

Conducción autónoma sobre plataforma real y simulada con seguimiento de carril e identificación de señales de tráfico y peatones mediante redes neuronales

Álvaro Mariscal Ávila

a.mariscal.2018@alumnos.urjc.es



Trabajo fin de grado

5 de julio de 2022



(CC) Álvaro Mariscal Ávila

*Este trabajo se entrega bajo licencia **CC BY-NC-SA**.
Usted es libre de (a) compartir: copiar y redistribuir el material en
cualquier medio o formato; y (b) adaptar: remezclar, transformar
y crear a partir del material. El licenciador no puede revocar estas
libertades mientras cumpla con los términos de la licencia.*

Contenidos

- 1 Introducción
- 2 Objetivos
- 3 Plataforma de desarrollo
- 4 Sistema de conducción autónoma
- 5 Conclusiones

Introducción

Inteligencia artificial

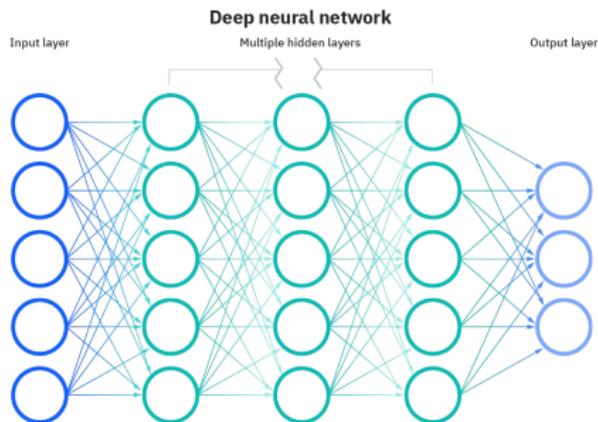
- **Entender** y **emular** el comportamiento humano.
- Dotar a sistemas de cierta **inteligencia** y de la capacidad de **aprender**.
- Visión artificial, aprendizaje automático o aprendizaje profundo.



Visión artificial



Deep Learning



- **Neocognitrón (1979):** NN 5/6 capas **caracteres japoneses**.

Vehículos autónomos



Figura: Camión autónomo nivel 5 de la marca *Volvo*.

- 1 Asistencia a la conducción.
- 2 Automatización parcial.
- 3 Automatización condicionada.
- 4 Automatización elevada.
- 5 Automatización completa.

Autonomous Mobile Robots, AMRs



- Sucesores de los AGVs.

Objetivos

Descripción del problema

- Desarrollar un **coche autónomo** capaz de circular por un **circuito** en un entorno dinámico, interactuando con objetos propios de una ciudad en dos entornos distintos:
 - Entorno **simulado** con *Gazebo*.
 - Entorno **real** usando un robot con *Jetson Nano*.
- En ambos entornos se han de cumplir dos subobjetivos:
 - Seguimiento de **carril**.
 - Detección de **objetos**.

Requisitos

- *GNU/Linux: Ubuntu 18.04 LTS.*
- Entorno simulado tarjeta gráfica dedicada: *NVIDIA* y *CUDA*.
- Entorno real *NVIDIA Jetson Nano*, económica con *GPU*.
- Lenguaje de programación *Python*.

Plataforma de desarrollo

NVIDIA Jetson Nano

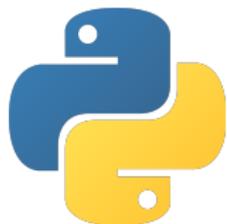
- Placa de desarrollo de **bajo coste** con **GPU** dedicada.
- Arquitectura **Aarch64**, soporte para **GNU/Linux** y puertos **GPIO**.



Componentes



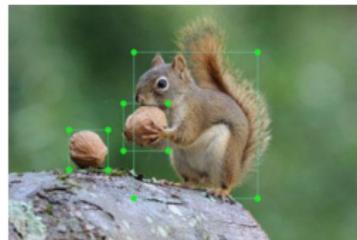
Software



 ROS



Software relacionado con visión



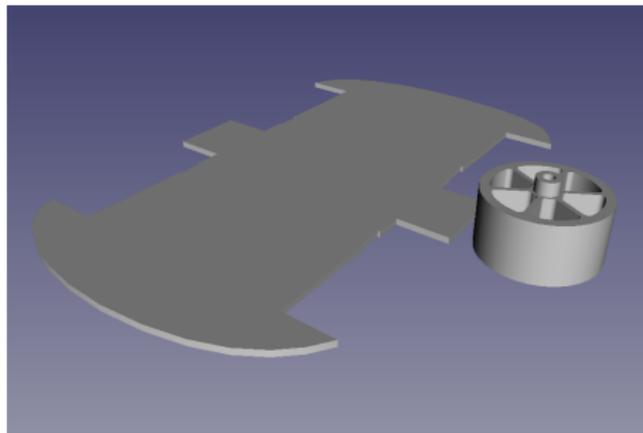
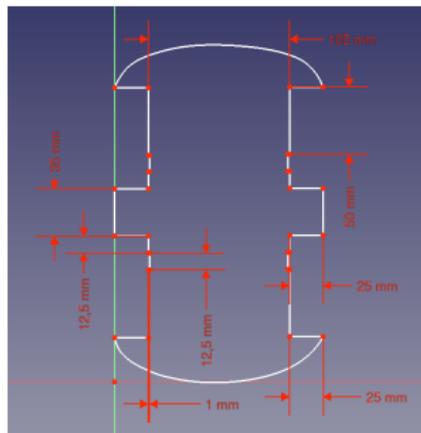
Sistema de conducción autónoma

Modelo de la ciudad en *Gazebo*

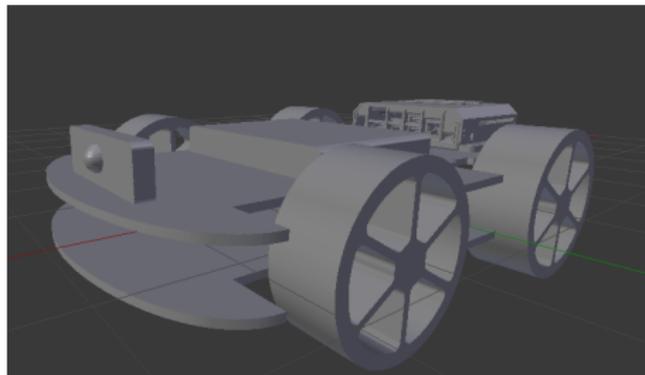
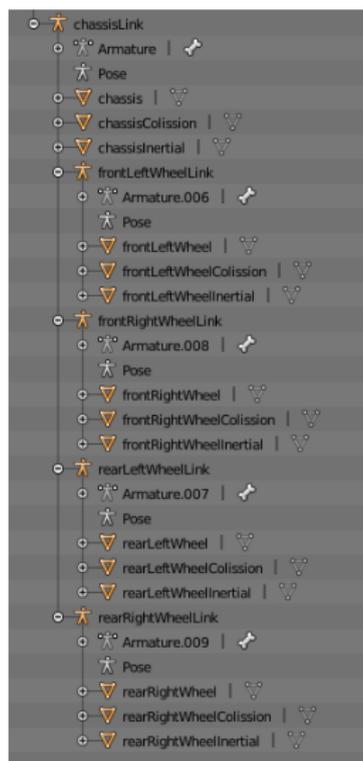


- Reproducible en el entorno real.
- Semáforo y peatón dinámico.

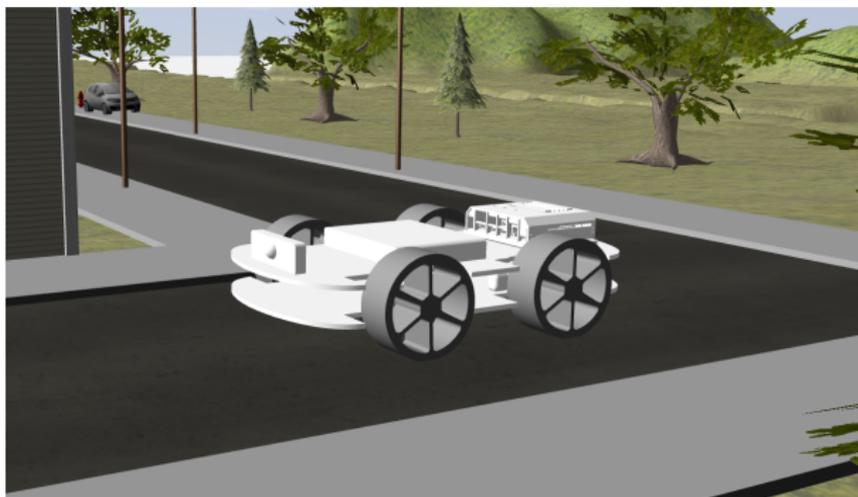
Modelo del vehículo en *FreeCAD*



Modelo y jerarquía del vehículo en *Blender*

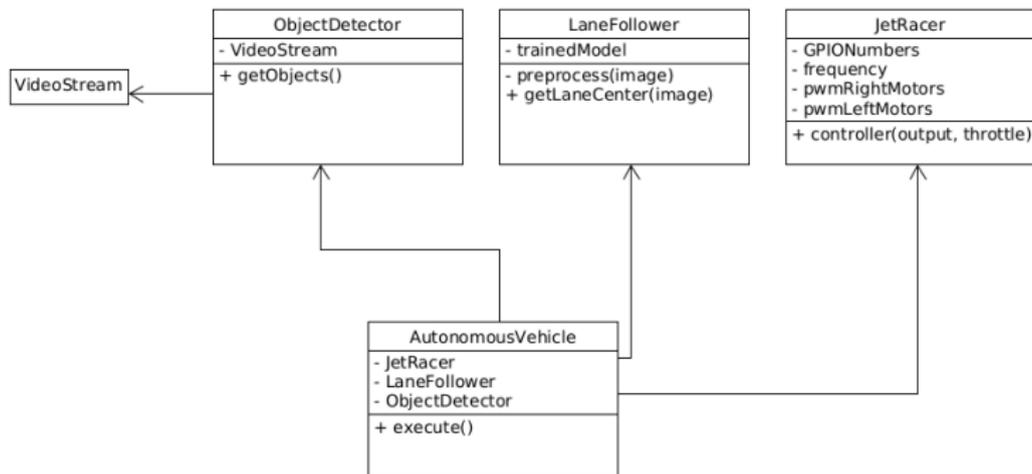


Modelo del vehículo en *Gazebo*



- *Plugins* para movimiento y cámara conectados con *ROS*.

Diagrama de clases

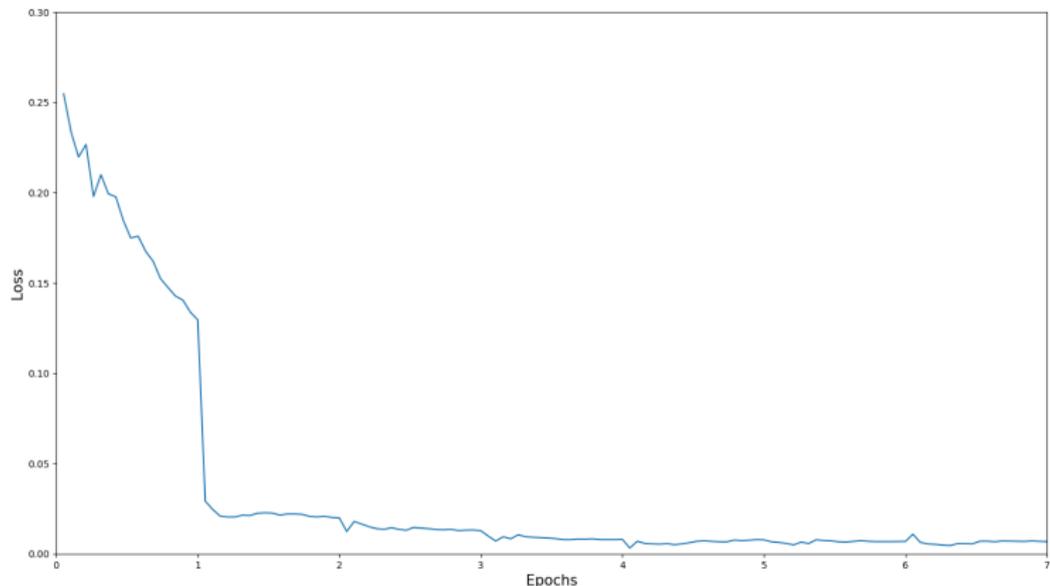


Seguimiento de carril



- Red *ResNet-18*: convolucional de 18 capas con bloques residuales.
- *Notebooks* de *Jupyter*.
- Guardado de cada imagen: *x_y_identificador_unico.jpg*.
- Dataset de 200 imágenes incluyendo situaciones difíciles.

Entrenamiento red seguimiento de carril



- En cada *epoch* se calcula el error cuadrático medio (*loss*).
- **Propagación hacia atrás** de los errores desde la capa de salida hasta la primera capa.

Salida red seguimiento de carril



- 224 píxeles.
- Entorno experimental: **autómata**.

Detección de objetos



- *YOLO V3 Tiny*.
- Objetos muy *genéricos*: alta probabilidad de detección.
- *Bounding Box*: clase y probabilidad.

Detección de semáforo

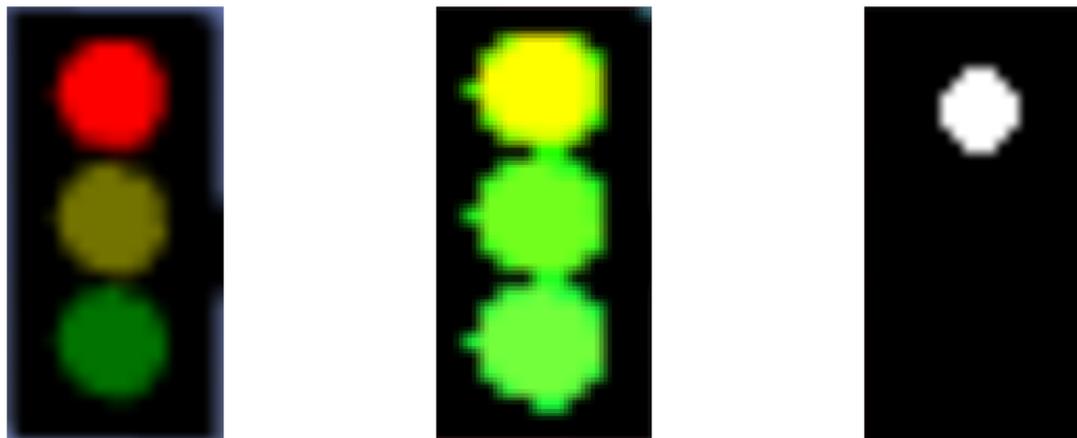
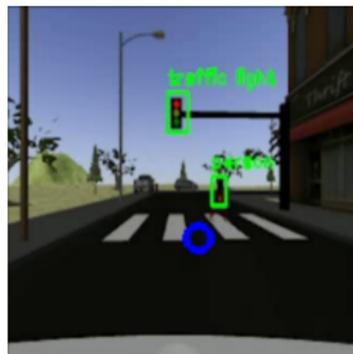
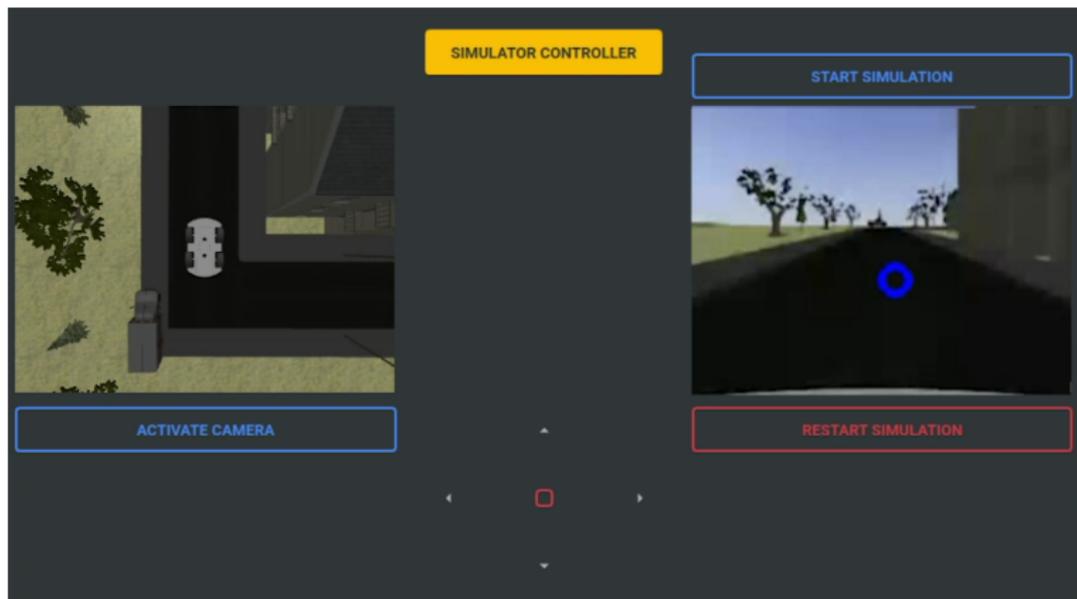


Figura: Imagen original Bounding Box, HSV y filtro de color.

Ejecución en el simulador



Interfaz de usuario



Entorno real



Circuito inicial



- Entrenamiento con luz **artificial**.

Circuito con objetos



Dataset objetos reales

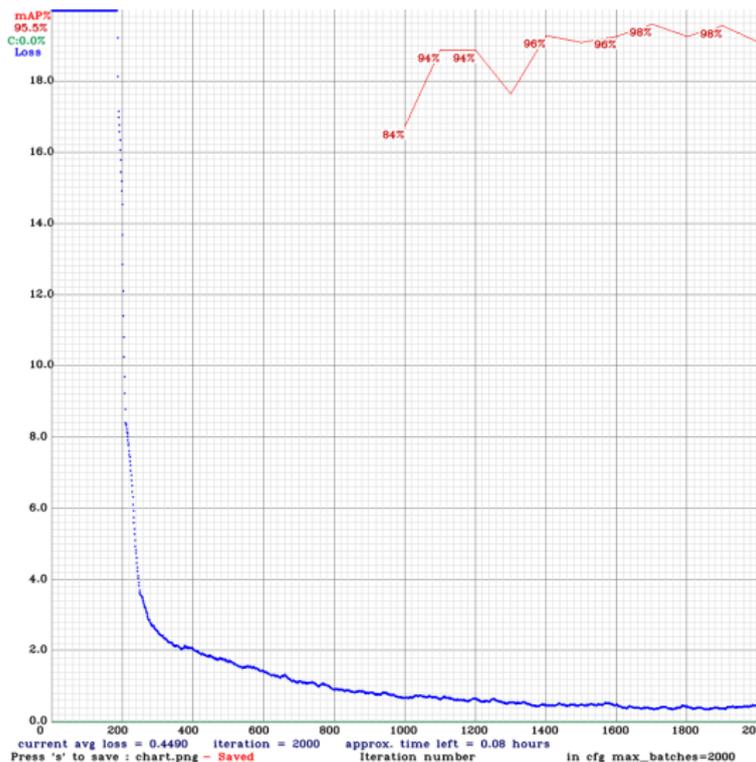


Entrenamiento red de detección de objetos



- Portátil con *NVIDIA MX330* $\simeq 95^{\circ}\text{C}$.
- 2000 iteraciones $\simeq 3$ horas.
- Únicamente con *dataset* propio.

Entrenamiento red de detección de objetos

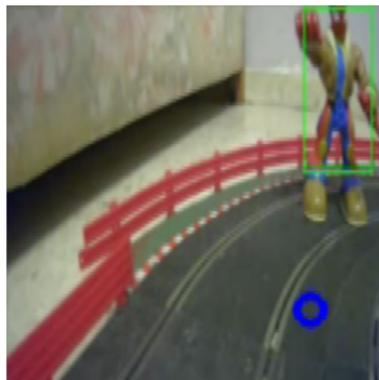


Comparación probabilidad de detección

- Imagen **desconocida** para ambas redes.



Ejecución en el entorno real

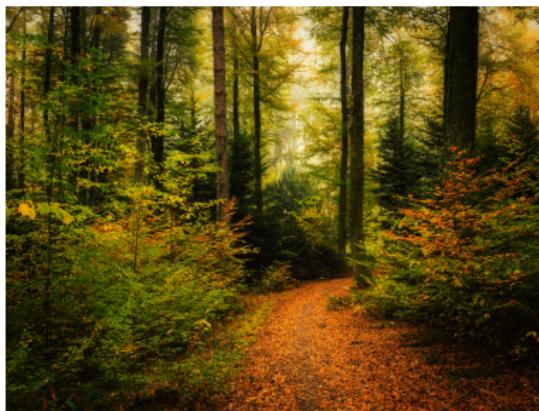


Conclusiones

Conclusiones

- Para lograr los objetivos se han utilizado dos **redes neuronales**:
 - Seguimiento de carril: *ResNet-18* combinada con un **controlador**.
 - Detección de objetos: *YOLO V3 Tiny* con **dataset** propio para aumentar la fiabilidad.
- Implementado en dos paquetes **ROS**, entorno simulado y real.
- Limitaciones: **ángulo** de la cámara y **resolución** de imagen en las **NN**.

Líneas futuras



Conducción autónoma sobre plataforma real y simulada con seguimiento de carril e identificación de señales de tráfico y peatones mediante redes neuronales

Álvaro Mariscal Ávila

a.mariscal.2018@alumnos.urjc.es



Trabajo fin de grado

5 de julio de 2022