

Detecção de Morangos Maduros implementando YOLO

1º Lucas Eduardo Cavalcanti de Oliveira
Centro de Tecnologia e Geociências
Universidade Federal de Pernambuco
Recife, Brasil
leco@cin.ufpe.br

Abstract— Este estudo apresenta uma solução inovadora para a detecção de morangos maduros, aplicando a arquitetura de rede neural YOLO (You Only Look Once) em um contexto de agricultura automatizada. Através de uma estratégia modular que incorpora configurações dinâmicas, treinamento adaptativo e avaliação rigorosa, desenvolvemos um modelo altamente eficaz capaz de identificar morangos prontos para a colheita em imagens. Utilizando um conjunto de dados cuidadosamente anotado, o modelo aprende a distinguir características visuais significativas de morangos maduros, otimizando o processo de colheita e classificação pós-colheita.

Keywords— YOLO, detecção de morangos, agricultura automatizada, visão computacional, aprendizado profundo.

I. INTRODUÇÃO

A aplicação do YOLO para detecção de morangos maduros tem potencial significativo em áreas como agricultura automatizada e sistemas de colheita robótica. Ao identificar precisamente a localização e o estágio de maturação dos frutos, tais sistemas podem otimizar o processo de colheita, selecionando apenas os frutos prontos para a colheita, enquanto minimizam o dano aos frutos e plantas. Além disso, essa tecnologia pode ser aplicada para monitoramento de qualidade e classificação automatizada de produtos em pós-colheita, melhorando a eficiência e reduzindo o desperdício. A detecção de objetos, como um pilar central da visão computacional, demanda arquiteturas de aprendizado profundo altamente eficientes e adaptáveis. Este estudo apresenta uma abordagem modular para a construção, treinamento, e avaliação de modelos de detecção de objetos, utilizando uma configuração flexível que permite ajustes rápidos e eficazes em várias etapas do processo de desenvolvimento. Iniciamos com a implementação da classe Config, um núcleo centralizado para a gestão de configurações experimentais, que abrange desde a definição de caminhos de diretórios até a especificação de parâmetros de treinamento e modelo. Essa modularidade é crucial para a adaptação a diferentes conjuntos de dados e objetivos de pesquisa.

II. METODOLOGIA

A. Coleta de Dados

A arquitetura começa com a classe Config, um mecanismo centralizado para gerenciar todas as configurações necessárias do projeto. Isso inclui caminhos para armazenamento de dados e modelos, parâmetros para carregamento e processamento de dados, e especificações de modelos, como arquiteturas e pesos pré-treinados. Esse design facilita a adaptação e escalabilidade do projeto, permitindo ajustes rápidos e eficientes nas configurações sem necessidade de alterações profundas no código.

```
[ ] class Config:
    def __init__(self):
        self.checkpoint_dir = '/content/drive/MyDrive/checkpoints'
        self.experiment_name = '/content/drive/MyDrive/experiment_name'
        self.data_dir = '/content/drive/MyDrive/datasets'

        self.dirs = self.setup_data_dirs(['train', 'valid', 'test'])

        self.classes = ['strawberry']
        self.num_classes = len(self.classes)

        self.dataloader_params = {
            'batch_size': 4,
            'num_workers': 2
        }

        self.model_params = self.setup_model_params('yolo_nas_l1', 'coco')

    def setup_data_dirs(self, phases):
        dirs = {}
        for phase in phases:
            image_dir = f"{self.data_dir}/{phase}/images"
            label_dir = f"{self.data_dir}/{phase}/labels"
            dirs[f"{phase}_images_dir"] = image_dir
            dirs[f"{phase}_labels_dir"] = label_dir
        return dirs

    def setup_model_params(self, model_name, pretrained_weights):
        return {
            'model_name': model_name,
            'pretrained_weights': pretrained_weights
        }

config = Config()
```

B. Desenvolvimento da rede

O YOLO, sendo uma das arquiteturas de detecção de objetos mais rápidas e eficientes, oferece uma solução ideal para a tarefa em questão. Seu design único, que analisa a imagem como um todo para detectar objetos, permite que opere em tempo real, uma vantagem significativa para aplicações agrícolas onde a rapidez pode ser essencial para processos como a colheita. A decisão de treinar esta rede utilizando o conjunto de dados COCO (Common Objects in Context) é motivada pela diversidade e abrangência deste dataset, que proporciona uma base sólida para o aprendizado de características visuais complexas. Optamos por treinar o modelo por 30 épocas, um número que representa um equilíbrio entre alcançar um desempenho adequado e manter a eficiência computacional. Esse período de treinamento é suficiente para permitir que a rede ajuste seus pesos e aprenda a identificar morangos maduros com precisão, sem incorrer em overfitting ou consumir recursos excessivos. Ajustes e adaptações foram realizados no conjunto de dados COCO para incluir anotações específicas de morangos maduros, garantindo que o modelo aprendesse a reconhecer esse fruto específico em diferentes condições e estágios de maturação.

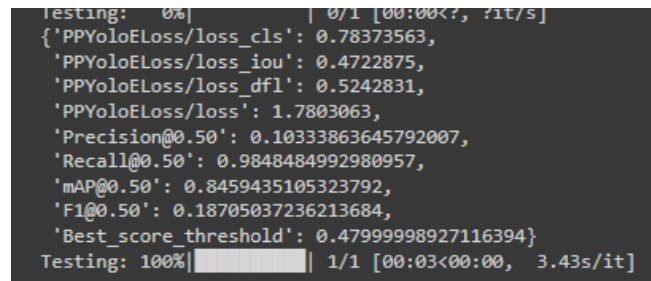
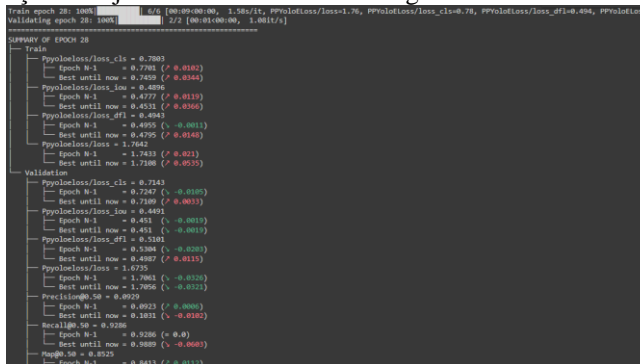
C. Dataloaders e Processamento de Dados

Funções específicas são usadas para carregar e preparar os datasets de treinamento, validação e teste, garantindo que os dados estejam no formato adequado para o modelo. Isso inclui a organização de imagens e anotações (labels), e a aplicação de transformações necessárias. A modularidade nesta etapa permite a fácil integração de diferentes conjuntos

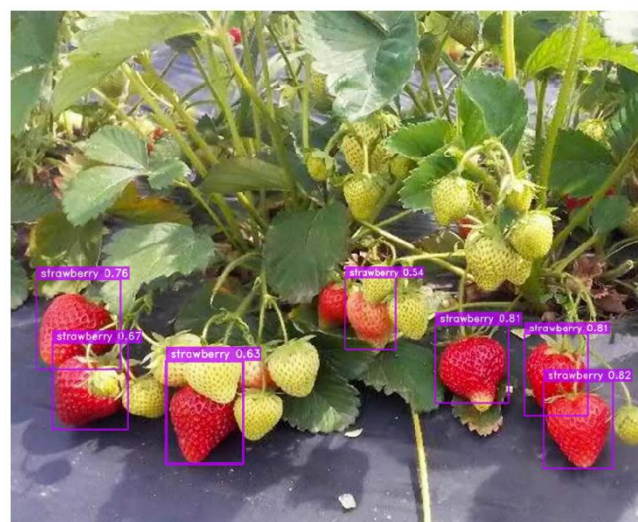
de dados e formatos, aumentando a versatilidade da arquitetura.

D. Treinamento do modelo

O treinamento é gerenciado por uma instância Trainer, que utiliza as configurações definidas para conduzir o processo de treinamento. Isso inclui a preparação dos dados, a execução das iterações de treinamento, e a validação do modelo. A flexibilidade é novamente um ponto chave, com parâmetros detalhados de treinamento permitindo a customização do processo para atender a objetivos específicos, como a implementação de técnicas de otimização avançadas e ajustes dinâmicos do learning rate.

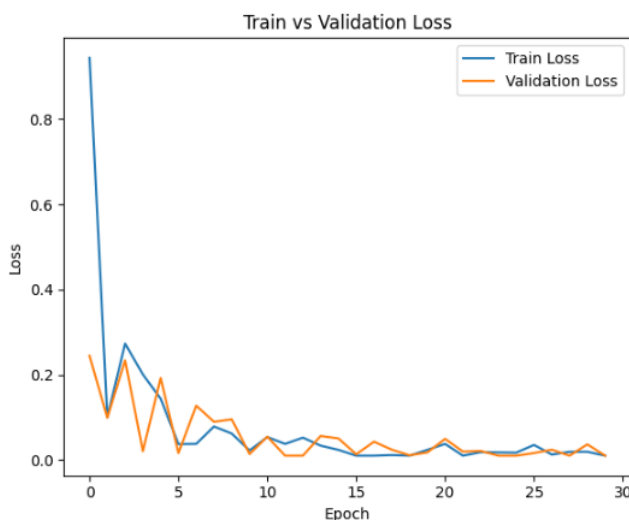


Finalmente, a arquitetura permite a aplicação do modelo treinado para fazer previsões em novas imagens, demonstrando a capacidade do modelo de generalizar a partir dos dados de treinamento. A funcionalidade de visualização das previsões ajuda na interpretação dos resultados, permitindo ajustes finos e validação qualitativa do modelo.



III. CONCLUSÃO

Após o treinamento, o modelo é avaliado utilizando um conjunto de dados de teste, com métricas específicas de detecção de objetos fornecendo uma avaliação quantitativa do desempenho. A capacidade de carregar modelos a partir de checkpoints específicos permite a análise de diferentes estados do modelo, facilitando a identificação da melhor configuração para a tarefa em questão.



Foi avaliado também algumas métricas para entender melhor como foi treinada a rede e como podemos analisar melhor.

A integração da arquitetura YOLO treinada com o COCO para a detecção de morangos maduros é uma demonstração poderosa do potencial da visão computacional na otimização da agricultura. Este projeto não apenas prova a aplicabilidade dessas tecnologias avançadas em ambientes agrícolas, mas também estabelece um precedente para futuras pesquisas e desenvolvimento, potencialmente abrindo caminho para a automação completa de várias outras tarefas agrícolas. À medida que continuamos a explorar e expandir os limites do que é possível com o aprendizado de máquina e a visão computacional, podemos esperar ver mais inovações que trazem eficiências significativas e melhorias na sustentabilidade para a agricultura global.

REFERENCES

- [1] "Deep Learning with Python" by François Chollet (Manning Publications; 2017)
- [2] "Ultralytics YOLOv8 Documentos" By <https://docs.ultralytics.com/pt/models/yolo-nas/>
- [3] "Deep Learning" by Adam Gibson, Josh Patterson (O'Reilly Media, Inc.; 2017)
- [4] <https://docs.deci.ai/super-gradients/YOLONAS.html>
- [5] Super-Gradient Disponível em: <https://github.com/Deci-AI/super-gradients/>