

컨베이어 벨트 객체 인식 딥러닝 모델 최적화

- Vision AI 추론 적용과 모델 성능 개선

김종환 Solutions Engineering Team Lead (jonghwan.kim@superb-ai.com)

학습 목표

- 학습된 모델에 대해서 추론 결과를 요청 한다.
- 추론 결과를 이미지에 적용하여 확인한다.
- 컨베이어 위에서 운영되는 검사 시스템에 Vision AI 모델을 적용한다.
- 모델의 성능을 확인하고 개선한다.

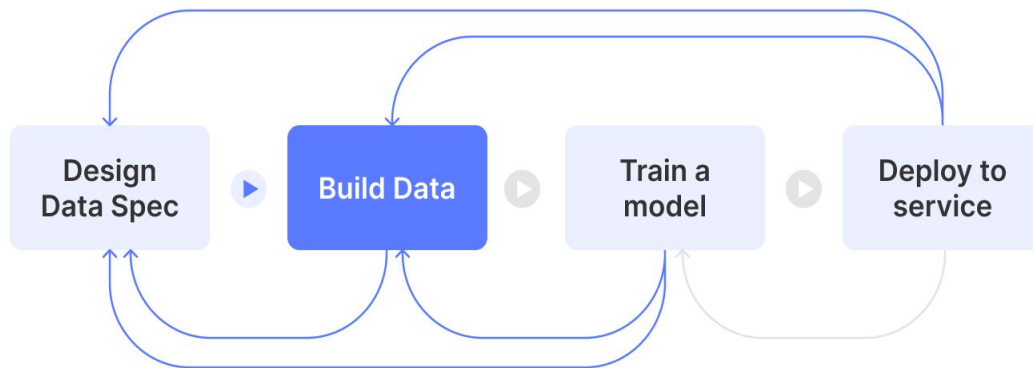
목차

- Vision AI 추론이란?
- 학습된 모델을 이용하여 AI 추론하기
- Vision AI 추론 Application 구현 (Gradio, 동영상)
- 컨베이어 상 검사 시스템 구축
- 모델 개선 과정

과정 구성

이론 강의 / 실습

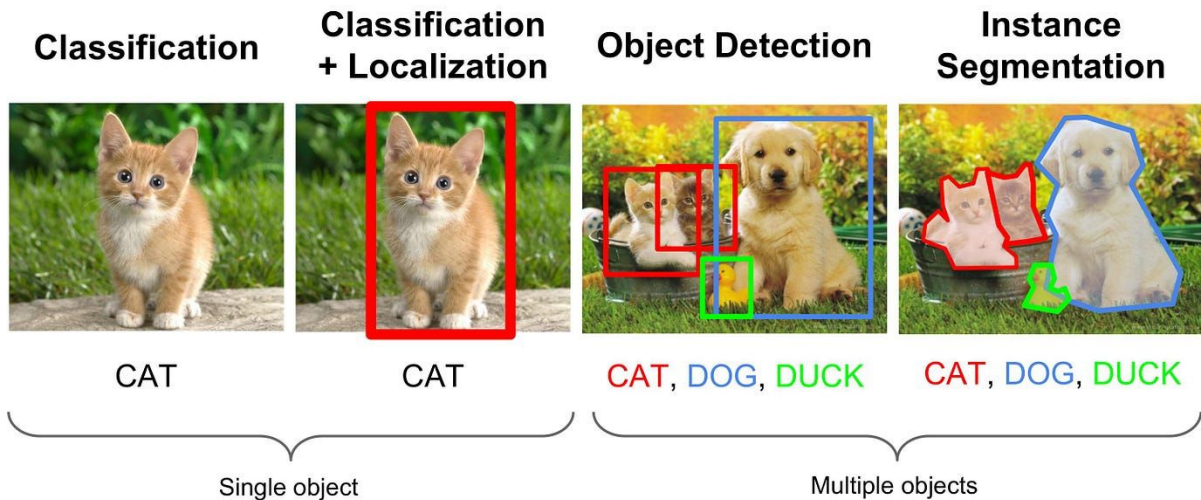
복습 - AI 학습 과정



비전 AI 추론 (Inference)

AI 추론에 대한 개념을 이해한다.

추론은 비전 AI 모델이 어떤 이미지를 보고 그 안에 있는 정보를 해석해내는 과정. 예를 들어, AI가 사진을 보면 "이건 고양이야"라고 알아내는 것. 학습(훈련)이 끝난 모델이 실전에서 데이터를 해석하는 단계.



비전 AI 추론 사례

AI 추론에 대한 개념을 이해한다.

1. 자율 주행: 차량이 도로 위 보행자, 차량 등을 인식해 안전하게 주행
2. 의료 영상 분석: X-ray나 MRI에서 암 같은 질병을 감지
3. 무인 점포: 고객이 가져간 상품을 자동 인식해 결제까지 진행
4. 스마트폰 얼굴 인식: 얼굴 인식을 통해 기기 잠금 해제
5. 품질 검사 자동화: 제조업에서 제품의 결함을 자동으로 찾아냄
6. 식물/동물 인식 앱: 사진으로 식물이나 동물을 인식해 정보 제공
7. 보안 감시: CCTV에서 침입자나 이상 행동 감지

비전 AI 추론 방법

AI 추론에 대한 개념을 이해한다.

1. weight 파일 (pt 파일) 을 직접 이용해서 추론
 - a. pt 파일은 PyTorch 에서 모델의 가중치(weight)나 전체 모델을 저장하는데 사용하는 파일 형식
 - b. 이미지 전처리, 모델 추론, 결과 출력 및 후처리 과정 필요
2. API 서비스를 이용한 추론
 - a. 학습한 모델을 파일로 저장한 후, API 서버를 구축
 - b. 서버에 이미지를 전송되면, 추론 결과를 전달하도록 구현
 - c. 1 의 과정을 Flask 나 FastAPI 같은 프레임워크를 이용하여 API 서비스를 구현

비전 AI 추론 방법 비교

AI 추론에 대한 개념을 이해한다.

모델 파일을 이용한 추론

- 빠른 응답 속도
- 네트워크 의존 없음
- 환경 설정 요구
- 엣지 디바이스

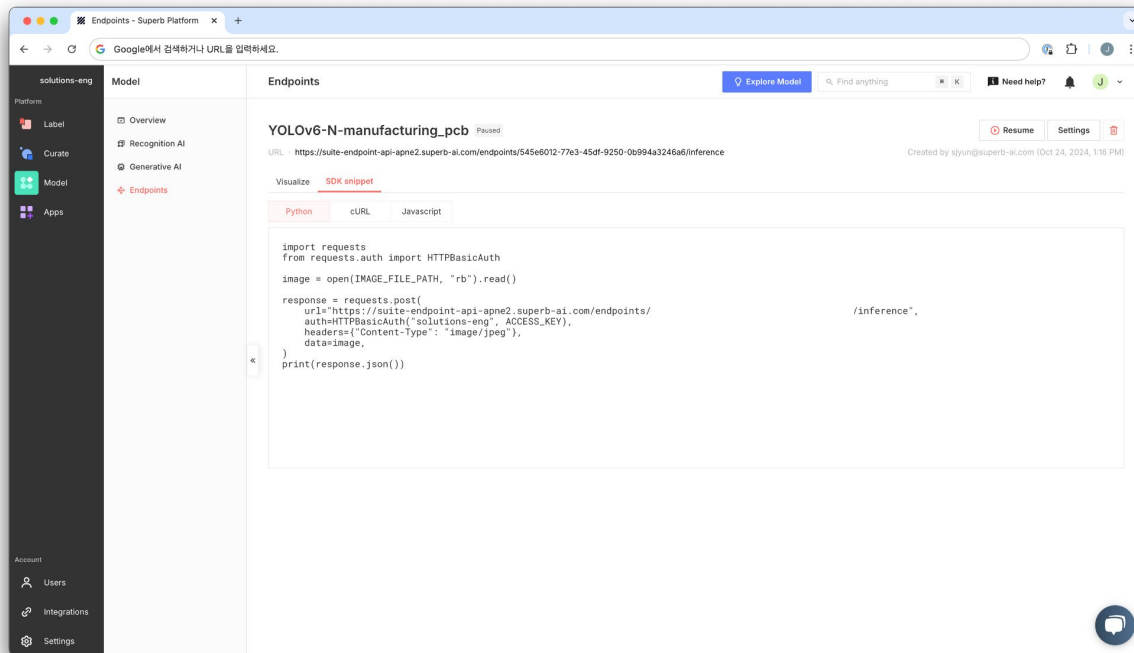
API 서비스를 이용한 추론

- 확장성
- 배포, 유지보수 용이
- 다양한 디바이스와의 호환성
- 클라우드 환경

[실습 1] API 를 이용한 추론

실습목표: Superb Platform 의 Endpoint 기능을 이용하여 추론을 요청하고 결과를 확인한다.

Superb Platform Endpoint



API 서비스를 이용한 추론 코드 설명

Superb Platform 에 구현되어 있는 추론 API 서비스를 이용해서 실제로 추론 요청하고 결과를 확인한다.

```
import requests

from requests.auth import HTTPBasicAuth


image = open(IMAGE_FILE_PATH, "rb").read()

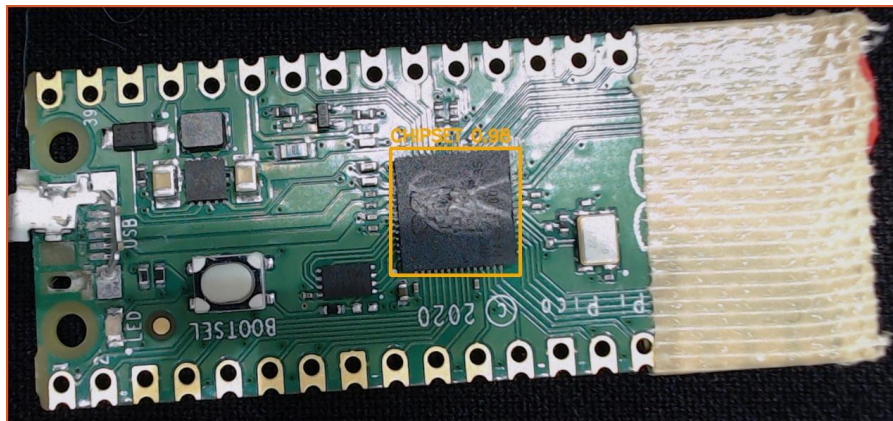

response = requests.post(
    url="https://suite-endpoint-api-apne2.superb-ai.com/endpoints/.../inference",
    auth=HTTPBasicAuth("solutions-eng", ACCESS_KEY),
    headers={"Content-Type": "image/jpeg"},
    data=image,
)

print(response.json())
```


API 서비스를 이용한 추론 코드 - Output

Superb Platform 에 구현되어 있는 추론 API 서비스를 이용해서 실제로 추론 요청하고 결과를 확인한다.

```
{  
  "objects": [  
    {  
      "class": "CHIPSET",  
      "score": 0.9807657241821289,  
      "box": [  
        133,  
        164,  
        221,  
        208  
      ]  
    } .....  
  ]  
}
```



API 서비스를 이용한 추론

Superb Platform 에 구현되어 있는 추론 API 서비스를 이용해서 실제로 추론 요청하고 결과를 확인한다.

실습

[실습2] 추론 결과 적용

실습목표: 추론 결과를 OpenCV 라이브러리를 이용해 이미지에 출력한다.

OpenCV 라이브러리

OpenCV 라이브러리에 대해서 이해하고, 이미지에 추론 결과를 출력한다.

OpenCV는 **이미지와 비디오 처리에 특화된 오픈소스 컴퓨터 비전 라이브러리**. 컴퓨터 비전과 관련된 다양한 기능을 제공해서, 얼굴 인식, 객체 추적, 이미지 필터링 등 많은 작업에 사용되고 있음

주요 특징

1. **이미지 처리 기능:** 이미지 불러오기, 크기 조정, 자르기, 색상 변환 등 기본적인 이미지 처리가 가능해.
2. **객체 인식 및 추적:** 얼굴, 사람, 자동차 등 다양한 객체를 인식하고 추적하는 데 사용할 수 있어.
3. **동영상 처리:** 실시간 비디오 스트리밍에서 객체 추적, 모션 감지 등을 지원해.

OpenCV 라이브러리 - 박스 그리기

OpenCV 라이브러리에 대해서 이해하고, 이미지에 추론 결과를 출력한다.

이미지 불러오기

img_path = 'path_to_your_image.jpg' # 이미지 파일 경로 설정

img = cv2.imread(img_path)

박스 칠 좌표 설정 (예: 좌측 상단 (50, 50), 우측 하단 (200, 200))

start_point = (50, 50) # 박스 시작 좌표 (x, y)

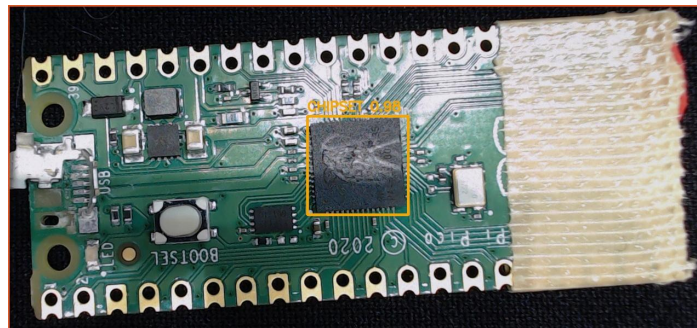
end_point = (200, 200) # 박스 끝 좌표 (x, y)

color = (0, 255, 0) # BGR 색상 (초록색)

thickness = 2 # 박스 선의 두께

박스 그리기

cv2.rectangle(img, start_point, end_point, color, thickness)



OpenCV 라이브러리 - 텍스트 추가하기

OpenCV 라이브러리에 대해서 이해하고, 이미지에 추론 결과를 출력한다.

텍스트 설정

text = "Hello, OpenCV!" # 추가할 텍스트

position = (50, 50) # 텍스트 시작 위치 (x, y)

font = cv2.FONT_HERSHEY_SIMPLEX # 글꼴 설정

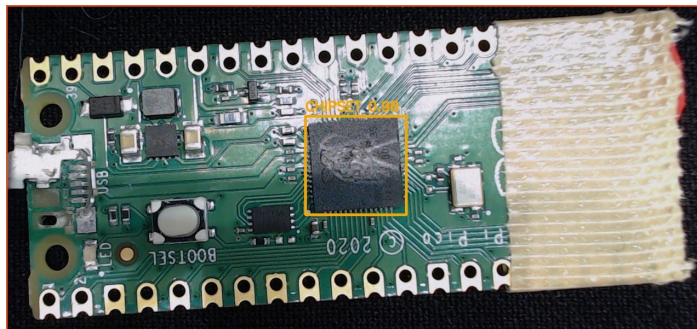
font_scale = 1 # 글자 크기

color = (0, 255, 0) # BGR 색상 (초록색)

thickness = 2 # 글자 두께

텍스트 추가

cv2.putText(img, text, position, font, font_scale, color, thickness, cv2.LINE_AA)



OpenCV 라이브러리

OpenCV 라이브러리에 대해서 이해하고, 이미지에 추론 결과를 출력한다.

실습

[실습3] 비전 AI 어플리케이션 구현

실습목표: Gradio 프레임워크를 이용하여 비전 AI 를 추론하고 결과를 확인하는 페이지를 구현한다.

비전 AI 추론 어플리케이션 구현

Gradio 프레임워크를 이용해서 비전 AI 를 활용하는 어플리케이션을 구현한다.

The screenshot displays the Superb AI platform interface for a specific model endpoint. The browser address bar shows the URL: `platform.superb-ai.com/solutions-eng/model/endpoints/545e6012-77e3-45df-9250-0b994a3246a6`.

Left Sidebar: Contains navigation links for 'Label', 'Curate', 'Model' (highlighted), 'Apps', 'Account', 'Users', 'Integrations', and 'Settings'.

Main Content Area:

- Model:** YOLOv6-N-manufacturing_pcb (Running)
- Endpoints:** URL: `https://suite-endpoint-api-apne2.superb-ai.com/endpoints/545e6012-77e3-45df-9250-0b994a3246a6/inference`
- Buttons:** Schedule pause, Pause, Settings
- Model information:** Deployed model: Recognition YOLOv6-N-manufacturing_pcb > Trained by (Model hub) YOLOv6 YOLOv6-N >
- Test generation:** (pico.jpg) Upload more
- Prediction:** HOLE (4), BOOTSEL (3), OSCILLATOR (12), USB (1), RASPBERRY PICO (1)
- JSON:**

```
{
  "objects": [
    {
      "class": "HOLE",
      "score": 0.7948144674301147,
      "box": [557, 412, 618, 455]
    },
    {
      "class": "HOLE",
      "score": 0.6832372546195984,
      "box": [699, 670, 748, 701]
    },
    {
      "class": "BOOTSEL",
      "score": 0.6401267051696777,
      "box": [642, 392, 733, 440]
    },
    {
      "class": "BOOTSEL",
      "score": 0.6104941964149475,
      "box": [ ]
    }
  ]
}
```

비전 AI 추론 어플리케이션 구현

Gradio 프레임워크를 이용해서 비전 AI 를 활용하는 어플리케이션을 구현한다.

Gradio는 **간단한 웹 인터페이스로 머신러닝 모델이나 함수의 데모를 만들 수 있는 오픈소스 라이브러리**. 코드 몇 줄만으로 사용자 친화적인 웹 UI를 생성할 수 있어, 모델을 공유하거나 실험할 때 아주 편리.

주요 특징

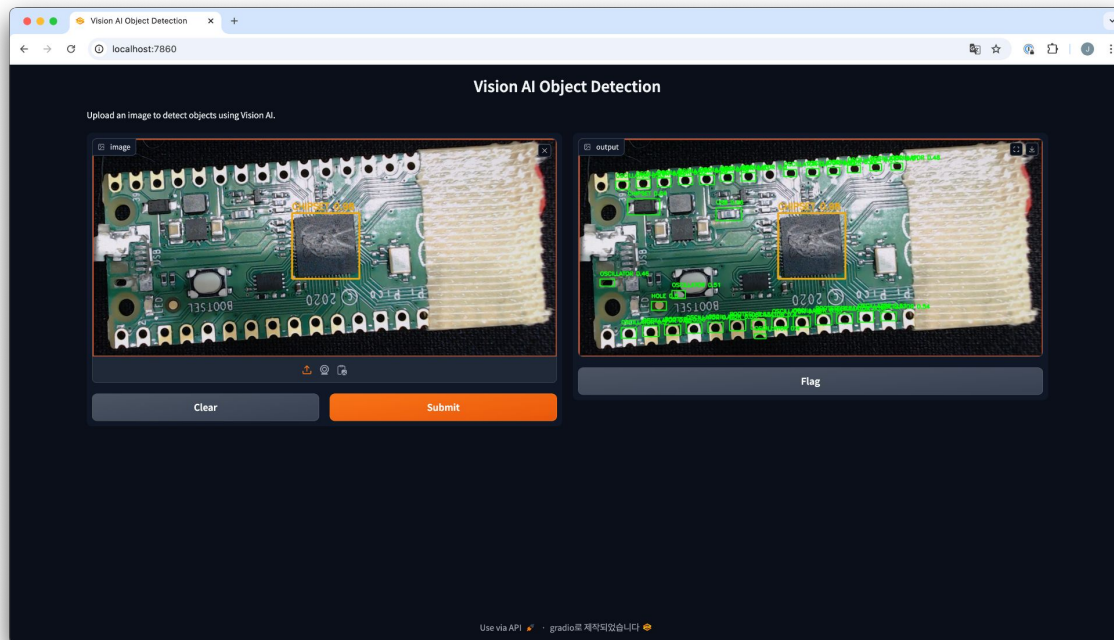
1. **간편한 웹 인터페이스 생성**: 머신러닝 모델, 데이터 처리 함수 등을 웹 브라우저에서 바로 시각화할 수 있음.
2. **다양한 입출력 지원**: 이미지, 텍스트, 오디오, 비디오 등 여러 유형의 데이터로 인터페이스를 생성 가능.
3. **클라우드 배포**: 웹 UI를 Gradio 서버에 바로 업로드해 다른 사람들과 손쉽게 공유할 수 있음.

활용 예시

- **모델 데모**: 이미지 분류, 텍스트 생성 등 모델을 간단히 테스트할 수 있는 웹 인터페이스 생성.
- **실험 공유**: 연구나 프로젝트 결과물을 웹에서 누구나 체험할 수 있도록 배포.
- **피드백 수집**: 사용자와 협력하여 모델에 대한 피드백을 실시간으로 수집

비전 AI 추론 어플리케이션 구현

Gradio 프레임워크를 이용해서 비전 AI 를 활용하는 어플리케이션을 구현한다.



비전 AI 추론 어플리케이션 구현

Gradio 프레임워크를 이용해서 비전 AI 를 활용하는 어플리케이션을 구현한다.

```
# 가상의 비전 AI API URL (예: 객체 탐지 API)
VISION_API_URL = ""
TEAM = ""
ACCESS_KEY = ""

def process_image(image):
    # 이미지를 OpenCV 형식으로 변환
    image = np.array(image)
    image = cv2.cvtColor(image, cv2.COLOR_RGB2BGR)

    # 이미지를 API에 전송할 수 있는 형식으로 변환
    _, img_encoded = cv2.imencode(".jpg", image)

    # API 호출 및 결과 받기 - 실습1

    # API 결과를 바탕으로 박스 그리기 - 실습2

    # BGR 이미지를 RGB로 변환
    image = cv2.cvtColor(image, cv2.COLOR_BGR2RGB)
    return Image.fromarray(image)
```

비전 AI 추론 어플리케이션 구현

Gradio 프레임워크를 이용해서 비전 AI 를 활용하는 어플리케이션을 구현한다.

실습

[실습4] 동영상 추론

실습목표: 동영상을 프레임 단위로 나누고, 프레임 별로 추론을 적용하고, 다시 동영상으로 만든다.

동영상 추론

동영상 파일에 Vision AI 를 적용하고, 결과물을 만든다.



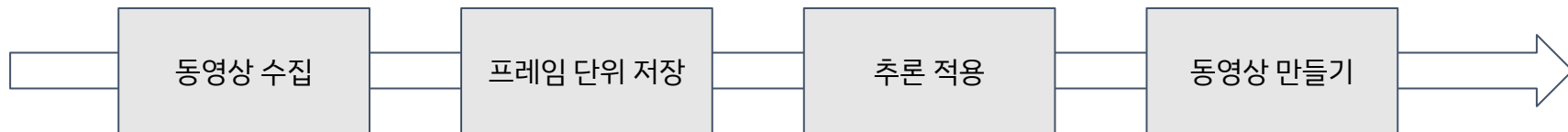
동영상 추론

동영상 파일에 Vision AI 를 적용하고, 결과물을 만든다.



동영상 추론

동영상 파일에 Vision AI 를 적용하고, 결과물을 만든다.



동영상 추론

pytube 라이브러리를 이용해서 YouTube 영상 다운로드 받기

```
import yt_dlp

# 다운로드할 YouTube URL
url = "https://www.youtube.com/shorts/JRMEpi-4U2Y"

# yt-dlp 설정
ydl_opts = {
    "format": "best",
    "outtmpl": "downloaded_video.%(ext)s",
}

# 다운로드
with yt_dlp.YoutubeDL(ydl_opts) as ydl:
    ydl.download([url])
```

동영상 추론

OpenCV 라이브러리를 이용하여 동영상을 프레임 별로 저장

```
import cv2
import os

video_path = "downloaded_video.mp4"

# 2. cv2를 이용해 동영상 파일 열기
cap = cv2.VideoCapture(video_path)

# 프레임을 저장할 디렉토리 생성
output_dir = "frames"
os.makedirs(output_dir, exist_ok=True)

# 3. 프레임 단위로 이미지로 저장
frame_count = 0
while cap.isOpened():
    ret, frame = cap.read()
    if not ret:
        break
    # 이미지 파일로 프레임 저장
    frame_path = os.path.join(output_dir, f"frame_{frame_count:04d}.jpg")
    cv2.imwrite(frame_path, frame)
    frame_count += 1

# 동영상 파일 닫기
cap.release()
print(f"총 {frame_count}개의 프레임이 저장되었습니다.")
```

동영상 추론

Ultralytics YOLOv8 pre-trained 모델 추론

```
from ultralytics import YOLO
import os

# Load a model
model = YOLO("yolov8n.pt") # pretrained YOLO8n model

frames = os.listdir("frames/")

for frame in frames:
    # YOLOv8 모델을 사용하여 객체 감지 수행
    results = model("frames/" + frame, device="mps")

    # Process results list
    for result in results:
        result.save(filename="results/" + l) # save to disk
```

동영상 추론

추론된 프레임을 다시 mp4 로 만든다.

```
from moviepy.editor import ImageSequenceClip
import os

# 이미지 파일들이 저장된 디렉토리 경로
image_folder = "results" # 이미지 파일들이 있는 폴더 경로
fps = 30 # 초당 프레임 수 설정

# 이미지 파일 리스트 가져오기 (예: jpg, png 형식)
image_files = [
    os.path.join(image_folder, img)
    for img in sorted(os.listdir(image_folder))
    if img.endswith((".jpg", ".png"))
]

# 이미지 시퀀스를 이용해 클립 생성
clip = ImageSequenceClip(image_files, fps=fps)

# 동영상 파일로 저장
output_path = "output_video.mp4"
clip.write_videofile(output_path, codec="libx264")

print(f"동영상이 생성되었습니다: {output_path}")
```


동영상 추론

동영상 파일에 Vision AI 를 적용하고, 결과물을 만든다.

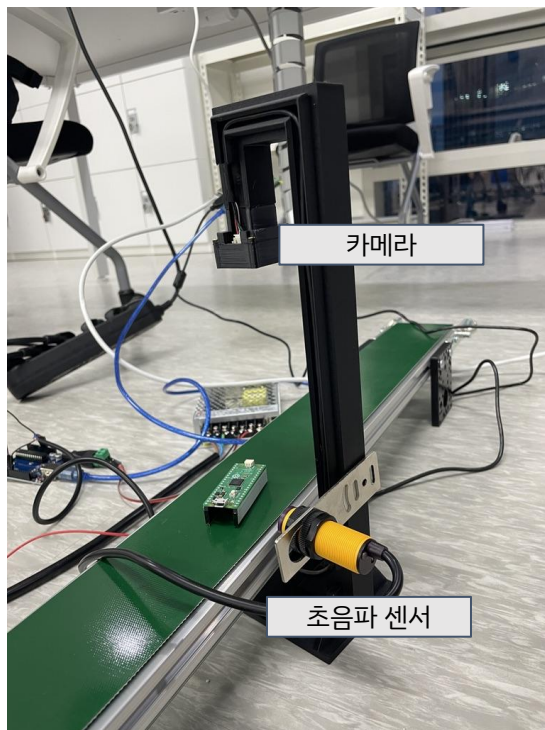
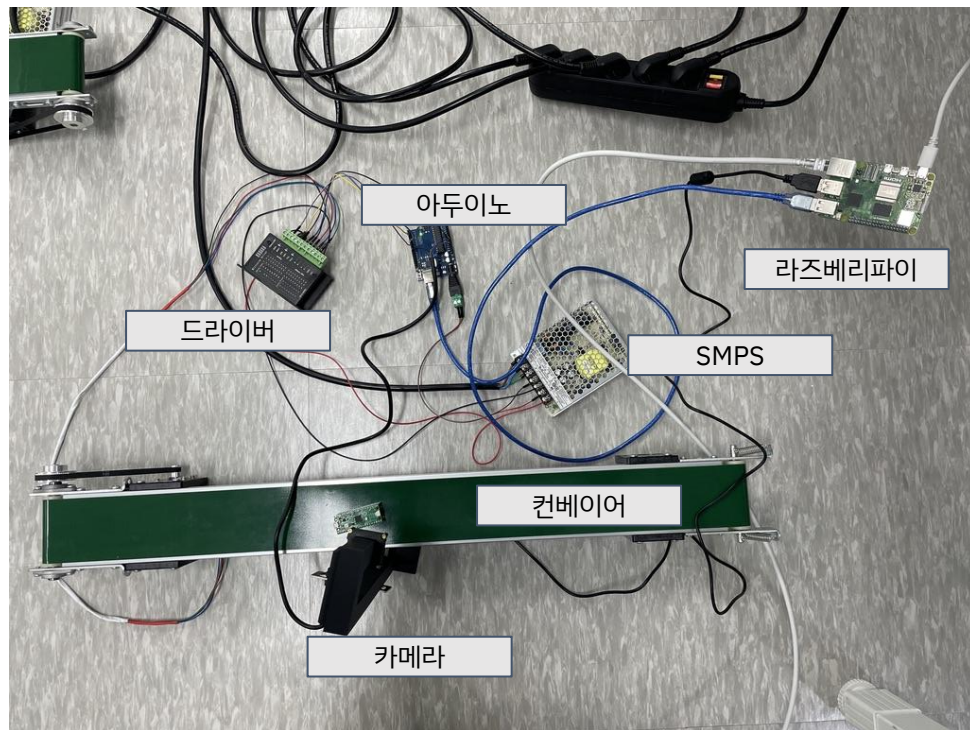
실습

[실습 5] Vision AI 를 이용한 외관 검사

실습목표: 컨베이어 상에서 이동되는 PCB 제품에 대해서 외관 검사하고, 모델을 개선한다.

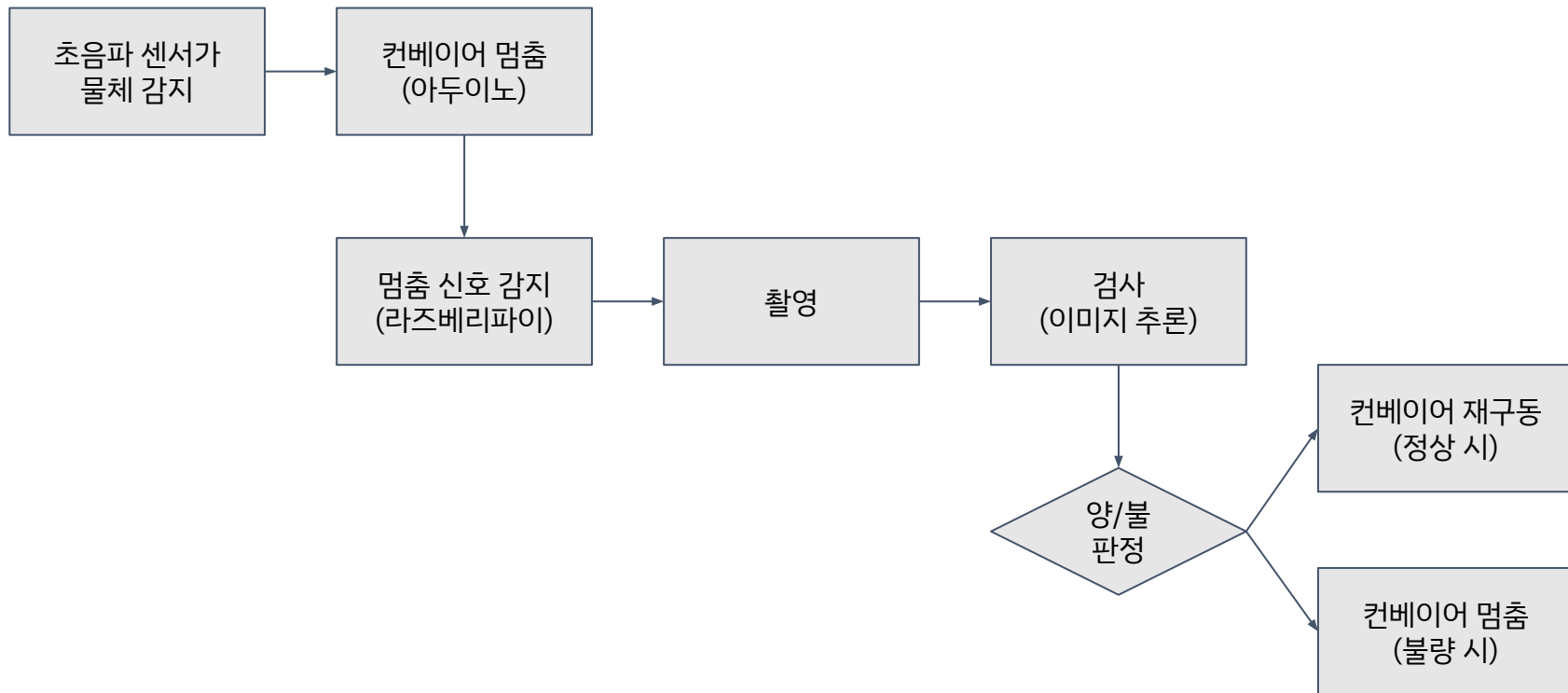
Vision AI 를 이용한 외관 검사

실습 환경



Vision AI 를 이용한 외관 검사

실습 환경



Vision AI 를 이용한 외관 검사

실습 환경

실습

Vision AI 를 이용한 외관 검사

Confusion Matrix 의 이해

		Predicted condition	
		Positive (PP)	Negative (PN)
Actual condition	Total population = P + N		
	Positive (P)	True positive (TP)	False negative (FN)
	Negative (N)	False positive (FP)	True negative (TN)

Vision AI 를 이용한 외관 검사

모델의 정확도

Vision AI 추론 결과와 실제 결과를 비교해서 모델의 성능을 측정한다.

- 정확도(True Positive): 모델이 전체 데이터에서 얼마나 정확하게 예측했는지 보여주는 지표

$$\text{Accuracy} = \frac{\text{True Positive (TP)} + \text{True Negative (TN)}}{\text{전체 예측 수 (TP + TN + FP + FN)}}$$

특히, 제조 분야에서는

- 과검(False Positive, 1종 오류) : 제품이 실제로는 정상인데 품질검사 결과는 불량이라고 예측
- 미검(False Negative, 2종 오류) : 제품이 실제로는 불량인데 품질검사 결과는 정상이라고 예측
- 과검과 미검은 Trade-off 관계
- 주로 제조에서는 미검을 0% 로 만들면서 과검을 최대한 줄이는 방향을 원함

Vision AI 를 이용한 외관 검사

컨베이어 실습

1. 어떤 시스템인지 설계하기 (양품/불량에 대한 정의)
2. 일부러 불량 만들기
3. 양품과 불량을 샘플을 컨베이어에서 검사하기
4. 검사 결과를 Confusion matrix 로 만들기
5. 정확도 등 지표 계산
6. 모델의 정확도를 높일 수 있는 방법 토의

Vision AI 를 이용한 외관 검사

모델 개선

실습