mientras que los modelos de redes neuronales basados en Transformer pueden comprender el contexto y el significado detrás de una imagen consiguiendo mejores resultados.

3.2. Visualización de Redes Neuronales

La visualización de las redes neuronales se ha vuelto esencial para comprender los modelos de aprendizaje profundo. Existen diversas técnicas destacadas en este campo.

3.2.1. Mapas de Activación de Clase

El mapa de activación de clase (CAM) es una técnica de visualización de características que permite visualizar qué partes de una imagen son importantes para una clase en particular. CAM se puede utilizar para cualquier red neuronal convolucional (CNN) con una capa de agrupación global (GAP) en la parte superior.

- **GradCAM [25]:** Utiliza los gradientes de cualquier capa objetivo para producir un mapa de activación de clase. GradCAM utiliza los gradientes de la clase de salida con respecto a las características de la capa para ponderar la importancia de cada característica para la decisión de la clase.
- **ScoreCAM [26]:** Se basa en una serie de modificaciones del enfoque original de GradCAM para evitar problemas de localización. En lugar de utilizar gradientes, ScoreCAM ajusta cada canal de características de la capa objetivo y pasa las imágenes ajustadas a través de la red para obtener puntuaciones.
- **LayerCAM [27]:** Combina la evidencia de múltiples capas de la red para generar un mapa de activación de clase más preciso. LayerCAM introduce un factor de ponderación que da más importancia a las características de alto nivel en comparación con las características de bajo nivel.

3.2.2. Mapas de Saliencia

Los mapas de Saliencia son una técnica de visualización de características que permite visualizar qué partes de una imagen son importantes para una clase en particular. Los mapas de Saliencia se pueden utilizar para cualquier (CNN).

- **Saliency Map [28]:** Para calcular un mapa de Saliencia, lo que se hace es calcular la derivada (o gradiente) de la salida de la red con respecto a la entrada. Este cálculo indica cuánto cambiaría la salida de la red si se cambia ligeramente un píxel en la imagen de entrada. Si este cambio es grande, entonces ese píxel es importante para la clasificación de la red, y se decolorará fuertemente en el mapa de Saliencia. Si este cambio es pequeño, entonces ese píxel no es muy importante para la clasificación de la red, y será menos colorido en el mapa de Saliencia. Este tipo de técnica suele generar ruido en la salida, es decir puede haber píxeles que no sean importantes pero que se colorean fuertemente generando inconsistencias.
- **SmoothGrad [29]:** Es una técnica que se utiliza para mejorar la calidad y la interpretación de los mapas de Saliencia generados por las redes neuronales. Los mapas de Saliencia pueden ser ruidosos o inconsistentes. Para superar este problema, SmoothGrad introduce ruido gaussiano a las entradas de la red. El ruido gaussiano es esencialmente una perturbación aleatoria con cierta variabilidad, que se añade a cada píxel de la imagen de entrada. Este proceso de añadir ruido se repite muchas veces, y para cada versión con ruido de la imagen, se calcula un mapa de Saliencia. Luego, estos mapas

se promedian para obtener un mapa de Saliencia "suavizado". El resultado de este proceso es un mapa de Saliencia más suave y menos ruidoso, que puede ser más fácil de interpretar y entender.

A medida que los modelos de aprendizaje profundo se vuelven cada vez más complejos, las técnicas de visualización y los algoritmos se vuelven cada vez más necesarios para interpretar estos modelos.

Por lo general los mapas de Saliencia suele ser más precisos que los mapas de activación de clase, pero son más costosos computacionalmente.

3.3. Segmentación Semántica

La segmentación semántica es una tarea de clasificación de píxeles que tiene como objetivo asignar a cada píxel en una imagen una etiqueta de clase específica. Formalmente, dada una imagen de entrada I de tamaño $W \times H \times C$ (donde W es el ancho, H es la altura y C son los canales de color), el objetivo es generar un mapa de segmentación S de tamaño $W \times H$ donde cada ubicación s_{ij} en S contiene la etiqueta de clase de la ubicación correspondiente en la imagen de entrada.

Los métodos convencionales para la segmentación semántica incluyen técnicas como el crecimiento de regiones y la segmentación por aguas divisorias. Sin embargo, con el surgimiento de las redes neuronales convolucionales (CNNs), los enfoques basados en el aprendizaje profundo se han convertido en el estándar de oro para la segmentación semántica.

Uno de los modelos más influyentes en este campo es la Red SegNet, que es una arquitectura de red neuronal convolucional completamente convolucional para la segmentación semántica. La arquitectura de SegNet se puede describir como sigue: dada una imagen de entrada I , se aplica una serie de capas convolucionales para producir una representación de características F de tamaño reducido. Luego, se aplica un conjunto de capas de decodificación a F para producir el mapa de segmentación de salida S .

La función de pérdida que se utiliza comúnmente para entrenar estos modelos es la entropía cruzada, que se puede observar en la Ecuación 1.

$$L(\theta) = -\frac{1}{N} \sum_{i=1}^N \sum_{j=1}^J y_{ij} \log(\hat{y}_{ij}) \quad (1)$$

donde N es el número de píxeles en la imagen, J es el número de clases, y_{ij} es la etiqueta de clase real para el píxel i en la clase j , y \hat{y}_{ij} es la probabilidad predicha por el modelo para el píxel i en la clase j .

Los modelos modernos de segmentación semántica, como U-Net [30], Mask R-CNN [32] y DeepLab [31], han extendido y mejorado estas ideas básicas, proporcionando un rendimiento de segmentación semántica de vanguardia en una variedad de tareas y dominios.

4 DESARROLLO

En esta sección se explica el desarrollo del proyecto, desde la creación del dataset hasta la publicación de la aplicación móvil en la Play Store.

4.1. Dataset

Unos de los principales problemas para la generación del dataset es que en cada región tiene un sistema de reciclaje diferente y por lo tanto las clases de residuos que se pueden reciclar también son diferentes por lo que ha sido necesario crear un dataset propio adaptado a Cataluña. El motivo de utilizar el sistema de Cataluña es porque llevan tiempo fomentando la separación de residuos y hay mucha información disponible sobre el tema.

Residuonvas.cat es una página web que tiene como objetivo informar a la población sobre la gestión de residuos en Cataluña. En su sitio web, promueven un sistema de clasificación y separación de residuos en diferentes categorías para su posterior tratamiento y reciclaje. A continuación, se presenta una lista de las diferentes clases de residuos para reciclar que se promueven en este sistema:

Envase de vidrio	Envase ligero
Medicamentos	Pilas y baterías
Aparatos eléctricos	Ropa y calzado
Punto verde	Orgánica
	Resta

Esta lista serán las clases que se utilizarán para la creación del dataset. A lo largo del paper se ha utilizado el contenedor donde se deposita el residuo para referirse a la clase, por ejemplo, en vez de decir que se ha clasificado un residuo como envase de vidrio se dirá que se ha clasificado como verde.

Para la recolección del dataset se ha utilizado diferentes dataset de residuos para tener una base solida para poder entrenar el modelo. También se ha desarrollado una aplicación móvil para la recolección de imágenes de residuos y así obtener un dataset más completo y concreto de residuos domésticos. En la Tabla 2 se puede ver la distribución de las clases en el dataset.

Clase	Train	%	Val	%	Total
Amarillo	7371	15.15	500	10.64	7871
Azul	4230	8.7	500	10.64	4730
Marron	4980	10.24	500	10.64	5480
Medicamento	3156	6.49	400	8.51	3556
Pilas	3214	6.61	300	6.38	3514
Punto	4576	9.41	500	10.64	5076
RAEE	6258	12.87	500	10.64	6758
Resta	4443	9.13	500	10.64	4943
Ropa	5332	10.96	500	10.64	5832
Verde	5081	10.45	500	10.64	5581
Total	48641	100	4700	100	53341

Tabla 2: Distribución de las clases y en los conjuntos de entrenamiento y validación

El motivo de no tener los datos de test es porque se ha esperado a que los usuarios de la aplicación móvil contribuyan con más imágenes para poder tener un dataset más completo y concreto de residuos domésticos.

Para la búsqueda del mejor modelo de momento se utilizará el conjunto de validación. Una vez seleccionado el mejor modelo se utilizará el conjunto de test para ver el rendimiento del modelo en un conjunto de datos que provienen de usos domésticos reales, aportando una auténtica perspectiva práctica a nuestro análisis.

En la Figura 3 se puede ver una imagen de cada clase extraída del conjunto de entrenamiento.



Fig. 3: Imágenes de cada clase extraídas del conjunto de entrenamiento.

4.2. Aplicación móvil

Para poder recolectar imágenes domésticas reales de residuos se ha desarrollado una aplicación móvil para Android llamada EcoMate.

Ha sido diseñada para permitir a los usuarios contribuir y mantener un dataset de imágenes en tiempo real de manera sencilla. EcoMate fomenta la colaboración y el aprendizaje en torno a la clasificación y manejo de residuos.

Las principales funcionalidades de la aplicación son:

1. Listado en tiempo real: EcoMate muestra la cantidad de imágenes que los usuarios han contribuido al dataset, permitiendo a los usuarios mantenerse actualizados sobre el progreso de la comunidad.
2. Ranking de contribuyentes: La aplicación incluye un ranking que muestra la cantidad total de imágenes que ha contribuido el usuario en el primer puesto, fomentando la competencia amistosa y el compromiso con la plataforma.
3. Visualización de la última imagen: Los usuarios pueden ver la última imagen con la que han contribuido, lo que les permite revisar su progreso y mantenerse al tanto de sus aportaciones al dataset.
4. Carga de imágenes desde la cámara: EcoMate permite a los usuarios agregar imágenes nuevas directamente desde la cámara de su dispositivo móvil. Una vez tomada la foto, se asigna una clase del dataset y se carga en el servidor, actualizando automáticamente los datos en tiempo real.
5. Autenticación y seguridad: La aplicación utiliza Firebase como backend, con módulos de autenticación, Firestore Database, Storage y Realtime Database activos. Además, EcoMate ofrece inicio de sesión y registro con correo electrónico, verificación de correo electrónico y funcionalidad de "olvidé mi contraseña" para garantizar la seguridad y privacidad de los usuarios.
6. Clasificación de imágenes: La aplicación permite clasificar la imagen que se ha tomado con la cámara del dispositivo móvil e indicar en que contenedor se debe depositar.
7. Imágenes similares: La aplicación permite ver imágenes similares a la que se ha tomado con la cámara del dispositivo móvil.

Desde que estuvo disponible en la Play Store, se ha recolectado un total de 398 imágenes de residuos.

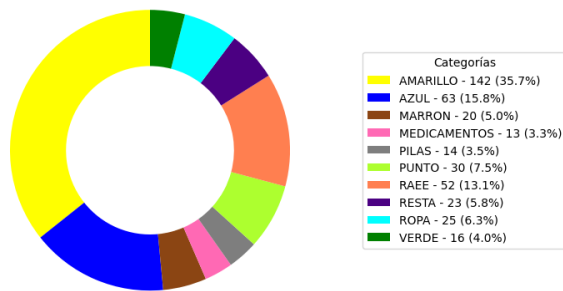


Fig. 4: Distribución de las clases en el dataset de la aplicación.

Como se puede observar en la Figura 4 la clase con más imágenes es la de AMARILLO, con 142 imágenes, mientras que la clase con menos imágenes es la de MEDICAMENTO. Esta información puede proporcionar una idea de cuáles son las clases más fáciles de obtener imágenes y cuáles son las más difíciles.

4.3. Modelo de clasificación

El principal objetivo de esta sección es identificar y seleccionar el modelo óptimo para llevar a cabo la clasificación de residuos de manera eficaz y precisa. Para lograrlo, se ha empleado la plataforma TensorFlow V2, en conjunto con la API de Keras, la cual facilita el diseño, entrenamiento y evaluación de modelos de aprendizaje profundo. Asimismo, se ha utilizado una tarjeta gráfica NVIDIA RTX 3060 con 12 GB de memoria de vídeo, permitiendo agilizar el proceso de entrenamiento y mejorar el rendimiento de los modelos.

En todas las pruebas realizadas se han usado los parámetros de la Tabla 3.

Hiperparámetro	Valor
Optimizador	Adam
Learning rate	0.001
Amsgrad	True
Loss	Categorical crossentropy
Early stopping	Monitor: val_loss, Patience: 4
ModelCheckpoint	Monitor: val_loss, Save best only: True
Número de épocas	Hasta converger

Tabla 3: Hiperparámetros utilizados en las pruebas.

Se realizaron las primeras pruebas, Tabla 4, utilizando modelos simples, como una red neuronal multicapa (MLP) y una red neuronal convolucional (CNN). Estos modelos se entrenaron utilizando el conjunto de datos de entrenamiento sin realizar ninguna modificación en las imágenes.

Los valores analizados para evaluar el rendimiento de los modelos fueron la precisión con los datos de validación (Acc), la pérdida con los datos de validación (Loss), el número de parámetros (Params), el número de épocas (Epo) y el tiempo de ejecución por época en segundos (T/Epo).

Modelo	Acc	Loss	Params	Epo	Time/Epoch
simple_cnn	0.54	3.78	44.4M	7	184.61
simple_mlp	0.33	1.95	77.24M	22	71.35

Tabla 4: Resultados de las pruebas con modelos simples.

El modelo de red neuronal convolucional (CNN) ha demostrado un rendimiento superior como se observa en la Tabla 4, ya que, al trabajar con imágenes, las CNN superan a las redes neuronales multicapa (MLP). Además, se observa que el modelo CNN requiere un tiempo de entrenamiento por época significativamente mayor que el modelo MLP, a pesar de tener menos parámetros. Esto se debe a que el entrenamiento de capas convolucionales es mucho más costoso que el de capas densas. Sin embargo, el modelo CNN ha necesitado menos épocas para converger. Los resultados de esta primera prueba nos indican que no es posible desarrollar un modelo de clasificación con una precisión aceptable si optamos por utilizar una red neuronal convolucional.

En la segunda prueba, se han utilizado modelos preentrenados con el conjunto de datos ImageNet. Para esta prueba inicial, se han congelado las capas de la red preentrenada y se han añadido una capa densa de 1024 neuronas y una capa de salida con 10 neuronas. De esta manera, podemos aprovechar el conocimiento previo de la red preentrenada y entrenar únicamente las capas añadidas.

Model	Acc	Loss	Params	Epo	T/Epo
xception[5]	0.83	0.69	123.63M	5	280.99
inceptionresnetv2[11]	0.83	0.78	93.67M	6	510.01
nasnetmobile[13]	0.81	0.73	57.27M	4	263.30
resnet50v2[6]	0.81	1.10	126.34M	4	291.10
mobilenetv2[9]	0.80	1.06	66.49M	4	114.87
vgg16[14]	0.74	1.36	40.42M	8	221.76
convnexttiny[12]	0.53	1.67	66.37M	6	727.44

Tabla 5: Resultados de las pruebas con modelos pre-entrenados y las capas convolucionales congeladas.

Si observamos la Tabla 5 la mayoría de los modelos preentrenados han logrado una precisión superior al 80 %, lo que demuestra que el conocimiento adquirido a partir de las imágenes de ImageNet es de gran utilidad para clasificar las imágenes de nuestro conjunto de datos.

Cabe destacar que los modelos preentrenados requirieron menos épocas para converger en comparación con modelos anteriores. Esto se debe a que las capas convolucionales de los modelos preentrenados ya han aprendido a extraer características de las imágenes, por lo que solo necesitan aprender a clasificar las características extraídas.

Es importante mencionar que, a pesar de ser un modelo preentrenado, el modelo convnexttiny obtuvo una precisión muy baja en comparación con los demás.

En la tercera prueba, se llevó a cabo un entrenamiento completo de los modelos preentrenados, lo que implica descongelar las capas convolucionales y entrenar todo el modelo.

Para llevar a cabo este entrenamiento, se congelaron todas las capas convolucionales y se entrenaron únicamente la capa densa y la capa de salida durante cinco épocas. Posteriormente, se descongelaron todas las capas convolucionales y se entrenó todo el modelo hasta alcanzar la convergencia.

Además, se implementó el aumento de datos (“Data Augmentation”) debido a que, al descongelar todas las capas convolucionales, se incrementó el número de parámetros entrenables. Esto hace necesario aumentar el número de datos de entrenamiento para evitar el sobreajuste (“overfitting”).

Las transformaciones aplicadas incluyen: rotación, traslación, volteo horizontal y ajuste aleatorio de brillo y contraste.

Se optó por utilizar un aumento de datos en tiempo real y diferente para cada iteración, aplicando transformaciones aleatorias a las imágenes de entrenamiento. Las probabilidades (p) de aplicar cada transformación son:

Rotación: $p = 0.5$
 Traslación: $p = 0.5$
 Flip horizontal: $p = 0.5$
 Random brightness and contrast: $p = 0.5$

Es decir que, en cada iteración, la imagen de entrada pasa por un pipeline de transformaciones aleatorias con las probabilidades indicadas anteriormente, primero se aplica una rotación aleatoria de 0 a 45 grados en caso de que la probabilidad sea mayor a 0.5, luego se aplica una traslación aleatoria de 0 a 0.2 en caso de que la probabilidad sea mayor a 0.5, así sucesivamente hasta que se aplican todas las transformaciones.

En la Tabla 6 se muestran los resultados sin tener en cuenta el tiempo de entrenamiento de las 5 primeras épocas.

Modelo	Acc	Loss	Params	Epo	T/Epo
convnexttiny	0.91	0.36	66.37M	12	1799.02
xception	0.90	0.36	123.63M	10	670.20
inceptionresnetv2	0.90	0.38	93.67M	10	1149.01
nasnetmobile	0.87	0.54	57.27M	13	789.63
resnet50v2	0.86	0.54	126.34M	17	649.03
mobilenetv2	0.88	0.44	66.49M	15	358.09
vgg16	0.84	0.56	40.42M	22	689.81

Tabla 6: Resultados de las pruebas con modelos pre-entrenados y las capas convolucionales descongeladas.

Tres modelos de los siete mostrados han obtenido un accuracy superior al 90 % y lo más importante es que el accuracy de convnexttiny ha mejorado considerablemente.

Finalmente se ha realizado una prueba con los modelos pre-entrenados sin “Data Augmentation” para comparar los resultados y demostrar que el “Data Augmentation” es necesario para obtener buenos resultados.

Modelo	Acc	Loss	Epo	T/Epo
Xception aug	0.90	0.36	10	670.20
Xception no aug	0.90	0.53	6	808.19
MobileNetV2 aug	0.88	0.44	15	358.09
MobileNetV2 no aug	0.88	0.70	10	335.72

Tabla 7: Comparativa de modelos usando y sin usar “Data Augmentation”.

Realizar “Data Augmentation” hace que el loss sea menor, esto quiere decir que el modelo es más robusto y sera menos propenso al sobre-ajuste y generalizará mejor.

Sobre el tiempo de inferencia de los modelos, se ha realizado una prueba con una imagen y se ha medido el tiempo que tarda cada modelo en realizar la predicción.

Es interesante analizar el tiempo de inferencia al desplegar un modelo en un dispositivo de bajo rendimiento, como un dispositivo móvil o un dispositivo IoT.

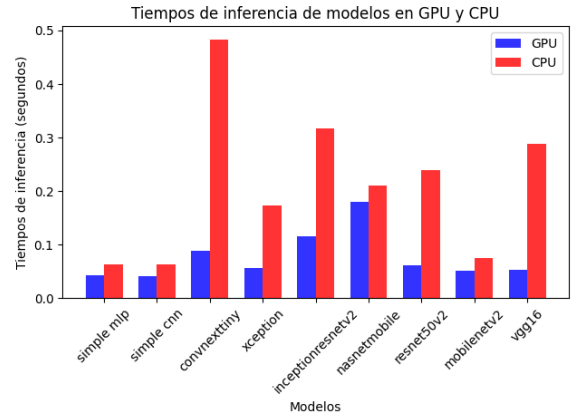


Fig. 5: Tiempos de inferencia de los modelos.

4.4. CLIP

CLIP es una tecnología con habilidades zero-shot muy potentes y que nos puede ser útil para proporcionar información adicional al usuario sobre la imagen que ha subido y también para clasificar imágenes. Para ello se ha realizado un listado de las clases que quieres clasificar que se encuentran en la pagina ResiduOn-Vas siendo un total de 247 clases.

La implementación de CLIP que se ha utilizado ha sido OpenCLIP con la variante ViT-g/14.

Estos modelos son altamente sensibles a la formulación del prompt de salida, por lo que se han realizado pruebas con distintas formulaciones para ver cual es la que mejor se adapta al dataset, este tipo de pruebas se empiezan a conocer como *Prompt Engineering*.

Prompt	acc	std
{ }	0.707	0.158
a photo of { }	0.753	0.140
a picture of { }	0.730	0.171
a photo of a { }	0.760	0.144
a picture of a { }	0.747	0.151
an image of { }	0.759	0.152
an image of a { }	0.762	0.152
a bright photo of a { }	0.745	0.147
a photo of { }, a type of waste	0.761	0.111
a picture of { }, a type of waste	0.760	0.115
a photo of a { }, a type of waste	0.778	0.105
a picture of a { }, a type of waste	0.782	0.106
an image of { }, a type of waste	0.757	0.113
an image of a { }, a type of waste	0.779	0.109
a bright photo of a { }, a type of waste	0.782	0.114
a photo of { }, a type of domestic waste	0.766	0.101
a picture of { }, a type of domestic waste	0.772	0.101
a photo of a { }, a type of domestic waste	0.779	0.096
a picture of a { }, a type of domestic waste	0.783	0.101
an image of { }, a type of domestic waste	0.765	0.107
an image of a { }, a type of domestic waste	0.773	0.099
a bright photo of a { }, a type of domestic waste	0.769	0.103

Tabla 8: Accuracy de los distintos prompts

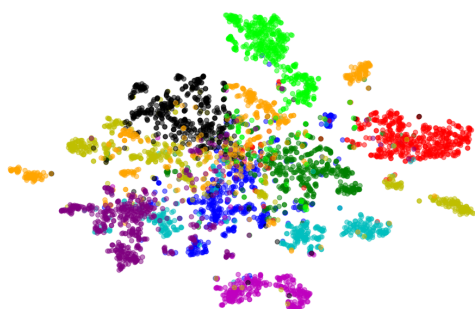
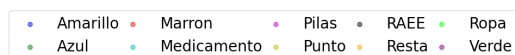
Tras realizar pruebas con el dataset de validación hemos obtenido que el mejor prompt es *a picture of a label, a type of waste* como

se puede observar en la Tabla 12.

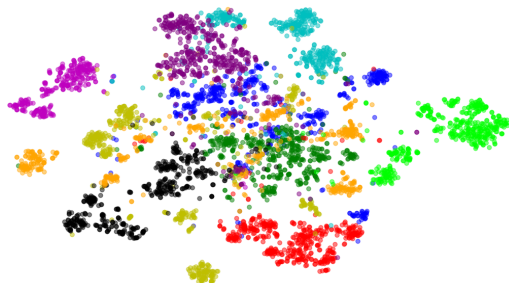
Si implementamos OpenCLIP como mecanismo de extracción de características y, posteriormente, entrenamos un modelo lineal basándonos en estas características, podemos alcanzar una precisión (accuracy) de 0.93. Este valor representa el resultado más alto obtenido hasta la fecha en comparación con los otros modelos evaluados.

Para poder demostrar que OpenCLIP es un buen mecanismo de extracción de características, se ha realizado una comparación con otros modelos de extracción de características como son Xception.

Para poder visualizar como los datos de validación se distribuyen en un espacio de 2 dimensiones, realicé una reducción de dimensionalidad utilizando el algoritmo t-SNE en las características extraídas por el modelo Xception y OpenCLIP.



(a) Visualización de los datos de validación en un espacio de 2 dimensiones generados por las características extraídas por el modelo Xception.



(b) Visualización de los datos de validación en un espacio de 2 dimensiones generados por las características extraídas por el modelo OpenCLIP.

Fig. 6: Comparativa de las visualizaciones de los datos de validación.

Al observar los dos espacios de características en la Figura 6, el espacio de características generado por OpenCLIP se ve mucho más separado que el generado por Xception. Esto significa que las características extraídas por OpenCLIP son más discriminativas que las extraídas por Xception por lo tanto el modelo lineal entrenado con estas características tendrá un mejor rendimiento.

Si comparamos los resultados de los modelos con los datos de validación, ver Tabla 12, podemos observar que el modelo Linear-probe OpenCLIP es el que mejor rendimiento tiene con una precisión de 0.93. Esto significa que el modelo es capaz de predecir correctamente el 93 % de las imágenes del conjunto de validación.

Al ver el buen resultado del OpenCLIP, se ha decidido comprobar como se comporta si reducimos los datos de entrenamiento.

Lo que es interesante de la Figura 7 es que muestra que el modelo Linear-probe OpenCLIP es capaz de obtener una precisión de 0

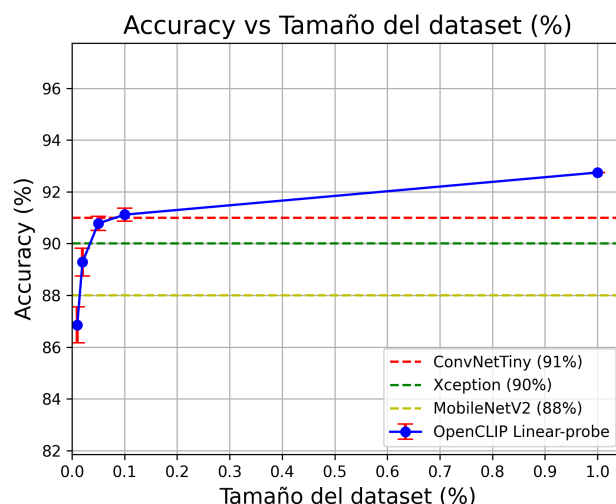


Fig. 7: Accuracy en función del numero de imágenes de entrenamiento.

91 % con tan solo el 10 % del conjunto de datos de entrenamiento. Este es un resultado impresionante y muestra la eficiencia de este modelo. En la mayoría de los casos, necesitamos un gran volumen de datos para entrenar un modelo de aprendizaje automático para que sea efectivo, pero el Linear-probe OpenCLIP parece ser capaz de “aprender” mucho de un conjunto de datos más pequeño.

Esto contrasta con los modelos Xception y MobilenetV2, que pueden no haber obtenido resultados tan buenos.

Finalmente, en la Tabla 10, se ha analizado y comparado la eficacia de varias técnicas de clasificación de residuos, incluyendo la aplicación Aire, junto con varios modelos de aprendizaje profundo como Xception, MobileNetV2, OpenCLIP Zero-Shot y OpenCLIP Linear-probe. Los modelos se han comparado en base a su precisión media en la clasificación de diferentes tipos de residuos: Amarillo, Azul, Marrón, Médica, Pilas, Punto, RAEE, Resta, Ropa y Verde.

La versión base de la aplicación Aire mostró un rendimiento considerablemente más bajo en comparación con los otros modelos, con una precisión media de sólo el 10 %. Sin embargo, cuando se le añadió información adicional sobre los materiales (Aire + Material), indicándole mediante el chat, la precisión media aumentó al 27 %, demostrando una mejora significativa pero aún insuficiente frente a los modelos de aprendizaje profundo.

El modelo Xception, mostró un rendimiento decente, alcanzando una precisión media de 67 %. Por otro lado, MobileNetV2, también demostró un decente desempeño con una precisión media del 60 %.

Los modelos OpenCLIP, superaron a todos los demás modelos. En particular, el modelo OpenCLIP Zero-Shot demostró una precisión asombrosa en la clasificación de residuos, alcanzando una precisión media de 87 %. El modelo OpenCLIP Linear-probe también mostró un buen desempeño con una precisión media del 73 %.

Estos resultados sugieren que los enfoques basados en aprendizaje profundo zero-shot, pueden ofrecer mejoras sustanciales en la clasificación de residuos en comparación con las soluciones basadas en aplicaciones como Aire.

Por lo tanto, estos hallazgos apoyan la implementación y el uso de técnicas de aprendizaje profundo en la clasificación de residuos

	Amarillo	Azul	Marron	Medica	Pilas	Punto	RAEE	Resta	Ropa	Verde	Total acc
Xception	0.88	0.85	0.96	0.9	0.98	0.86	0.91	0.87	0.96	0.89	0.9
mobilenetV2	0.9	0.84	0.97	0.83	0.97	0.81	0.86	0.84	0.94	0.87	0.88
Zero Shot OpenCLIP	0.79	0.67	0.76	0.67	0.94	0.82	0.95	0.64	0.8	0.78	0.78
Linear-probe OpenCLIP	0.92	0.91	0.97	0.9	0.99	0.89	0.95	0.88	0.99	0.9	0.93

Tabla 9: Comparativa de los modelos con los datos de validación.

	Amarillo	Azul	Marron	Medica	Pilas	Punto	RAEE	Resta	Ropa	Verde	Mean Acc
Aire	0.15	0.10	0.40	0.00	0.10	0.30	0.00	0.00	0.00	0.00	0.10
Aire + Material	0.75	0.30	0.40	0.00	0.10	0.30	0.00	0.00	0.00	0.80	0.27
Xception	0.57	0.44	0.89	0.47	0.75	0.52	0.90	0.41	0.90	0.80	0.67
MobileNetV2	0.67	0.39	0.84	0.06	0.60	0.48	0.85	0.55	0.80	0.75	0.60
OpenCLIP Zero-Shot	1.00	0.55	0.79	0.82	0.90	1.00	0.95	0.91	0.85	0.95	0.87
OpenCLIP Linear-probe	0.90	0.55	0.95	0.60	0.95	0.60	0.70	0.60	0.75	0.80	0.73

Tabla 10: Comparativa de los modelos desarrollados con la aplicación Aire con un dataset de Test. Por cada clase tenemos la siguiente cantidad de imágenes: Amarillo (21), Azul (18), Marrón (19), Medica (17), Pilas (20), Punto (21), RAEE (20), Resta (22), Ropa (20), Verde (20).

para lograr una mayor precisión y eficiencia en esta tarea crítica.

4.5. Imágenes similares

Para mejorar la eficacia del sistema de clasificación de imágenes y ayudar al usuario cuando el modelo de clasificación se encuentre en una situación de incertidumbre, se ha implementado un algoritmo de búsqueda de imágenes similares. Este algoritmo, dada una imagen proporcionada por el usuario, devuelve las tres imágenes más parecidas a la imagen de entrada.

El proceso se puede dividir en dos fases esenciales: la extracción de características de la imagen y la búsqueda de imágenes similares.

Para la extracción de características, se ha utilizado por el buen desempeño OpenCLIP. La imagen de entrada tiene una forma de $224 \times 224 \times 3$ (ancho, alto y canales de color respectivamente), y luego se transforma a un vector de características de 1024 dimensiones a través del encoder visual de OpenCLIP.

Una vez obtenido el vector de características, este se utiliza como entrada para un algoritmo de K Nearest Neighbors (KNN). El KNN se encarga de calcular la distancia euclídea entre la representación vectorial de la imagen de entrada y las representaciones de todas las imágenes en el dataset.

Después de calcular estas distancias (distancia del coseno), el algoritmo KNN devuelve las tres imágenes cuyos vectores de características son los más cercanos al vector de características de la imagen de entrada. En otras palabras, devuelve las tres imágenes más similares a la imagen proporcionada por el usuario.

Este enfoque proporciona una capa adicional de flexibilidad al sistema de clasificación, permitiendo al usuario seleccionar la etiqueta más adecuada, como se puede observar en la Figura 8. En este caso, el usuario ha proporcionado una imagen de un cable (RAEE), y ha devuelto tres imágenes similares de cables. El usuario puede entonces seleccionar la etiqueta más adecuada para la imagen de entrada en caso de no estar de acuerdo con la predicción del modelo de clasificación.

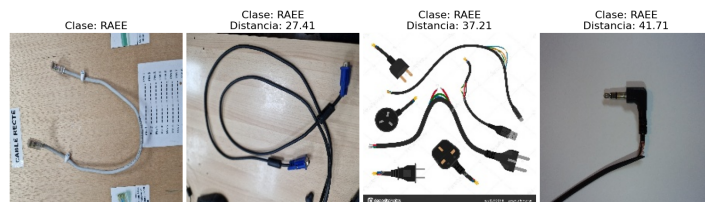


Fig. 8: Visualización de imágenes similares de los datos de validación con imágenes de entrenamiento. La primera imagen es la imagen de entrada, y las tres siguientes son las imágenes más similares.

5 ARQUITECTURA DE LA APLICACIÓN

Para ofrecer la funcionalidad de detección de objetos en imágenes y sugerir imágenes similares desde la base de datos, se ha desarrollado una API utilizando FastAPI. La API presenta un endpoint, “/process_image”, que se encarga de recibir una imagen, procesarla y devolver la información relevante para su visualización en la aplicación. La arquitectura de este sistema se ilustra en la Figura 9.

Inicialmente, se extraen las características de todas las imágenes en el conjunto de datos de la base de datos. Esta información se guarda en un archivo que también registra la clase del objeto, la dirección de la imagen original y las características extraídas.

Cuando se hace una solicitud a “/process_image” con una nueva imagen, la API ejecuta un proceso de dos pasos. Primero, extrae las características de la imagen. Con estas características, realiza una búsqueda de las cinco imágenes más similares a la imagen recibida utilizando el algoritmo k-nearest neighbors (KNN) con la distancia del coseno. Simultáneamente, emplea las características extraídas para clasificar la imagen. Este proceso de clasificación se basa en los prompts que se han creado específicamente para la clasificación de residuos.

Finalmente, toda esta información se devuelve en formato JSON para su uso en la aplicación.

Un diagrama detallado de los componentes y su interacción en el

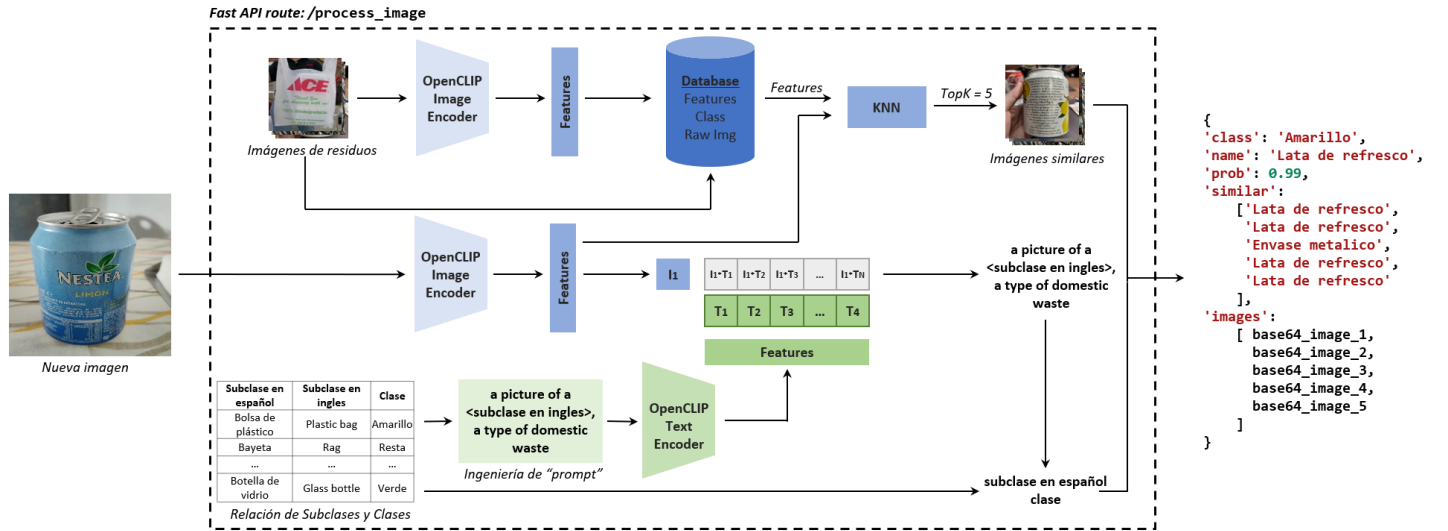


Fig. 9: Arquitectura del despliegue del modelo de clasificación OpenCLIP para la clasificación de residuos.

sistema se puede encontrar en los apéndices, en la Figura 12.

6 TRABAJO FUTURO

En este trabajo se ha desarrollado una aplicación para clasificar residuos utilizando aprendizaje profundo. Sin embargo, hay muchas formas en las que se puede mejorar la aplicación para que sea más eficaz y útil. Entre ellas se encuentran, la segmentación de objetos dentro de la misma imagen para poder separar los posibles materiales antes de tirar el residuo. Para ello se ha investigado un poco de como se podría implementar y se han encontrado varias formas de hacerlo.

6.1. Segmentación de objetos

Unos de los principales problemas de utilizar clasificación en imágenes es que no se puede saber la localización de los objetos en la imagen. Para ello es necesario crear un dataset de segmentación, pero el coste en tiempo humano para etiquetar las imágenes es muy elevado. Para solucionar este problema se ha buscado métodos de segmentación utilizando Segment Anything [15] de Meta para poder segmentar y clasificar las imágenes de la manera automática y terminar de etiquetar las imágenes que no se han podido etiquetar correctamente de manera manual. Segment Anything funciona de dos maneras distintas, en la primera se le pasa una imagen y devuelve una imagen con los objetos segmentados, en la segunda se le pasa una imagen y puntos donde se encuentra el objeto y puntos que es el fondo y devuelve una máscara del objeto.

Sabiendo esto se puede afrontar el problema de clasificación automática de diversas formas.

6.1.1. Clasificación de máscaras

Este método consiste en usar Segment Anything en una imagen y que devuelva un listado de máscaras de todos los objetos que se encuentran en la imagen. Una vez se tiene este listado de máscaras se puede pasar a la red neuronal para que clasifique cada una de las imágenes nuevas.

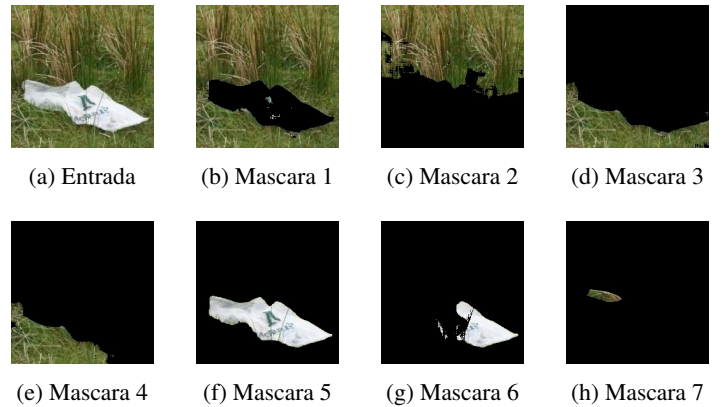


Fig. 10: Imagen de entrada y máscaras de los objetos detectados. La máscara que el clasificador ha escogido ha sido la (g).

Una vez tenemos las máscaras de los objetos se puede pasar a la red neuronal para que clasifique cada una de las imágenes nuevas y nos quedamos con la clase que mayor porcentaje de confianza tenga.

Este método tiene el problema de confundir objetos o zonas de la imagen que no nos interesa como si fuera el objeto que se está clasificando como se indica en la Figura 10. Por lo que es necesario descartar aquellas máscaras que no se correspondan con el objeto que se está clasificando, para ello necesitamos poner un atención visual en la imagen para saber donde se encuentra el objeto que se está clasificando.

6.1.2. Atención visual para las máscaras

Para seleccionar la máscara idónea se puede utilizar la técnica de Saliency map de esta manera podemos saber donde se encuentra el objeto que se está clasificando y descartar las máscaras que no se encuentren en esa zona.

De esta manera podemos descartar las máscaras que no se encuentren en la zona de interés y quedarnos con las que si se encuentren en esa zona.

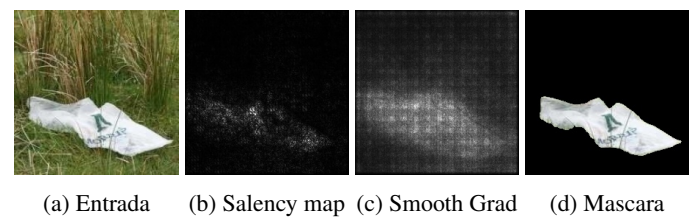


Fig. 11: Comparativa de saliency map y smooth grad para seleccionar la mascara idónea que maximiza los valores del SmoothGrad.

6.1.3. Optimización de puntos de atención

Este método utiliza técnicas de aprendizaje automático para identificar los “puntos de atención” más relevantes en una imagen, es decir, las áreas que más contribuyen a la identificación de un objeto en particular. Primero se crea un “mapa de activación” para destacar estas áreas. Luego, se aplica una máscara sobre estas áreas y se utiliza un modelo de clasificación para predecir qué objeto se encuentra allí. Finalmente, se realiza una optimización para encontrar las mejores áreas a las que prestar atención, con el objetivo de mejorar la precisión de la clasificación del objeto.

6.1.4. Comparativa visual de los métodos

Las pruebas se han realizado con 6 imágenes del dataset de entrenamiento escogidas aleatoriamente, mirar Tabla 11.

Imagen	Clasificación	Saliency	Optimización

Tabla 11: Comparativa visual de las distintas técnicas para generar mascarar del objeto. En la primera columna tenemos la imagen original, en la segunda el método de clasificación de mascara, en la tercera método de Saliency Map y en la cuarta el método de optimización de puntos.

Como resultado se ha obtenido que el método de Saliency Map es el más robusto.

7 CONCLUSIONES

En base a los objetivos planteados y los resultados obtenidos en este estudio, puedo concluir lo siguiente:

Primero, se ha logrado generar un dataset, compuesto por más de 48000 imágenes, para cubrir una amplia gama de residuos reciclables y no reciclables. Este logro fue posible, en parte, mediante el uso de una aplicación móvil para permitir un etiquetado colaborativo, ampliando considerablemente la diversidad y cantidad de los datos recolectados.

Segundo, se ha desarrollado una aplicación móvil capaz de superar a las aplicaciones existentes en la clasificación automatizada de residuos. En comparación con Aire, la única otra aplicación a nivel nacional doméstica que acepta imágenes, mi aplicación demostró una superioridad significativa. Esta mejora facilitará el proceso de reciclaje para los usuarios, permitiéndoles clasificar de manera más eficiente sus residuos.

Tercero, he explorado la viabilidad de generar un conjunto de datos semánticos a partir de uno de clasificación y se ha demostrado que es posible segmentar las imágenes en base a su etiqueta de clasificación pero que aun así se necesita un etiquetado manual para mejorar la calidad de las segmentaciones en algunas imágenes.

Por último, en cuanto a las técnicas de aprendizaje automático, encontramos que OpenCLIP proporcionó los mejores resultados en las tareas. En particular, ha demostrado ser altamente efectivo en tareas de zero-shot, lo que permite la clasificación de objetos que no se encuentran en el conjunto de datos de entrenamiento. Esto es especialmente útil para la clasificación de residuos, ya que los residuos reciclables pueden variar mucho de una región a otra o incluso en la misma región con el tiempo.

AGRADECIMIENTOS

Quiero agradecer sobretodo a mi tutor, Coen Antens, por dejarme total libertad durante el desarrollo de este proyecto. También quiero agradecer a todos aquellos que han participado en el etiquetado de las imágenes, en especial mis alumnos que son los que más han participado durante el etiquetado con la aplicación móvil.

REFERENCIAS

[1] Por que es importante reciclar <https://ecoembesdudasreciclaje.es/por-que-es-importante-reciclar/>

[2] Green Deal https://commission.europa.eu/strategy-and-policy/priorities20192024/europeangreendeal_es

[3] Vaswani, A., Shazeer, N., Parmar, N., Uszkoreit, J., Jones, L., Gomez, A. N., ... Polosukhin, I. (2017). Attention Is All You Need. doi:10.48550/ARXIV.1706.03762

[4] Radford, A., Kim, J. W., Hallacy, C., Ramesh, A., Goh, G., Agarwal, S., ... Sutskever, I. (2021). Learning Transferable Visual Models From Natural Language Supervision. doi:10.48550/ARXIV.2103.00020

[5] Chollet, F. (2017). Xception: Deep Learning with Depthwise Separable Convolutions. In Proceedings of the IEEE Conference on Computer Vision and Pattern Recognition (pp. 1800-1807). <https://doi.org/10.1109/CVPR.2017.195>

- [6] He, K., Zhang, X., Ren, S., & Sun, J. (2016). Identity Mappings in Deep Residual Networks. arXiv preprint arXiv:1603.05027.
- [7] Huang, G., Liu, Z., Van Der Maaten, L., & Weinberger, K. Q. (2018). Densely connected convolutional networks. In Proceedings of the IEEE conference on computer vision and pattern recognition (pp. 4700–4708).
- [8] Howard, A., Sandler, M., Chu, G., Chen, L. C., Chen, B., Tan, M., ... Adam, H. (2019). Searching for MobileNetV3. arXiv preprint arXiv:1905.02244.
- [9] Sandler, M., Howard, A., Zhu, M., Zhmoginov, A., & Chen, L. (2019). MobileNetV2: Inverted Residuals and Linear Bottlenecks. arXiv preprint arXiv:1801.04381.
- [10] Szegedy, C., Vanhoucke, V., Ioffe, S., Shlens, J., & Wojna, Z. (2015). Rethinking the Inception Architecture for Computer Vision. arXiv preprint arXiv:1512.00567.
- [11] Szegedy, C., Ioffe, S., Vanhoucke, V., & Alemi, A. A. (2017). Inception-v4, Inception-ResNet and the Impact of Residual Connections on Learning. In Thirty-First AAAI Conference on Artificial Intelligence.
- [12] Liu, Z., Mao, H., Wu, C.-Y., Feichtenhofer, C., Darrell, T., & Xie, S. (2022). A ConvNet for the 2020s. arXiv preprint arXiv:2201.03545.
- [13] Zoph, B., Vasudevan, V., Shlens, J., & Le, Q. V. (2018). Learning Transferable Architectures for Scalable Image Recognition. arXiv preprint arXiv:1707.07012.
- [14] Simonyan, K., & Zisserman, A. (2015). Very Deep Convolutional Networks for Large-Scale Image Recognition. arXiv preprint arXiv:1409.1556.
- [15] Kirillov, A., Mintun, E., Ravi, N., Mao, H., Rolland, C., Gustafson, L., ... Girshick, R. (2023). Segment Anything. arXiv preprint arXiv:2304.02643.
- [16] N. Dalal and B. Triggs, "Histograms of oriented gradients for human detection," 2005 IEEE Computer Society Conference on Computer Vision and Pattern Recognition (CVPR'05), San Diego, CA, USA, 2005, pp. 886–893 vol. 1, doi: 10.1109/CVPR.2005.177.
- [17] Lowe, D. G. (2004). Distinctive Image Features from Scale-Invariant Keypoints. International Journal of Computer Vision, 60(2), 91–110. <https://doi.org/10.1023/B:VISI.0000029664.99615.94>
- [18] Bay, H., Ess, A., Tuytelaars, T., & Van Gool, L. (2008). Speeded-Up Robust Features (SURF). Computer Vision and Image Understanding, 110(3), 346–359. <https://doi.org/10.1016/j.cviu.2007.09.014>
- [19] Cortes, C., & Vapnik, V. (1995). Support-vector networks. Machine Learning, 20(3), 273–297. <https://doi.org/10.1007/BF00994018>
- [20] Breiman, L. (2001). Random Forests. Machine Learning, 45(1), 5–32. <https://doi.org/10.1023/A:1010933404324>
- [21] LeCun, Y., Bottou, L., Bengio, Y., & Haffner, P. (1998). Gradient-Based Learning Applied to Document Recognition. Proceedings of the IEEE, 86(11), 2278–2324. <https://doi.org/10.1109/5.726791>
- [22] Krizhevsky, A., Sutskever, I., & Hinton, G. E. (2012). ImageNet Classification with Deep Convolutional Neural Networks. In F. Pereira, C. J. C. Burges, L. Bottou, & K. Q. Weinberger (Eds.), Advances in Neural Information Processing Systems 25 (pp. 1097–1105). Curran Associates, Inc.
- [23] Simonyan, K., & Zisserman, A. (2015). Very Deep Convolutional Networks for Large-Scale Image Recognition. arXiv preprint arXiv:1409.1556.
- [24] He, K., Zhang, X., Ren, S., & Sun, J. (2016). Deep Residual Learning for Image Recognition. In 2016 IEEE Conference on Computer Vision and Pattern Recognition (CVPR) (pp. 770–778). IEEE. <https://doi.org/10.1109/CVPR.2016.90>
- [25] Selvaraju, R. R., Cogswell, M., Das, A., Vedantam, R., Parikh, D., & Batra, D. (2017). Grad-CAM: Visual Explanations from Deep Networks via Gradient-Based Localization. In 2017 IEEE International Conference on Computer Vision (ICCV) (pp. 618–626). IEEE. <https://doi.org/10.1109/ICCV.2017.74>
- [26] Wang, F., Jiang, M., Qian, C., Yang, S., Li, C., Zhang, H., Wang, X., & Tang, X. (2020). Score-CAM: Score-Weighted Visual Explanations for Convolutional Neural Networks. In 2020 European Conference on Computer Vision (ECCV) (pp. 20–36). Springer International Publishing. https://doi.org/10.1007/978-3-030-58536-5_2
- [27] Zhou, B., Khosla, A., Lapedriza, A., Oliva, A., & Torralba, A. (2016). Learning Deep Features for Discriminative Localization. In 2016 IEEE Conference on Computer Vision and Pattern Recognition (CVPR) (pp. 2921–2929). IEEE. <https://doi.org/10.1109/CVPR.2016.319>
- [28] Simonyan, K., Vedaldi, A., & Zisserman, A. (2013). Deep Inside Convolutional Networks: Visualising Image Classification Models and Saliency Maps. arXiv preprint arXiv:1312.6034.
- [29] Smilkov, D., Thorat, N., Kim, B., Viégas, F., & Wattenberg, M. (2017). SmoothGrad: removing noise by adding noise. arXiv preprint arXiv:1706.03825.
- [30] Ronneberger, O., Fischer, P., & Brox, T. (2015). U-Net: Convolutional Networks for Biomedical Image Segmentation. In N. Navab, J. Hornegger, W. M. Wells, & A. F. Frangi (Eds.), Medical Image Computing and Computer-Assisted Intervention – MICCAI 2015 (pp. 234–241). Springer International Publishing. https://doi.org/10.1007/978-3-319-24574-4_28
- [31] Chen, L.-C., Papandreou, G., Kokkinos, I., Murphy, K., & Yuille, A. L. (2018). DeepLab: Semantic Image Segmentation with Deep Convolutional Nets, Atrous Convolution, and Fully Connected CRFs. IEEE Transactions on Pattern Analysis and Machine Intelligence, 40(4), 834–848. <https://doi.org/10.1109/TPAMI.2017.2699184>
- [32] He, K., Gkioxari, G., Dollár, P., & Girshick, R. (2017). Mask R-CNN. In 2017 IEEE International Conference on Computer Vision (ICCV) (pp. 2980–2988). IEEE. <https://doi.org/10.1109/ICCV.2017.322>
- [33] Maaten, L. van der, & Hinton, G. (2008). Visualizing Data using t-SNE. Journal of Machine Learning Research, 9(Nov), 2579–2605.

APÉNDICE

A.1. Aplicación móvil

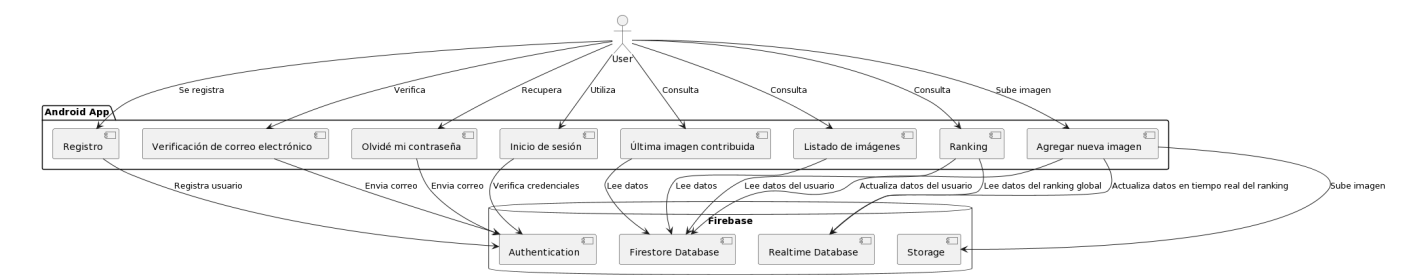


Fig. 12: Diagrama de componentes de la aplicación Android para contribuir y visualizar imágenes en tiempo real utilizando Firebase como backend.

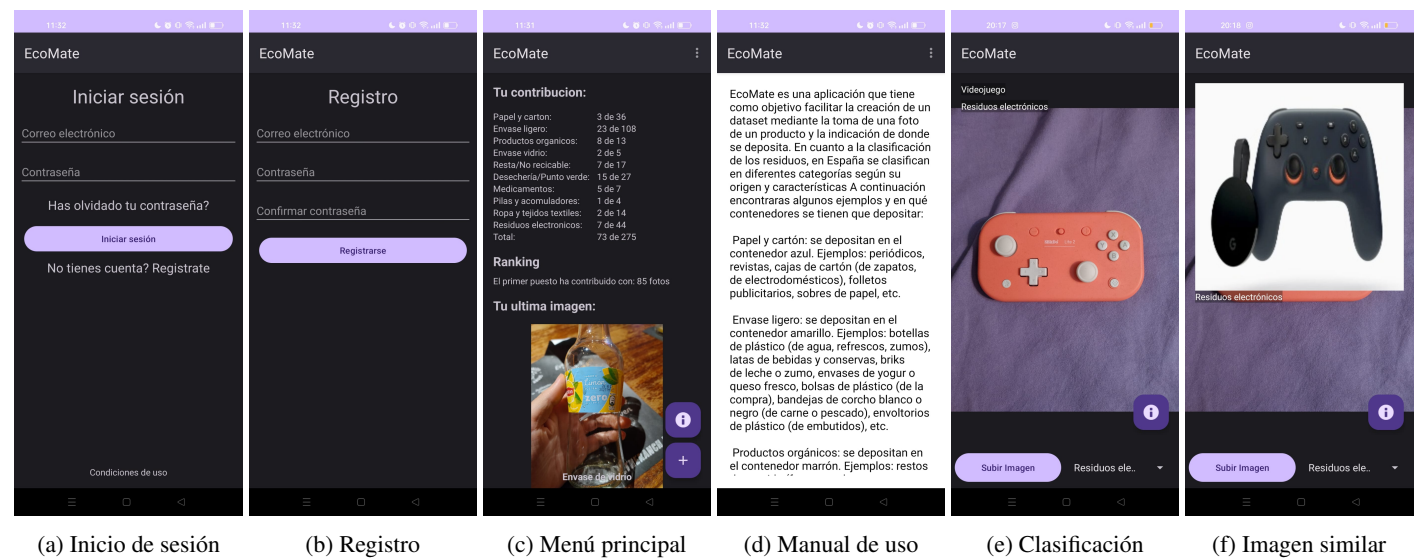


Fig. 13: Interfaz de la aplicación Android.

A.2. Modelos de clasificación

Para la red neuronal simple_mlp se utilizó la arquitectura mostrada en la Tabla 13.

Para la red neuronal simple_cnn se utilizó la arquitectura mostrada en la Tabla 14.

Para las redes convolucionales pre-entrenadas se ha usado la misma arquitectura, solo ha cambiado el modelo convolucional base. La arquitectura de las redes convolucionales se encuentra en la Tabla 15.

A.3. Prompts para OpenCLIP

Los prompts usados para OpenCLIP se encuentran en la Tabla 16.

Model	Train acc	Train loss	Val acc	Val loss	Params	Epochs	Time (s)/Epoch	Time (s)
convnexttiny_no_freeze	0.57	1.17	0.91	0.36	66.37M	12	1799.02	21588.27
xception_fine_no_freeze	0.62	1.07	0.90	0.36	123.63M	10	670.20	6702.02
xception_fine_no_freeze_no_aug	0.99	0.02	0.90	0.53	123.63M	6	808.19	4849.13
inceptionresnetv2_no_freeze	0.65	0.98	0.90	0.39	93.67M	12	1306.87	15682.44
inceptionv3_no_freeze	0.56	1.20	0.89	0.42	74.24M	19	684.87	13012.54
densenet121_no_freeze	0.55	1.22	0.89	0.42	58.43M	13	1050.03	13650.33
mobilenetv2_no_freeze_no_aug	1.00	0.02	0.88	0.70	66.49M	10	335.72	3357.20
mobilenetv2_no_freeze	0.58	1.15	0.88	0.44	66.49M	15	358.09	5371.32
nasnetmobile_no_freeze	0.60	1.10	0.87	0.54	57.27M	13	789.63	10265.25
resnet50v2_f_no_freeze	0.55	1.22	0.86	0.54	126.34M	17	649.03	11033.57
mobilenetv3large_no_freeze	0.56	1.20	0.86	0.52	51.18M	18	352.28	6341.13
vgg16_no_freeze	0.54	1.25	0.84	0.56	40.42M	22	689.81	15175.75
resnet50_no_freeze	0.55	1.22	0.84	0.57	126.36M	14	698.19	9774.64
xception	0.93	0.22	0.83	0.69	123.63M	5	280.99	1404.95
inceptionresnetv2	0.92	0.23	0.83	0.78	93.67M	6	510.01	3060.03
nasnetmobile	0.92	0.26	0.81	0.73	57.27M	4	263.30	1053.21
densenet121	0.91	0.28	0.81	0.76	58.43M	4	296.39	1185.57
resnet50v2	0.93	0.24	0.81	1.10	126.34M	4	291.10	1164.40
mobilenetv2	0.95	0.18	0.80	1.06	66.49M	4	114.87	459.49
mobilenetv3small_no_freeze	0.54	1.25	0.80	0.74	29.85M	24	201.78	4842.67
inceptionv3	0.93	0.21	0.80	0.92	74.24M	6	276.80	1660.82
nasnetlarge_aug	0.92	0.24	0.79	1.02	287.24M	5	1025.08	5125.40
xception_aug	0.65	1.02	0.75	0.84	123.63M	14	280.99	3933.85
vgg16_pre	0.96	0.12	0.74	1.36	40.42M	8	221.76	1774.11
vgg19	0.91	0.27	0.71	1.34	45.73M	6	228.42	1370.51
vgg16_pre_no_freeze	0.65	0.96	0.59	1.48	40.42M	9	727.05	6543.48
simple_cnn	0.97	0.11	0.54	3.78	44.4M	7	184.61	1292.26
convnexttiny	0.73	0.77	0.53	1.67	66.37M	6	727.44	4364.65
convnextsmall	0.66	1.01	0.52	1.61	88.0M	10	1164.44	11644.40
mobilenetv3large	0.51	1.43	0.42	1.76	51.18M	13	126.94	1650.24
resnet50	0.51	1.44	0.35	1.93	126.36M	15	309.29	4639.32
mobilenetv3small	0.37	1.80	0.34	1.89	29.85M	14	84.99	1189.87
simple_mlp	0.38	1.76	0.33	1.95	77.24M	22	71.35	1569.77
efficientnetv2b0	0.15	2.27	0.11	2.31	70.16M	4	194.60	778.41
vgg19_no_freeze	0.15	2.27	0.11	2.31	45.73M	8	774.15	6193.17

Tabla 12: Resultados de la evaluación de los modelos de redes neuronales.

Capa	Tipo	Parámetros
Entrada	Aplanar (Flatten)	(224, 224, 3)
Capa Densa 1	Densa (Dense)	512, activación='relu'
Capa Densa 2	Densa (Dense)	256, activación='relu'
Capa Densa 3	Densa (Dense)	128, activación='relu'
Capa de Salida	Densa (Dense)	10, activación='softmax'

Tabla 13: Arquitectura de la red neuronal simple_mlp

Capa	Tipo	Parámetros
Entrada	Convolución 2D	32, (3, 3), activación='relu', input_shape=(224, 224, 3)
Capa Max-Pooling 1	MaxPooling2D	2, 2
Capa Convolución 2	Convolución 2D	64, (3, 3), activación='relu'
Capa Max-Pooling 2	MaxPooling2D	2, 2
Capa Convolución 3	Convolución 2D	128, (3, 3), activación='relu'
Capa Max-Pooling 3	MaxPooling2D	2, 2
Capa Aplanar	Aplanar (Flatten)	-
Capa Densa 1	Densa (Dense)	512, activación='relu'
Capa de Salida	Densa (Dense)	10, activación='softmax'

Tabla 14: Arquitectura de la red neuronal simple_cnn

Capa	Tipo	Parámetros
Base ConvNetwork	ConvNetwork	ConvNetwork
Capa Aplanar	Aplanar (Flatten)	-
Capa Densa 1	Densa (Dense)	1024, activación='relu'
Capa de Salida	Densa (Dense)	10, activación='softmax'

Tabla 15: Arquitectura usada para las distintas redes convolucionales.

Prompt	Amarillo	Azul	Marrón	Medica	Pilas	Punto	RAEE	Resta	Ropa	Verde
{}	0.78	0.63	0.53	0.44	0.98	0.76	0.93	0.70	0.61	0.70
a photo of {}	0.80	0.64	0.62	0.48	0.98	0.79	0.94	0.75	0.80	0.73
a picture of {}	0.77	0.60	0.42	0.49	0.98	0.80	0.95	0.70	0.79	0.79
a photo of a {}	0.83	0.62	0.70	0.50	0.97	0.81	0.95	0.65	0.81	0.77
a picture of a {}	0.83	0.60	0.59	0.48	0.98	0.81	0.95	0.67	0.76	0.80
an image of {}	0.81	0.56	0.79	0.44	0.98	0.79	0.93	0.79	0.80	0.71
an image of a {}	0.86	0.58	0.76	0.46	0.97	0.82	0.96	0.64	0.78	0.80
a bright photo of a {}	0.84	0.66	0.70	0.47	0.96	0.80	0.95	0.59	0.73	0.75
a photo of {}, a type of waste	0.77	0.67	0.63	0.66	0.94	0.78	0.96	0.63	0.80	0.77
a picture of {}, a type of waste	0.77	0.67	0.60	0.69	0.94	0.80	0.95	0.62	0.79	0.77
a photo of a {}, a type of waste	0.80	0.67	0.74	0.65	0.95	0.81	0.95	0.64	0.80	0.77
a picture of a {}, a type of waste	0.81	0.68	0.72	0.67	0.95	0.82	0.95	0.63	0.80	0.80
an image of {}, a type of waste	0.77	0.64	0.74	0.58	0.90	0.80	0.96	0.63	0.80	0.77
an image of a {}, a type of waste	0.81	0.67	0.78	0.63	0.93	0.81	0.96	0.62	0.81	0.78
a bright photo of a {}, a type of waste	0.83	0.69	0.82	0.66	0.93	0.84	0.97	0.58	0.80	0.73
a photo of {}, a type of domestic waste	0.77	0.67	0.66	0.67	0.91	0.79	0.97	0.69	0.81	0.74
a picture of {}, a type of domestic waste	0.77	0.67	0.66	0.71	0.94	0.80	0.96	0.65	0.80	0.76
a photo of a {}, a type of domestic waste	0.80	0.67	0.73	0.68	0.92	0.81	0.96	0.67	0.81	0.76
a picture of a {}, a type of domestic waste	0.79	0.67	0.76	0.67	0.94	0.82	0.95	0.64	0.80	0.78
an image of {}, a type of domestic waste	0.78	0.64	0.73	0.60	0.89	0.80	0.97	0.67	0.81	0.77
an Image of a {}, a type of domestic waste	0.81	0.65	0.76	0.65	0.91	0.80	0.95	0.65	0.81	0.75
a bright photo of a {}, a type of domestic..	0.81	0.69	0.73	0.67	0.89	0.82	0.97	0.60	0.81	0.71

Tabla 16: Resultados de los distintos prompts para el modelo OpenCLIP, con los datos de validación.