

# Detecção de Objetos

**Samara Ribeiro Silva**

Instituto Tecnológico de Aeronáutica, Laboratório de Inteligência Artificial para Robótica Móvel (CT-213). Professor Marcus Ricardo Omena de Albuquerque Máximo, São José dos Campos, São Paulo, 04 de junho de 2021.

Para a realização deste laboratório foi utilizada uma rede neural com *skip connection*, conforme a figura 3 do roteiro.

Com a saída da rede neural procura-se a maior probabilidade para a bola e as duas maiores para as traves. Encontrando os índices dessas probabilidades é possível obter as informações necessárias para calcular os dados de localização e bounding boxes dos objetos detectados, conforme o roteiro. Na figura 1 é possível observar que o algoritmo funciona conforme o esperado.

Figura 1: Imagens com o bounding boxes dos objetos detectados





