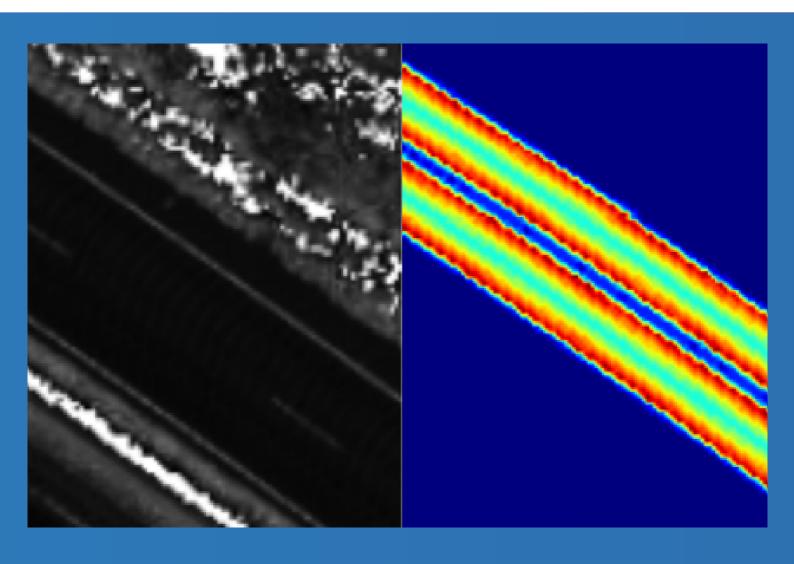
# ROAD GRID MAPPER

REDE DE SEGMENTAÇÃO SEMÂNTICA



PREPARADO POR LUDMILA DIAS



# MAPEAMENTO DE FAIXAS DE ESTRADA USANDO REMISSÃO DE LASERS E REDES NEURAIS

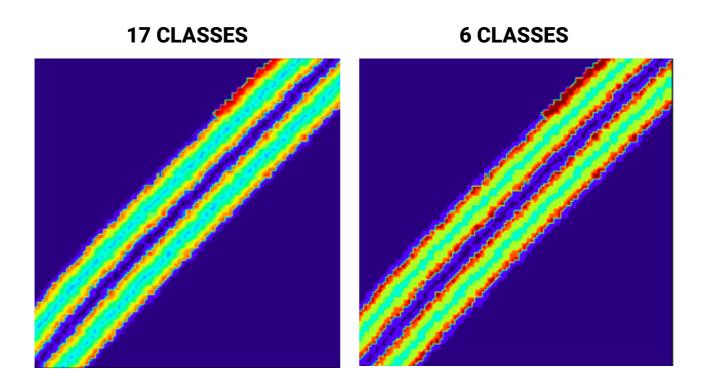
#### SOBRE O PROJETO

Treinamento de uma rede neural profunda de segmentação semântica para a segmentação de estradas em mapas de remissão. Esse projeto foi feito utilizando como referência o artigo "Mapping Road Lanes using Laser Remission and Deep Neural Networks"[1], entretanto utilizando-se uma rede neural de segmentação semântica diferente e mais atual, U-NET, ao invés da E-NET.

#### PRINCIPAIS ETAPAS

Pré-processamento e organização dos dados		
Geração de peso para as classes		
Definição do Modelo, parâmetros e métricas		
Divisão de lote de treino e de teste		
Treinamento do modelo		
Avaliação do modelo		

# 17 CLASSES X 6 CLASSES



# **DESCRIÇÃO DAS CLASSES**

- Classe 0 (0)  $\rightarrow$  0 que não é pista.
- Classe 1  $(1,2,3,4) \rightarrow \text{Limite entre a classe 0 e a pista}$
- Classe 2 (5,6)  $\rightarrow$  Detalhes de divisão de tipo de pista
- Classe 3  $(7,8,9,10) \rightarrow \text{Área da pista mais próxima da classe 1}$
- Classe 4 (11,12)  $\rightarrow$  Pista
- Classe 5 (13,14,15,16)  $\rightarrow$  Centro da Pista

# MÉTRICAS, PARÂMETROS E ESTRATÉGIAS

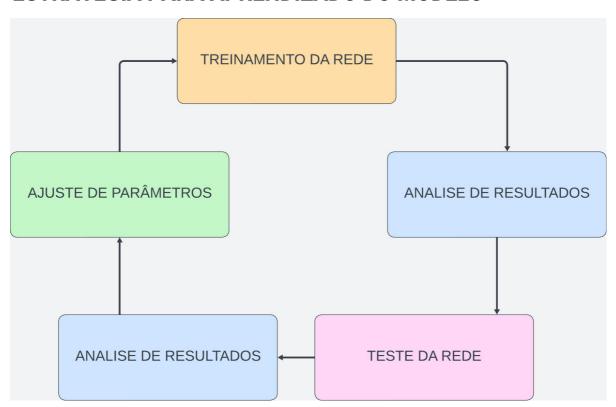
#### • PARA TREINAMENTO

- Focal Categorical Crossentropy Categorical Accuracy [12] Loss Function [3][5]
- Adam Optimizer [7]
- Early Stopping [9][10]
- Model Checkpoint [11]
- Reduce LR On Plateau [2][4]
- Cross Validation [8]
- Categorical Accuracy [12]
- Class Weights [<u>6</u>]

# PARA AVALIAÇÃO

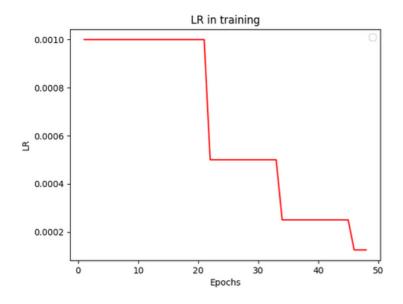
- F1 [<u>12</u>]
- Precisão [<u>12</u>]
- Recall [<u>12</u>]
- IoU [<u>13</u>]
- Matriz de Confusão [<u>12</u>]
  - Visualização visual

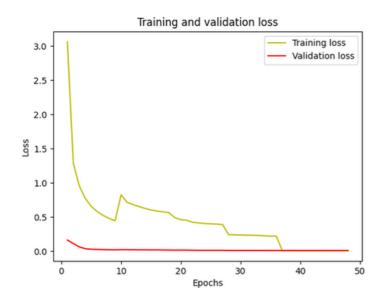
# ESTRATÉGIA PARA APRENDIZADO DO MODELO

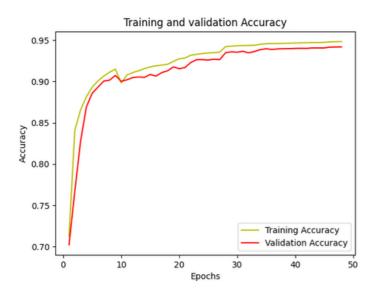


# **RESULTADOS DE TREINAMENTO**

## • 6 CLASSES

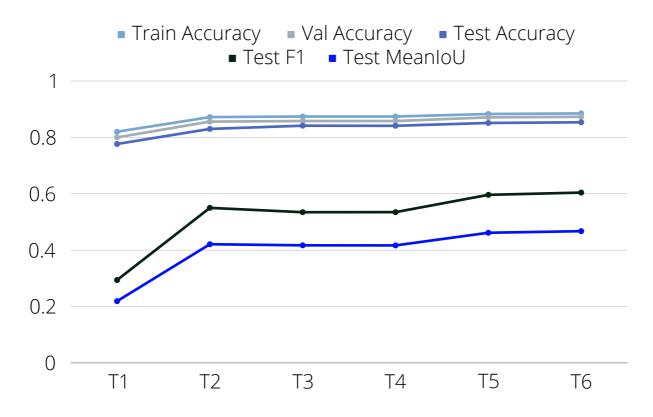




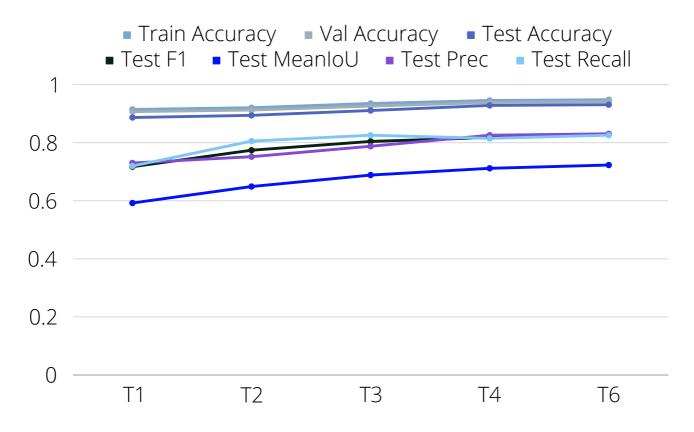


# **RESULTADOS DE TREINAMENTO**

#### • 17 CLASSES

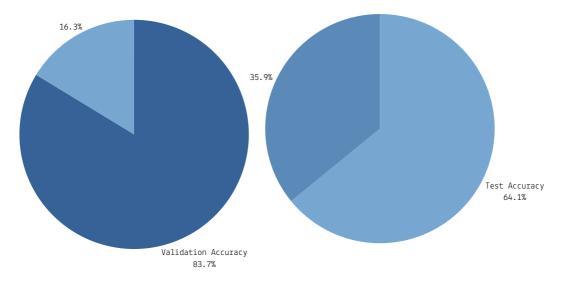


#### • 6 CLASSES

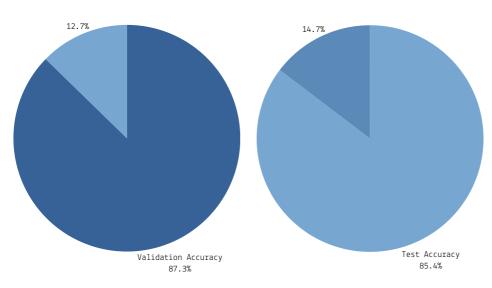


# **VALORES FINAIS**

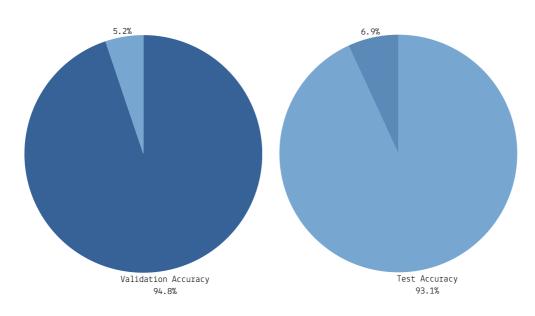
# **17 CLASSES - ENET**



## **17 CLASSES - UNET**



# **6 CLASSES - UNET**



# **VALORES FINAIS**

# **17 CLASSES - UNET**

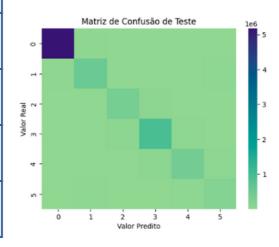
Test Accuracy	Val Accuracy	F1	IoU
0.873	0.8535	0.6042	0.4673

## **6 CLASSES - UNET**

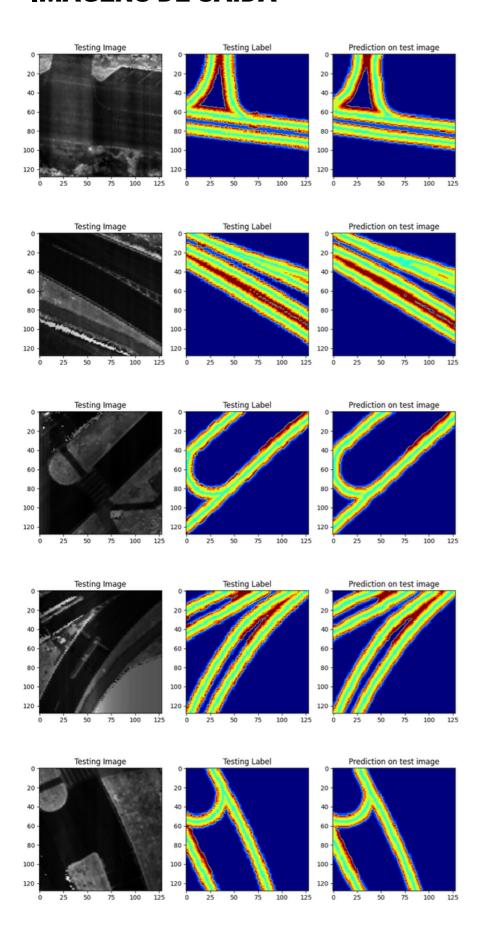
Test Accuracy	Val Accuracy	F1	IoU
0.9418	0.9313	0.8280	0.7234

Classe	IoU
0	0.982995
1	0.745107
2	0.720401
3	0.784459
4	0.636177
5	0.471341

	Classes	IoU
0	1	0.982622
1	2	0.556408
2	3	0.607621
3	4	0.549765
4	5	0.541840
5	6	0.356900
6	7	0.444732
7	8	0.408301
8	9	0.422369
9	10	0.431878
10	11	0.426826
11	12	0.432764
12	13	0.420572
13	14	0.358528
14	15	0.365532
15	16	0.335394
16	17	0.302101



# **IMAGENS DE SAÍDA**



# REFERÊNCIAS BIBLIOGRÁFICAS

- [1] CARNEIRO, Raphael Vivacqua; GUIDOLINI, Ranik; CARDOSO, Vinicius
  Brito; NASCIMENTO, Rafael C. Mapping Road Lanes using Laser
  Remission and Deep Neural Networks. IEEE, [S. 1.], p. 1-8, 27 abr.
  2018.
- [2] TFKeras DNN with multiclass focal loss. Disponível em: <a href="https://www.kaggle.com/code/lucamassaron/tfkeras-dnn-with-multiclass-focal-loss">https://www.kaggle.com/code/lucamassaron/tfkeras-dnn-with-multiclass-focal-loss</a>.
- [3] tf.keras.losses.CategoricalFocalCrossentropy | TensorFlow
  v2.14.0. Disponível em:
  <https://www.tensorflow.org/api\_docs/python/tf/keras/losses/Categori
  calFocalCrossentropy>.
- [4] TEAM, K. Keras documentation: ReduceLROnPlateau. Disponível em: <a href="https://keras.io/api/callbacks/reduce\_lr\_on\_plateau/">https://keras.io/api/callbacks/reduce\_lr\_on\_plateau/</a>.
- [<u>5</u>] NIYAZ, U. Focal loss for handling the issue of class imbalance. Disponível em: <a href="https://medium.com/data-science-ecom-express/focal-loss-for-handling-the-issue-of-class-imbalance-be7addebd856">https://medium.com/data-science-ecom-express/focal-loss-for-handling-the-issue-of-class-imbalance-be7addebd856</a>.
- [6] GARG, S. Class imbalance in MultiClass classification :
  Simplified !! Disponível em:
  <https://shikhagarg0192.medium.com/class-imbalance-in-multiclassclassification-simplified-a202ee9d6bcd>.
- [7] Keras documentation: Adam. Disponível em:
  <https://keras.io/api/optimizers/adam/>.
- [8] LEITE, R. Introdução a Validação-Cruzada: K-Fold. Disponível em: <a href="https://drigols.medium.com/introdu%C3%A7%C3%A3o-a-valida%C3%A7%C3%A3o-cruzada-k-fold-2a6bced32a90">https://drigols.medium.com/introdu%C3%A7%C3%A3o-a-valida%C3%A7%C3%A3o-cruzada-k-fold-2a6bced32a90</a>.

- [9] TEAM, K. Keras documentation: EarlyStopping. Disponível em: <a href="https://keras.io/api/callbacks/early\_stopping/">https://keras.io/api/callbacks/early\_stopping/</a>.
- [10] GANDHI, R. Improving the Performance of a Neural Network. Disponível em: <a href="https://towardsdatascience.com/how-to-increase-the-accuracy-of-a-neural-network-9f5d1c6f407d">https://towardsdatascience.com/how-to-increase-the-accuracy-of-a-neural-network-9f5d1c6f407d</a>.
- [11] TEAM, K. Keras documentation: ModelCheckpoint. Disponível em: <a href="https://keras.io/api/callbacks/model\_checkpoint/">https://keras.io/api/callbacks/model\_checkpoint/</a>.
- [12] All the segmentation metrics! Disponível em: <a href="https://www.kaggle.com/code/yassinealouini/all-the-segmentation-metrics">https://www.kaggle.com/code/yassinealouini/all-the-segmentation-metrics</a>.
- [13] JORDAN, J. Evaluating image segmentation models. Disponível em: <a href="https://www.jeremyjordan.me/evaluating-image-segmentation-models/">https://www.jeremyjordan.me/evaluating-image-segmentation-models/</a>.