一、 實驗設計與結果

1.1 嬰兒臉部偵測實驗

1.1.1 實驗目的與設計

在收集嬰兒臉部資料集時,需針對嬰兒影像擷取出臉部範圍,進而 後續之臉部遮擋辨識階段。

因此,本實驗使用 3.3 節之嬰兒姿勢資料集,就 OpenCV goyal_face_2017、SSD ye_face_2021、MTCNN xiang_joint_2017 及 RetinaFace deng_retinaface_2022等臉部偵測演算法,分析其執行時間及臉部擷取準確度進行比較,以驗證適合本系統之演算法。

1.1.2 實驗評估方式

本實驗為驗證嬰兒臉部偵測演算法之實際可行性,將針對臉部偵測執行時間及偵測結果之準確度分別進行比較:透過計算演算法偵測所有資料集共 15416 張影像所花費之時間,得以算出各演算法平均每張需花費之時間;而準確度則將嬰兒臉部偵測之影像結果進行分類標註,分別計算出各演算法之 accuracy、precision 及 recall。

1.1.3 實驗結果與分析

首先,針對演算法之執行時間進行比較,透過實驗結果可得出使用 SSD演算法進行嬰兒臉部偵測,將可擁有較佳的偵測速度。而四項演算 法偵測 15416 張影像之詳細實驗結果如下:

- (1) OpenCV 演算法: 共花費 18 分 01.78 秒, 平均每張影像需花 0.07 秒;
 - (2) SSD 演算法: 共花費 9 分 17.26 秒, 平均每張影像需花 0.04 秒;
- (3) MTCNN 演算法: 共花費 2 小時 8 分 22.05 秒, 平均每張影像需花 0.50 秒;
- (4) RetinaFace 演算法: 共花費 5 小時 42 分 2.10 秒, 平均每張影像 需花 1.33 秒。

接著,就偵測之精確度進行比較,透過實驗結果可得出選用 RetinaFace 演算法進行嬰兒臉部偵測,可擁有較佳的偵測準確度。而四項演算法進行嬰兒臉部偵測之詳細實驗結果如下:

- (1)使用 OpenCV 演算法偵測結果如表 1.1,由於偵測效果不佳,將 多數影像皆誤判為 False (無臉),故僅計算其 precision 為 79.90%;
- (2)使用 SSD 演算法偵測結果如表 1.2,由於偵測效果不佳,將多數影像皆誤判為 False (無臉),故僅計算其 precision 為 99.90%;
- (3)使用 MTCNN 演算法偵測結果如表 1.3,其 accuracy 為 90.20%、 precision 為 94.76% 以及 recall 為 90.93%;
- (4)使用 RetinaFace 演算法偵測結果如表 1.4,其 accuracy 為 99.78%、 precision 為 99.75% 以及 recall 為 99.91%。

綜觀上述兩部分實驗結果,若系統欲擁有較迅速的執行速度又兼具 偵測準確度,可得出以下結論:先使用 SSD 演算法找尋嬰兒臉部範圍, 雖然此方法在許多狀況未能如期找到嬰兒臉部範圍,但其準確度很高, 故能利用此算法之時間優勢;而若 SSD 演算法找不到嬰兒臉部時,則接 續使用 RetinaFace 演算法,利用其很高之正確率及準確率之特質進行嬰

兒臉部偵測。

表 1.1: OpenCV 演算法偵測嬰兒臉部結果

	True(預測有臉)	False (預測無臉)
True	2882	11809
(實際有臉)		
False	725	
(實際無臉)		

表 1.2: SSD 演算法偵測嬰兒臉部結果

	True(預測有臉)	False(預測無臉)
True	4830	
(實際有臉)	7030	10581
False	5	10301
(實際無臉)	3	

表 1.3: MTCNN 演算法偵測嬰兒臉部結果

	True (預測有臉)	False (預測無臉)
True	9361	994
(實際有臉)	7501)) 1
False	517	4544
(實際無臉)	317	4344
Total	9878	5538

	True(預測有臉)	False (預測無臉)
True (實際有臉)	12925	11
False (實際無臉)	33	2447
Total	12958	2458

表 1.4: RetinaFace 演算法偵測嬰兒臉部結果

1.2 臉部遮擋辨識實驗

1.2.1 實驗目的與設計

本系統為偵測嬰兒臉部是否遭非奶嘴之異物遮擋,使用 3.2 節之資料集以 ResNet50 he_deep_2016 訓練模型,並透過驗證集進行模型驗證。

程式實作中,網路訓練回合數為20,設定影像資料大小為224x224,包含三個類別(臉部無遮擋之安全狀態、臉部遭奶嘴遮擋及臉部遭異物遮擋之危險狀態),且透過 data augmentation 技術生成訓練及測試資料,輸出層使用 softmax 作為激發函數,並使用 Adam 作為優化器且將學習率設為0.000001 以進行微調。

1.2.2 實驗結果分析

本實驗訓練之模型其最終訓練準確率達 98.06%,而測試準確率達 99.43%,詳細訓練結果請見圖 1.1。

接著,再使用342張之驗證集影像進行模型驗證,所有影像皆辨識正確,其混淆矩陣如圖1.2。

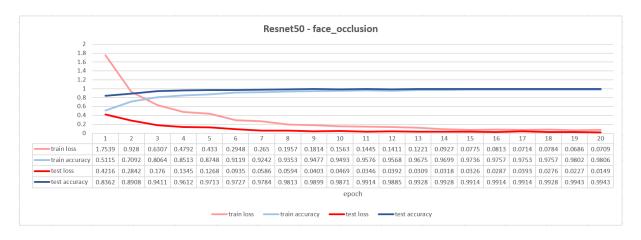


圖 1.1: 臉部辨識訓練結果

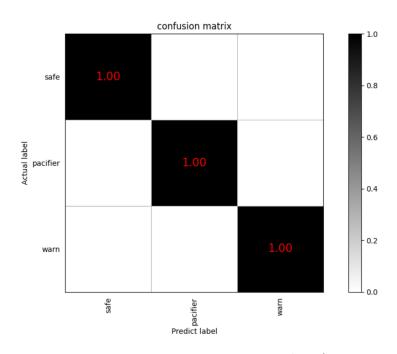


圖 1.2: 臉部遮擋辨識模型之混淆矩陣

1.3 姿勢辨識實驗

1.3.1 實驗目的與設計

本系統為辨識嬰兒姿勢是否處於危險狀態,使用 3.3 節之資料集以 ResNet50 he deep 2016 訓練模型,並透過驗證集進行模型驗證。

程式實作中,網路訓練回合數為 20,設定影像資料大小為 224x224, 包含四個類別(正躺、趴躺、坐姿及站立),且透過 data augmentation 技術生成訓練及測試資料,輸出層使用 softmax 作為激發函數,並使用 Adam 作為優化器且將學習率設為 0.000001 以進行微調。

1.3.2 實驗結果分析

本實驗訓練之模型其最終訓練準確率達 99.45%,而測試準確率達 99.71%,詳細訓練結果請見圖 1.3。

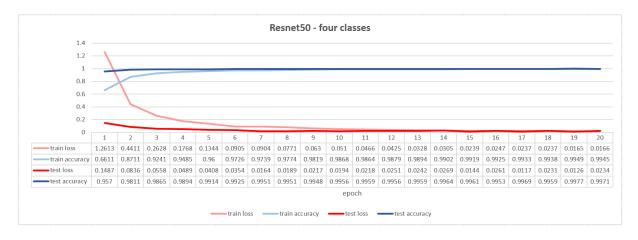


圖 1.3: 姿勢辨識訓練結果

接著,再使用744 張之驗證集影像進行模型驗證,包含了五張類別辨識錯誤的影像,其混淆矩陣如圖1.4。辨識錯誤之五張影像中,有三張將坐姿誤判為趴躺姿勢,推測原因為嬰兒雖呈現坐姿,但上半身貼近其腿部(如圖1.5),而導致誤判。

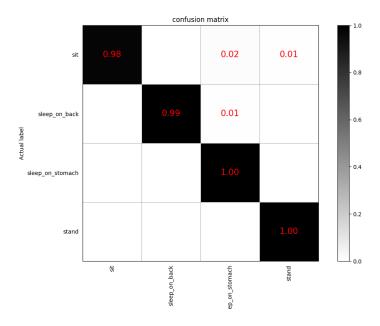


圖 1.4: 姿勢辨識模型之混淆矩陣



圖 1.5: 姿勢辨識錯誤之影像: 坐姿誤判為趴躺

1.4 影片危險偵測實驗

1.4.1 實驗設計

影片危險偵測實驗影片危險偵測實驗

1.4.2 實驗評估方式

影片危險偵測實驗影片危險偵測實驗

1.4.3 實驗結果分析

影片危險偵測實驗影片危險偵測實驗