

# 基于深度学习的计算机视觉技术在智能交通系统中的应用探索

潘兴宇

湖北第二师范学院, 湖北武汉, 430205;

**摘要:** 本文探讨了深度学习与计算机视觉技术的核心思想, 并对这些技术在智能交通系统中的应用难题进行了分析, 特别是在目标检测和识别的准确性和鲁棒性方面存在的不足、深度学习模型在计算资源和效率方面受到限制, 在模型泛化能力和实际运用方面存在空白, 在交通系统方面存在隐私和数据安全等问题。为应对上述挑战提出相关应用策略, 主要有增强目标检测和识别算法的性能, 提高模型计算效率和资源利用, 增强模型泛化能力和适用性以及强化隐私保护和数据安全防护等。

**关键词:** 深度学习; 计算机视觉; 智能交通系统; 目标检测; 隐私保护

**DOI:** 10.69979/3041-0673.24.11.004

## 引言

随着城市化的快速发展和机动车数量的急剧上升, 交通堵塞和事故频发的问题变得越来越严重, 这使得对智能交通系统的需求变得越来越紧迫。智能交通系统融合了尖端的信息技术、数据传输技术和电子传感技术, 从而能够对交通流进行实时的监测、分析和管理, 旨在提升交通的效率和安全性。

## 1 深度学习和计算机视觉技术的核心概念

深度学习作为人工智能领域中的机器学习技术之一, 通过对人类脑神经网络结构与功能的仿真, 对海量复杂数据进行加工。深度学习采用了多级神经网络技术, 特别是卷积神经网络 (CNN), 以实现数据特性的自动化提取和分类。它的用途很广, 包括自然语言处理、图像识别和自动驾驶。计算机视觉就是让机器通过影像或者视频“理解”这个世界, 并通过影像进行分析与处理提取有用信息。计算机视觉中所涉及的工作主要有图像分类、目标检测、图像分割和图像生成。在智能交通系统的应用中, 计算机视觉利用摄像头捕捉道路的图像, 并与深度学习技术相结合进行实时的分析, 从而实现对交通标志的准确识别、对行人或者车辆进行探测, 以及对交通流量进行判断, 对道路状况进行监测等。二者相结合, 为实现智能交通系统自动化、智能化、实时性等提供有力技术支撑。

## 2 基于深度学习的计算机视觉技术在智能交通系统中的应用难题

### 2.1 目标检测与识别准确性与鲁棒性不足

尽管深度学习技术在目标检测和识别任务中取得了显著进展, 但在智能交通系统中, 实际应用中仍面临诸多挑战。目标检测和识别的准确性往往受到环境因素的影响, 如不同天气条件 (如雨、雾、雪) 和不同时间段 (如白天和夜晚) 的变化, 这样就会使模型在一定的条件下不能有效地确定交通参与者或者交通设施的位置。当场景复杂时, 如拥堵路况、交通标志被遮挡或者反光时, 该模型鲁棒性表现不够稳定, 易产生误检与漏检现象。另外, 由于交通场景多样性以及实时性需求, 目标检测与识别系统算法受到了很大挑战。

### 2.2 深度学习模型的计算资源与效率限制

以深度学习为基础的计算机视觉技术一般依赖于大规模神经网络, 这类模型通常需要较强的计算资源以及存储能力。但是, 在实际的智能交通系统应用中, 特别是在边缘计算和实时处理的场景中, 计算资源是有限的, 因此模型的计算效率变成了一个重大的瓶颈。传统深度学习模型一般需要采用高性能 GPU 来训练推理, 在资源受限环境下很难做到。与此同时, 深度学习模型计算复杂度高, 在处理实时交通数据时会出现延迟大的情况, 不能满足自动驾驶即时决策与响应等实时性需求强的应用场景。

### 2.3 模型的泛化能力以及实际应用的差距

深度学习模型在各种环境和任务中的适应性, 也就是其泛化能力, 已经成为智能交通系统应用中的一个核心议题。目前, 许多以深度学习为基础的计算机视觉模

型通常在具体实验数据集上具有出色的性能,但是在真实交通场景下却常常会面临着巨大的挑战。当这些模型面临不同区域的交通环境和不同种类的交通标志或者交通设施时会表现出性能急剧下降。另外,交通系统的复杂性与多样性也要求该模型能适应多种条件,其中包括极端天气、夜间出行以及不同交通流量。

## 2.4 交通系统中的隐私以及数据安全问题

智能交通系统通常需要依赖大量的传感器和摄像头来实时收集交通信息,这些数据通常包含了大量的个人隐私信息,例如车主的身份、驾驶行为和行车轨迹等。在此情况下如何对数据隐私进行保护以避免个人信息被泄露与滥用是当前面临的重要挑战。将深度学习技术运用于计算机视觉,虽能够提升交通监控与管理智能化水平,但是却带来数据安全与隐私保护等潜在问题。特别是在依赖云计算和大数据分析的智能交通系统中,数据的存储和传输过程可能会面临黑客攻击、数据篡改或泄露的风险。另外,由于交通数据牵涉到众多参与主体,其中包括政府部门、交通管理机构、企业以及个人,因此如何在保障个人隐私的前提下保证各参与主体间数据共享是智能交通系统不容忽视的一个问题。

## 3 基于深度学习的计算机视觉技术在智能交通系统中的应用策略

### 3.1 提升目标检测与识别算法性能

为了在智能交通系统中实现高效的视觉监控,提高目标检测和识别算法的表现是至关重要的。第一,数据集质量的好坏直接关系到深度学习模型性能的优劣。在智能交通系统的应用场景中,常见的交通目标涵盖了车辆、行人、交通指示牌以及红绿灯等多个方面。所以利用多样化且具有代表性的交通场景数据对其进行培训是至关重要的。这些数据不仅需要涵盖不同的天气条件、光照情况、道路类型和交通密度,还应包括各种异常情况(例如交通事故或者道路障碍物等)。数据增强技术对于增强模型鲁棒性至关重要,它通过旋转、翻转、裁剪和颜色变换来使模型面对各种场景有较好的适应能力以增强识别精度。第二,完善模型架构也是增强检测性能的一个重要手段。在最近的几年中,像 YOLO (You Only Look Once)、Faster R-CNN 和 RetinaNet 这样基于卷积神经网络(CNN)的检测方法在目标识别领域都取得了令人瞩目的进展。这些算法在增强检测准确率的同时也优化了处理速度以适应智能交通系统实时性要求。基于上述基础算法,可进一步将多尺度检测,注意

力机制与特征融合相结合,增强复杂交通环境下微小或者长距离目标检测的准确性。第三,还需对目标检测算法训练过程进行进一步的优化。采用端到端深度学习框架能够在降低对手工特征提取依赖的前提下,提升训练效率与准确性。对标注不全或者有噪声的训练数据可进行弱监督学习或者半监督学习,利用少量标签信息即可得到更好的训练效果。同时,利用集成学习等技术,结合多种模型优点,进一步提升检测精度并降低误检、漏检现象。

### 3.2 改进模型计算效率与资源利用

在智能交通系统中,深度学习的普及与其高效的计算性能是分不开的。一是模型压缩与量化技术能有效地降低计算开销与存储需求。通过减少网络中的参数量或采用低精度的计算方法(例如,量化浮点数就是定点数),可以大幅度减少模型在推理过程中的计算量和内存占用,提升计算效率。常用的模型压缩技术有剪枝(Pruning)和低秩分解(Low-rank decomposition),这两种方法都能在确保模型准确性的同时,显著提升推理的速度。另外,该量化技术把模型中浮点数权重变为定点数或者二进制形式以进一步降低计算资源消耗。二是使用高效硬件架构及加速器对提高计算效率非常关键。在执行深度学习模型的过程中,传统的中央处理单元(CPU)表现出较慢的处理速度,因此逐渐转向使用图形处理单元(GPU)或者张量处理单元(TPU),这些专用于并行计算与矩阵运算的加速器,可以显著改善计算性能。智能交通应用对实时处理有极高需求,所以利用边缘计算设备对数据源附近进行计算任务分配有利于降低延迟和增强系统实时响应能力。三是对模型进行动态调整与自适应计算是一种提高计算资源利用率行之有效的策略。由于智能交通系统的应用场景具有高度的复杂性和多变性,因此其模型应具备根据当前任务复杂度进行自适应计算资源调整的能力。比如在交通密集区或者事故多发区等情况下,该系统能够自动增强模型计算精度,从而提高目标检测精度;并且当交通流量较小时,该系统能够减轻计算负荷和节约资源。

### 3.3 提高模型的泛化能力与适用性

在智能交通系统中,提高该模型泛化能力并使之能在各种环境中可靠运行就成了确保智能交通系统平稳运行的一个关键。一是数据多样性与数据增强技术增强模型泛化能力。高质量和多样化的数据集可以给模型提供大量训练样本并有助于模型学习更多的特征信息。智能交通下的数据不只是从不同交通场景获取,还要包括

不同天气、光照、时段、不同交通密度以及突发事件。引入图像旋转、裁剪和亮度调整等数据增强手段可以进一步提高模型适应新场景的能力并降低其在应用过程中产生的错误。二是利用迁移学习与预训练模型相结合是增强模型泛化的一种有效途径。在智能交通系统的应用中,特别是在一些交通环境复杂的情况下,数据标注所需的成本相对较高。迁移学习首先对大规模数据集进行模型预训,然后对具体任务进行微调,从而可以有效地提升模型对于新任务的性能。通过使用预训练后的模型可以在较少标注数据下迅速得到更好的结果,缩短训练时间,增强泛化能力。三是对模型进行正则化技术及交叉验证有利于增强其泛化能力。正则化方法例如 L2 正则化, Dropout, Batch Normalization, 可以避免模型对训练数据的过度拟合,进而改善模型对于未知数据的性能。并且交叉验证有助于评价该模型在不同数据集上的性能,并进一步证明了该模型在各种情景中的适用性。

### 3.4 加强隐私保护与数据安全防护

在深度学习和计算机视觉技术的运用中,需要有效地进行隐私保护以及数据安全防护,以保证个人信息以及敏感数据不会被误用或者外泄。首先,数据加密是维护数据安全最基本的措施。凡经交通摄像头,传感器及其他装置采集的原始数据,在储存、传输时,均要加密。常用的加密算法有对称加密、非对称加密等,它们能有效地防止传输数据时遭到恶意截获、篡改。同时,传输协议(如 HTTPS、SSL/TLS 等)也应得到严格执行,以确保数据在互联网中的安全传输。其次,要落实数据最小化的原则。在智能交通系统进行数据采集的过程中,应特别注意避免搜集过多不必要的个人资料,特别是在与个人隐私有关的部分,以防止不需要的个人身份信息被泄露。以交通监控为例,应该采用去标识化技术来实现,也就是对汽车的车牌号,驾驶员面部以及其他个人信息做模糊处理,以保证数据匿名性与隐私性。再者,还可采用数据合成或者伪装等技术,即将真实用户信息用合成数据来代替,以降低用户隐私受影响程度。再者对数据访问权限的管理与审计机制一样关键。敏感数据只能由被授权者获取并处理。使用严格身份认证,访问控制以及多因素认证来保证数据只限于被授权用户访问与运行。同时通过设置数据访问日志及审计机制可以

对数据利用情况进行跟踪记录,保证数据利用合法合规。最后,从法律和合规的角度看,智能交通系统应当严格遵守相关的数据保护规定,例如欧洲的《通用数据保护条例》(GDPR)和中国的《中华人民共和国个人信息保护法》(PIPL),并且保证各项数据采集、加工、存储活动均满足法律要求。通过构建完善的数据保护与隐私保护机制能够在提高市民对智能交通系统信任度的同时有效地减少数据泄露风险,从而为该技术的广泛推广提供了保障。

### 4 结束语

综上所述,将深度学习与计算机视觉技术运用于智能交通系统有着很大的潜力与价值。通过持续优化算法性能,提升计算效率,强化模型泛化能力,强化隐私保护与数据安全等措施,上述技术会更好地为智能交通系统建设与发展服务。今后,伴随着科技的进步与革新,可以预期深度学习与计算机视觉技术将会在智能交通领域扮演更多角色,针对交通问题,提供了一种更有效,更智能的方案。

### 参考文献

- [1] 邢卓冉,丁松爽,张凯,马明,郭文龙,刘旭东,时向东. 计算机视觉与深度学习技术在烟叶生产上的研究进展[J]. 中国农业科技导报,1-11.
- [2] 王海森,张云玲,冷自永,肖凌云,夏蒙慧. 基于深度学习与计算机视觉技术的“浅水之星”方案设计[J]. 物联网技术,2024,14(01):118-121.
- [3] 宋苏. 深度学习背景下计算机视觉算法应用探究——评《深度学习与计算机视觉:算法原理、框架应用与代码实现》[J]. 科技管理研究,2024,44(01):224.
- [4] 潘超,王雪涵,高俊平,王赢庆,尹栋程,李佳,肖巍. 基于深度学习的计算机视觉技术在交通场景中的应用[J]. 长春工业大学学报,2022,43(03):251-257.
- [5] 雷林建,孙胜利,向玉开,张悦,刘会凯. 智能制造中的计算机视觉应用瓶颈问题[J]. 中国图象图形学报,2020,25(07):1330-1343.

作者简介:姓名潘兴宇(出生年份 2002 年 12 月 2 日),性别男,民族布依,籍贯贵州省黔南州贵定县,职务/职称无,学历本科,研究方向:机器人技术交通系统