# Visual-Sound Accident Protecter

Worker Protection Service

Team. Eye Scream(No.4)

이현수, 조재훈, 최이윤

# 최근에 대두된 사회적 문제

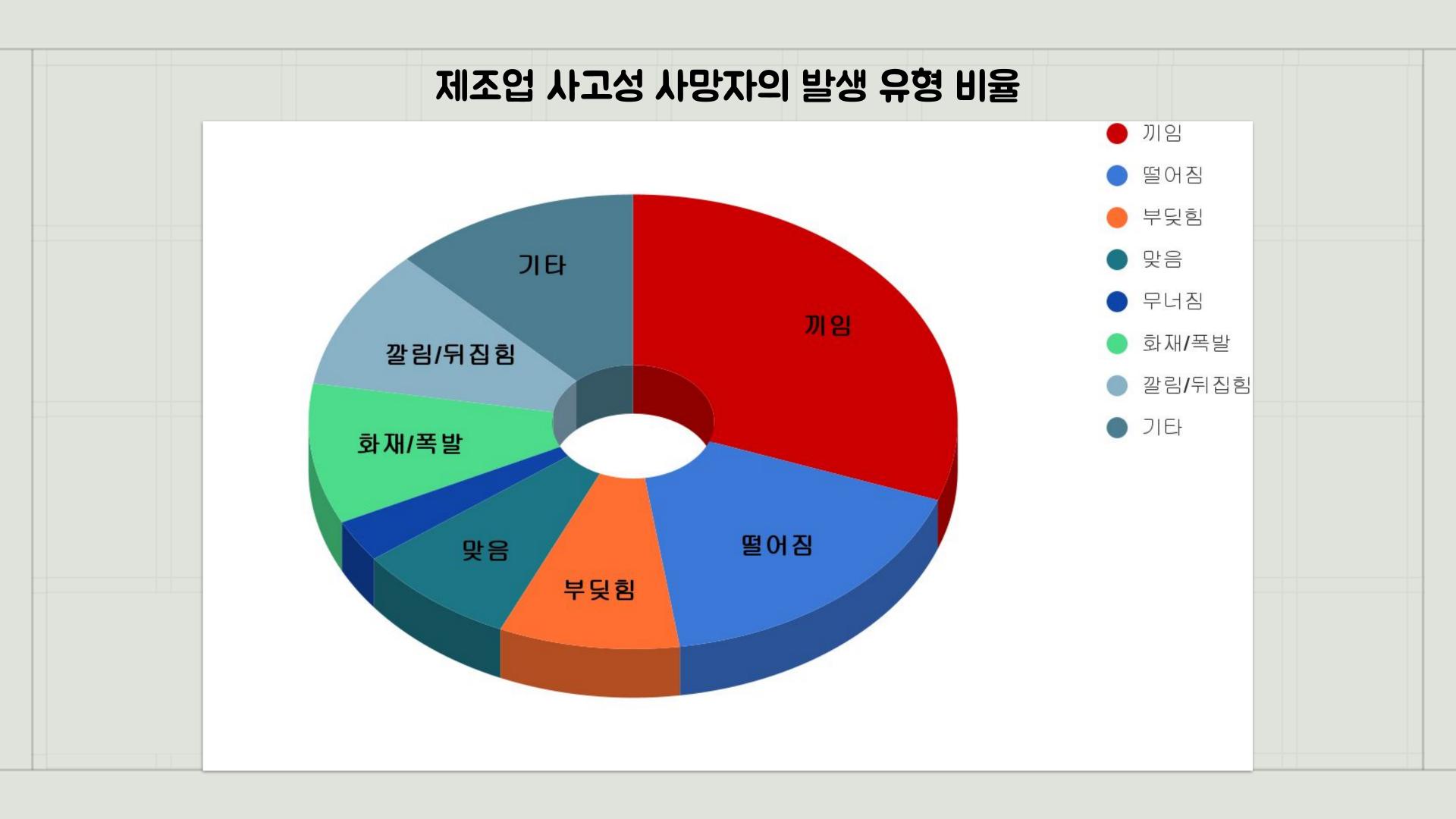


지난 15일, SPC 제빵공장 노동자가 교반기에 몸이 꿰어 사망한 사건



다양한 요인 때문에 사고 발생 대처가 지체되는 경우가 많음

- 현장 휴대폰 반입 금지
- 119신고 금기시하는 암묵적 룰
- 수직적인 회사 보고 절차









대표적 유형인 TII임, 떨어짐, 부딪힘의 경우 위험한 장소, 물체에 접근하여 발생

=> 영상 인식 및 경고를 통해 안전사고 사전 방지가 어느정도 가능하다고 판단

# 산업 재해를 줄이는 방법은?

# 사고 예방 및 발생 대응 능력 중요

# '시각과 소리에 관점을 맞춘 아이디어'

## 시각을 활용한 사고 예방 및 대처

- 사고 예방
  - CCTV & CV를 활용한 사람 및 물체 인식을 통해 위험한 상황이 생기기 전에 사전에 경고
- 사고 발생 시
  - 사고 유형 판별 후 적절한 방식으로 응급 의료 기관과 119에 연락 조치
  - 동료 작업자들에게 사고 발생 알림 및 응급 대처 방법 전달

## 소리를 이용한 신속한 사고 감지 및 대처

- 작업자의 휴대폰 어플리케이션이나 작업장 내 설치된 장치로 소리 인식
- 비명, 괴음, 폭발음 등 사람이나 기계의 **비정상적인 소리 감지** 시 기계 작동 중단 및 주변 작업자, 관리자에게 **사고 발생 알림** 및 응급 대처 방법 전달
- 사고 유형 판별 후 유형에 따라 적절한 방식으로 응급 의료 기관, 112, 119 등에 자동 연락 조치



## 비즈니스 모델

가치전달

시장에서 고객에게 보이는 부분 가치생산

기업이 가치를 만들어내는 방법

#### 핵심 파트너

소방서 병원 CCTV 공급업체

#### 핵심 활동

학습 데이터 구축 / 가공

핵심 자원

(모션데이터)

음성데이터

451101F

### 가치 제안

안전성 공익성

#### 고객 관계

SW하나로 투자금 대비 고효율성

HW가 있는 경우 추가 구매 불필요

꾸준한 데이터 학습으로 지속적 피드백 가능

#### 채널

모바일 어플리케이션 웨어러블 SW

#### 卫객

산업체 제조업, 공장, 물류센터

#### 비용

서버 유지비 CCTV업체 or 카메라, 마이크 업체와의 제휴비용 데이터 클렌징 및 가공 비용

#### 수익

수집되는 DATA SW사용(윌 구독 서비스)

#### 고객 관계 및 제공 채널

APP과 웨어러블 SW사용

HW보유시 추가 장치 필요X 반복적 학습으로 지속적 피드백 가능

안전성 보장 빠른 대처로 피해 최소화

## 가치 전달

산업체(공장), 공공기관, 기업

74

가치 제안

수익

수집되는 DATA SW사용료(윌 구독 서비스)

## 가치 생산

핵심 파트너

소방서, 병원, CCTV공급업체 핵심 활동

학습데이터 구축 / 가공

비용

서버 유지비, CCTV업체 or 카메라, 마이크업체 제휴비용, 데이터 클렌징 및 가공비용

가치 제안

안전성, 공익성

# 핵심 파트너 소방서 병원 CCTV 공급업체

### 핵심 활동 가치 제안

학습 데이터

구축 / 가공

핵심 자원

(모션데이터)

음성데이터

451101F

안전성 공익성

#### 고객 관계

SW하나로 투자금 대비 고효율성

HW가 있는 경우 추가 구매 불필요

꾸준한 데이터 학습으로 지속적 피드백 가능

#### 채널

모바일 어플리케이션 웨어러블 SW

#### 卫객

산업체 제조업, 공장, 물류센터

#### 비용 비용

서버 유지비 CCTV업체 or 카메라, 마이크 업체와의 제휴비용 데이터 클렌징 및 가공 비용

#### 수익

수집되는 DATA SW사용(윌 구독 서비스) 데이터 형태 - 음성 (필요한 데이터, 선택 이유)

## 위급상황 음성/음향 데이터 - AlHub

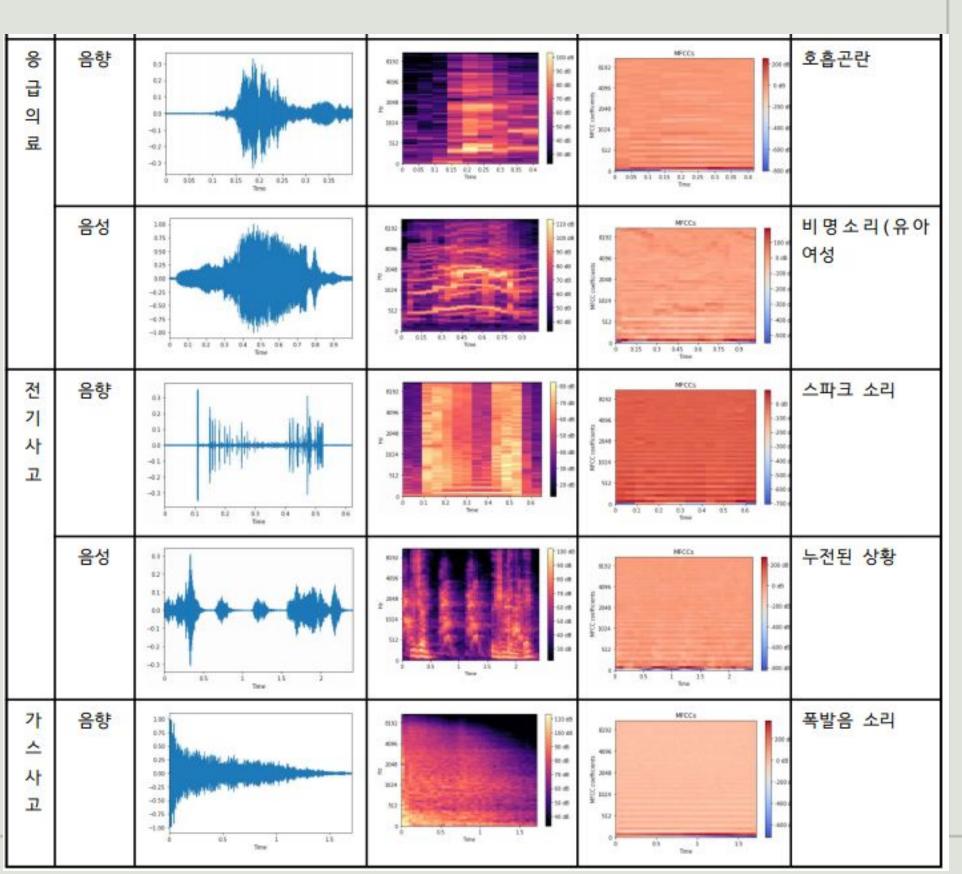
- 위급 상황 음성/음향 데이터
  - 성별 : 남성, 여성
  - 연령대: 유아, 청소년, 노인, 기타
  - 상황 : 치안안전, 소방안전, 자연재해, 사고활동, 일반(위급), 일반(정상)
- 위급 상황 AI 학습용 데이터셋
  - 16개 클래스(중분류)1,000건 이상의 상황·3,500시간
  - 음성/음향 단일 데이터셋, 음성/음향 복합 데이터셋

산업 현장에서 발생하는 다양한 종류의 위급 상황을 인지하기 위해 AIHub에서 제공하는 위급상황 음성/음향 데이터셋 활용

## 위급상황 음성/음향 데이터 - AlHub

- 공개 데이터
- 공개 오디오 구축사이트
  - DCASE, AudioSet, UrbanSound, FreeSound
- 크라우드 소싱
- 크라우드 워커 : 직접 녹음(가정), 수집 데이터(실내, 실외), 상황 연출(녹음실)

※ 저작권/개인정보 이슈 해결된 데이터 수집 : 녹음 동의서 활용



# 데이터 수집 방법 - 음성

## 위급상황 음성/음향 데이터 - AlHub

- AIHub에서 제공하는 위급사고 음성/음향 데이터 다운로드
- Youtube에서 소음 오디오 추출 및 다운로드

#### AI 학습용 다운로드

- | 를 클릭하시면 하위 폴더와 파일 목록을 확인할 수 있습니다.
- 전체 파일을 한번에 다운로드 받고자 할 경우는 [전체 다운로드] 를, 일부만 선택하여 다운로드 받고자 하실 경우는 다운로드 받을 파일을 선택하신 뒤, [선택 다운로드] 버튼을 눌러주세요.
- 주의 사항

다운로드 진행 중 실행 창을 닫으면 다운로드가 자동적으로 중단됩니다. 이 때 다운로드 이력도 함께 삭제되기 때문에 파일을 다시 다운로드 받고자 할 경우 처음부터 다시 다운로드 받으셔야 합니다.

□ NAME ▲		SIZE ▲
-		TOTAL A
$\overline{\mathbf{Z}}$	[라벨]1.강제추행(성범죄).zip	18MB
☑	[라벨]9.가스사고.zip	19MB
☑	[라벨]12.태풍-강풍.zip	20MB
☑	[라벨]13.지진.zip	23MB
✓	[라벨]15.실내.zip	23MB
✓	[라벨]11.붕괴사고.zip	25MB
☑	[라벨]8.전기사고.zip	32MB
	[학 [라벤11/ 도우요천 zin	₹ NWR

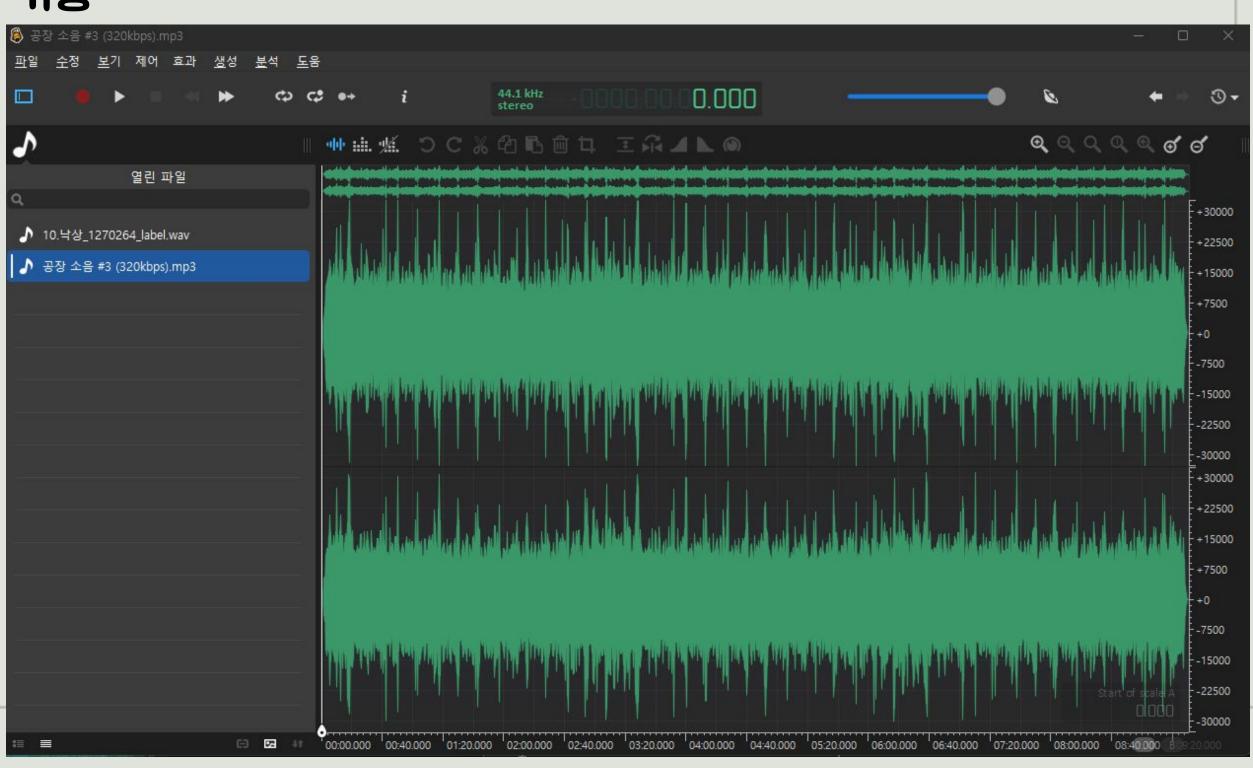
선택 다운로드

전체 다운로드

## 위급상황 음성/음향 데이터 - Ocenaudio

- 공사장/공장 소음 등 소리 인식을 어렵게 하는 요소들을 해결하기 위해, 소음 파일을 합성시키는 방식으로 데이터를 가공

- 오디오 파일 합성을 위해 ocenaudio 프로그램 사용



# 인공지능 모델 형태 - 음성

# 인공지능 모델 및 알고리즘 - Resampling

- Librosa를 사용해 오디오 리샘플링

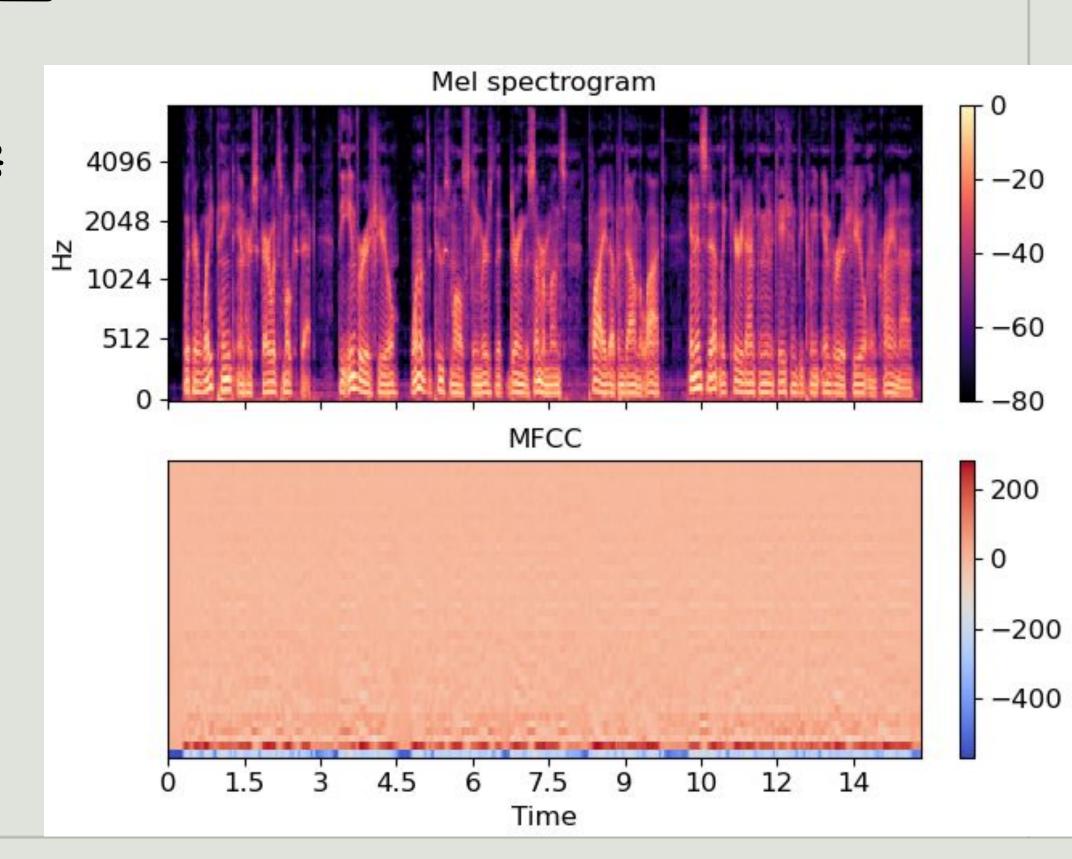
```
[9] 1 def get_signal(file_name):
2    audio, sample_rate = librosa.load(file_name, res_type='kaiser_fast')
3    return audio, sample_rate
4    5 X_train_signal = []
6 for audio in X_train:
7    signal , sr = get_signal(audio)
8    X_train_signal.append([signal, sr])
9
```

## 인공지능 모델 및 알고리즘 - MFCC

- Feature 추출을 위해 MFCC 알고리즘 사용

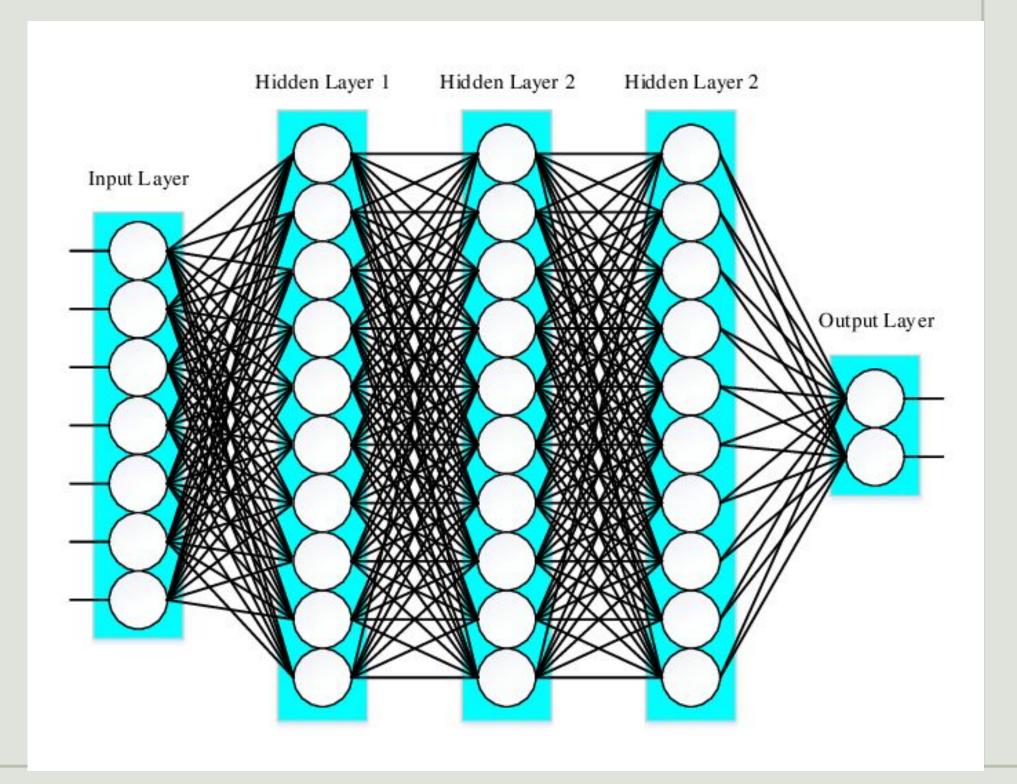
MFCC: 소리의 특징을 추출하는 기법.
 일정 구간씩 나누어 각 구간에 대한
 스펙트럼을 분석하여 특징을 추출하는 기법

- 여러 차례 테스트 후 60 구간으로 나누기로 결정



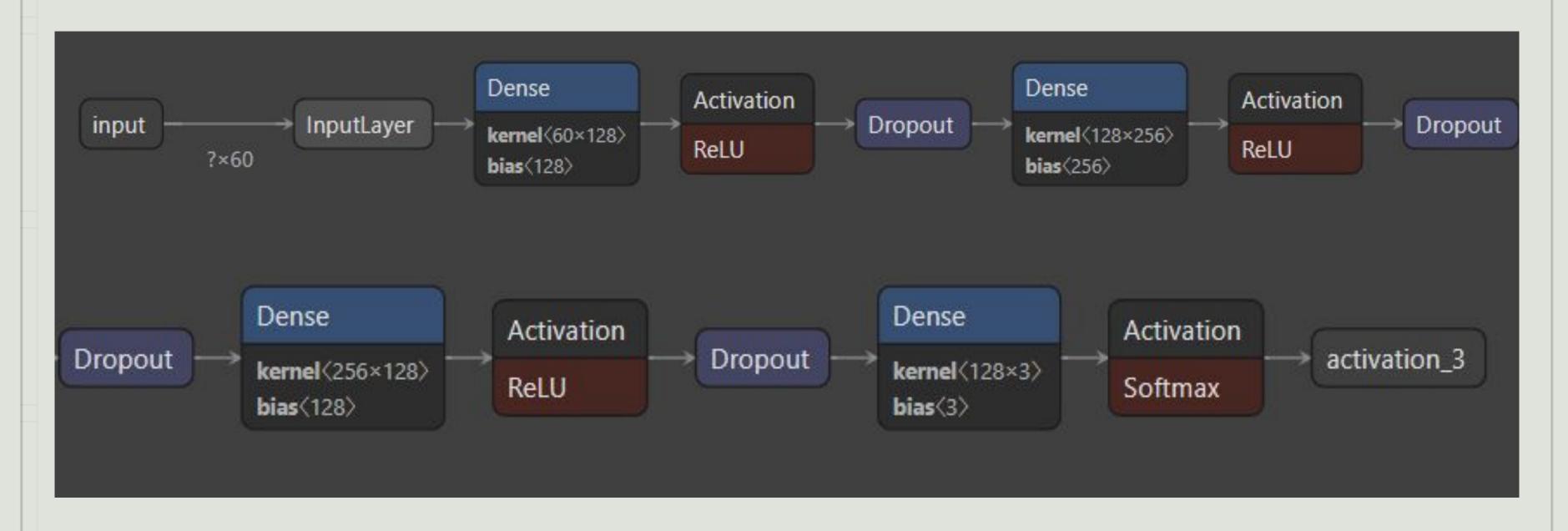
## 인공지능 모델 및 알고리즘 - FCN

- 앞서 추출한 60개의 Feature를 input layer에 넣고, 3개의 hidden layer를 거쳐 최종적으로 classification을 할 수 있도록 구성

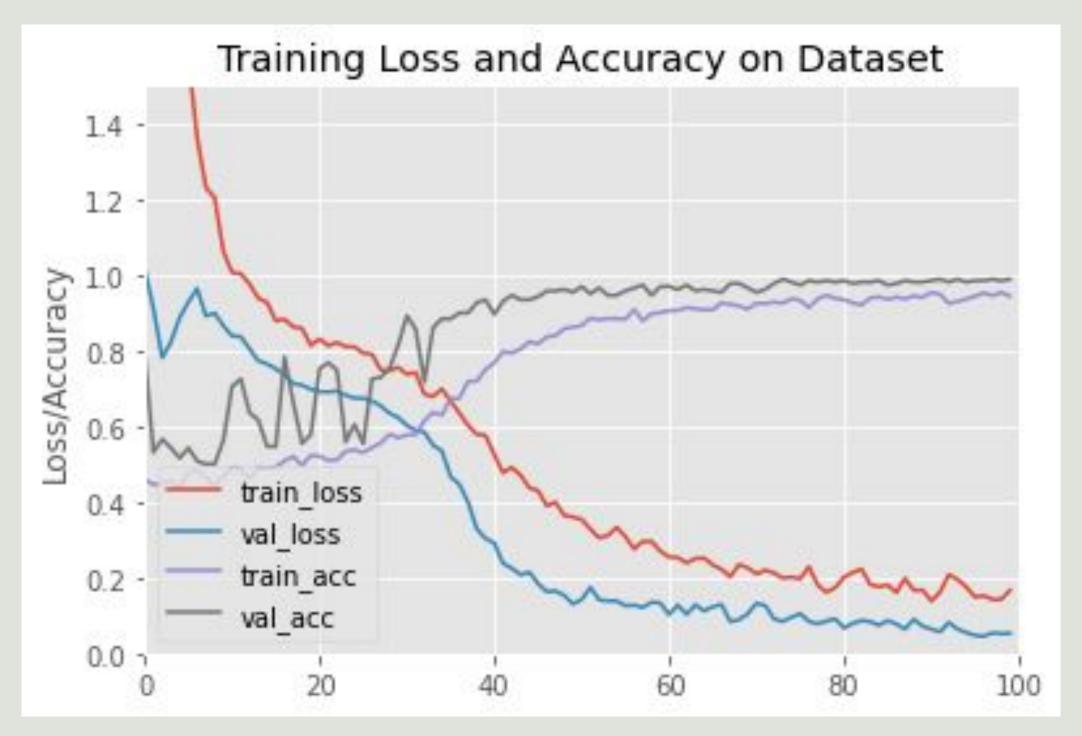


## 인공지능 모델 및 알고리즘 - 모델 구조

- Netron 프로그램으로 시각화



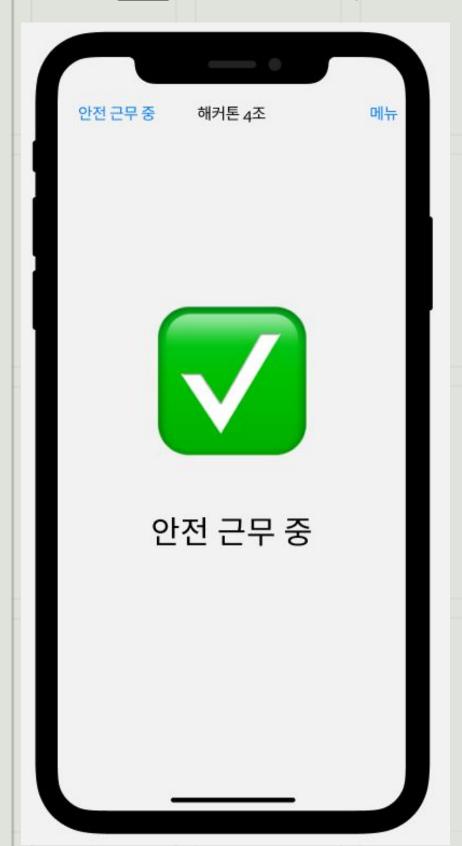
## 인공지능 모델 및 알고리즘 - 학습

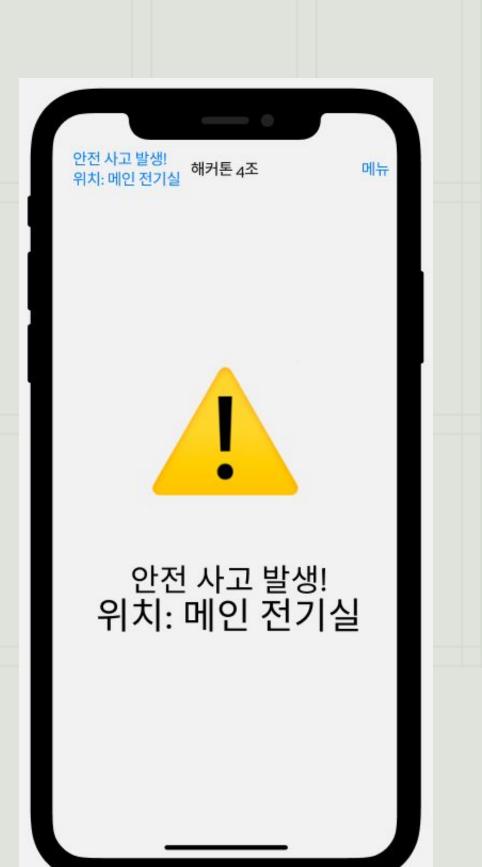


- 소음을 합성한 사고 상황 vs vs 소음을 합성한 다른 유형의 사고 상황 vs 소음만 있는(안전한) 상황 분류

# 프론 UI/UX

## 프론트 UI/UX







# 데이터 형태 - 영상 (필요한 데이터, 선택 이유)

## 데이터 형태 - 필요 데이터

- -사람과 공장 기계들의 구분을 위한 이미지나 영상 데이터
  - -> 머신러닝 학습, YOLO내 Data Set
- -리얼 타임으로 작동하게 하기 위한 실시간 영상 데이터
  - -> Open CV





## 데이터 형태 - 데이터 선택 이유

- -실시간 영상을 통해 상황을 인지하는 모델이기 때문에, 영상 내에서 객체들(사람, 기계)을 **구분할 수 있도록** 데이터 세트를 구성해야 한다.
- -기계의 위험 정도에 따라 **안전 거리를 조정**해야 하기 때문에, 여러 종류의 기계들을 구분할 수 있을만큼의 데이터가 필요하다.
- -실시간으로 정보를 받아오며 위험한 상황을 탐지해야 하기 때문에, 사용되는 공간의 실시간 영상 정보가 필요하다.

# 데이터 수집 방법 - 영상

## 데이터 수집 방법

#### 1. 수집 방법

사람의 경우 YOLO알고리즘을 이용하여 구분하고, 기계의 경우 공장에서 자주 쓰이는 기계들의 사진을 반복 학습시켜 구분할 수 있게 한다.

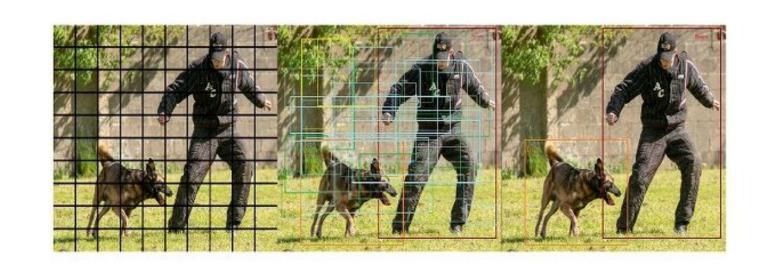


그림 4: YOLO 객체 탐지 알고리즘

#### 2. 사용 알고리즘 설명

-YOLO 알고리즘은 **단일 단계 방식의 객체 탐지 알고리즘**으로, 이미지를 동일한 크기의 그리드(grid)들로 나누어, 객체가 포함되어 있다고 예상되는 구역들을 분류한다. 이후 나누어진 구역들을 **앵귀 박스**라 불리는 미리 정의된 형태(predefined shape)의 **직사각형 경계박스**로 묶어 객체를 탐지한다.

-Open CV는 실시간 컴퓨터 비전을 목적으로 한 프로그래밍 라이브러리이다. 원래는 인텔이 개발하였다. 실시간 이미지 프로세싱에 중점을 둔 라이브러리이다.

# 인공지능 모델 형태 - 영상

1. YOLO 알고리즘을 통해 사람과 기계를 인식한다.

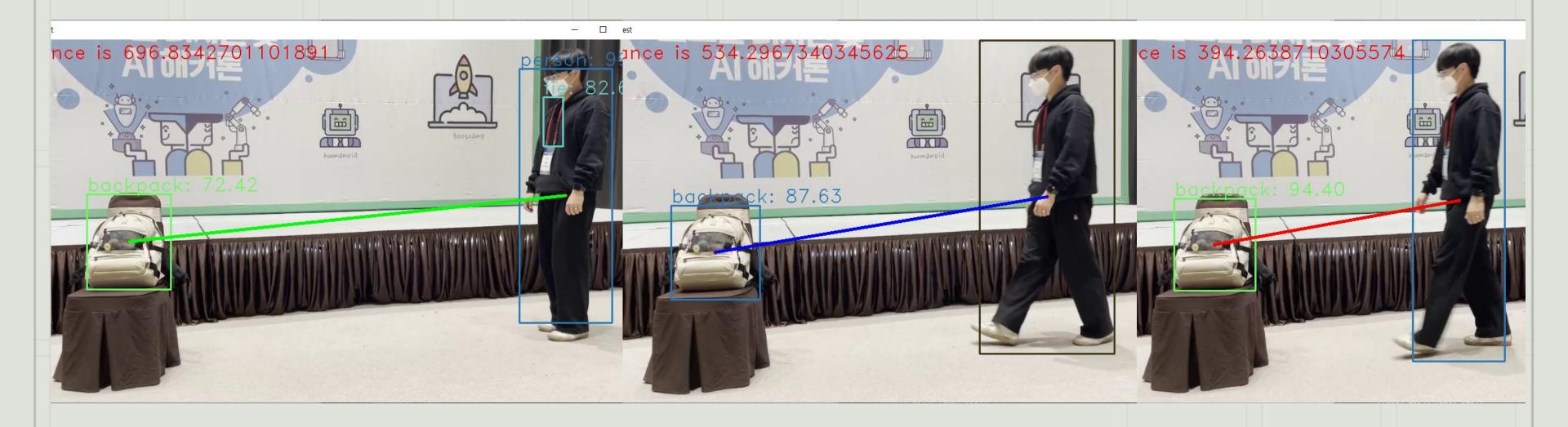
```
def detectAndDisplay(frame):
                                                                                                      for out in outs:
    #녹화된 동영상 전체리
                                                                                                          for detection in out:
    start time = time.time()
                                                                                                              scores = detection[5:]
    img = cv2.resize(frame, None, fx=0.8, fy=0.8)
                                                                                                              class id = np.argmax(scores)
                                                                                                              confidence = scores[class id]
   height, width, channels = img.shape
                                                                                                              if confidence > min confidence:
                                                                                                                 # 탈지한 객체 박심
   #-- 참 크기 설정
                                                                                                                 center_x = int(detection[0] * width)
   blob = cv2.dnn.blobFromImage(img, 0.00392, (416, 416), (0, 0, 0), True, crop=False)
                                                                                                                 center y = int(detection[1] * height)
                                                                                                                 w = int(detection[2] * width)
   net.setInput(blob)
                                                                                                                 h = int(detection[3] * height)
   outs = net.forward(output layers)
                                                                                                                 x = int(center x - w / 2)
    #-- 탐지한 객체의 클래스 예측
                                                                                                                 y = int(center y - h / 2)
   class ids = []
   confidences = []
                                                                                                                 boxes.append([x, y, w, h])
   boxes = []
                                                                                                                 confidences.append(float(confidence))
                                                                                                                 class ids.append(class id)
   #거리 측정용 list
   distance = [[],[]]
                                                                                                      indexes = cv2.dnn.NMSBoxes(boxes, confidences, min confidence, 0.4)
                                                                                                      font = cv2.FONT HERSHEY DUPLEX
```

2. 두 객체의 중간 좌표를 계산하여 두 객체 사이의 거리를 구한다.

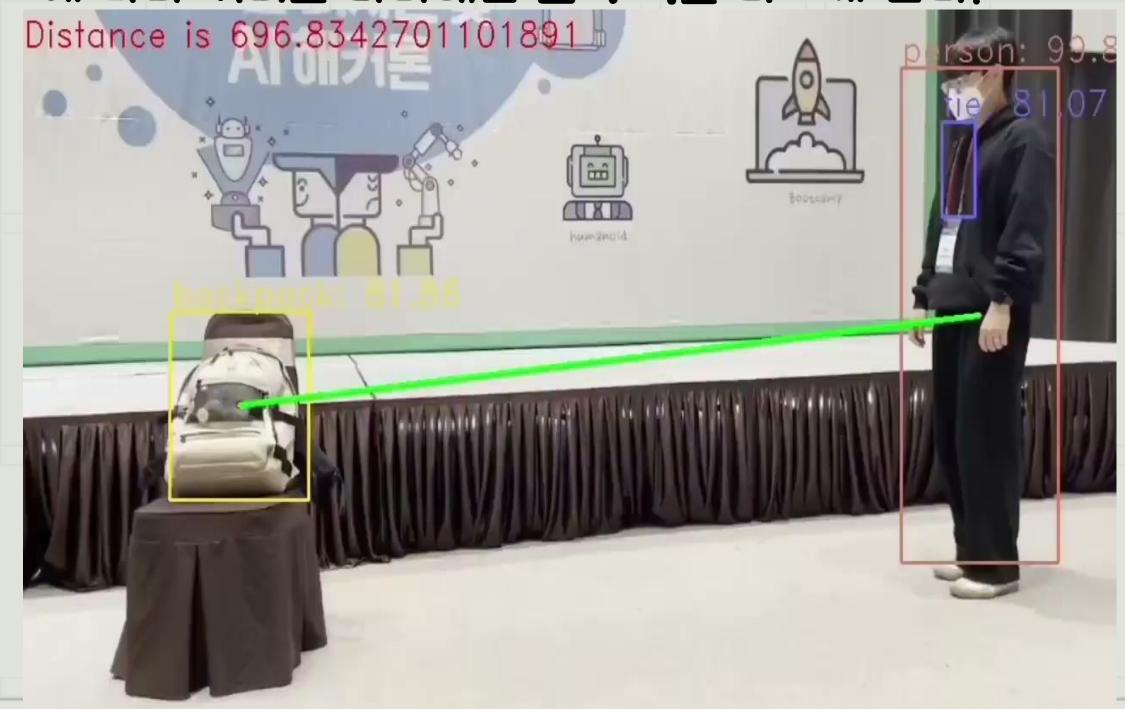
```
indexes = cv2.dnn.NMSBoxes(boxes, confidences, min confidence, 0.4)
font = cv2.FONT HERSHEY DUPLEX
for i in range(len(boxes)):
    if i in indexes:
       x, y, w, h = boxes[i]
       label = "{}: {:.2f}".format(classes[class ids[i]], confidences[i]*100)
       print(i, label)
       color = colors[i] #-- 경계 삼자 컬러 설정 / 단일 생삼 사용시 (255,255,255) 사용(B,G,R)
       cv2.rectangle(img, (x, y), (x + w, y + h), color, 2)
       cv2.putText(img, label, (x, y - 5), font, 1, color, 1)
       if ("person" in label ) or ("backpack" in label):
           cv2.line(img, ((x+(x+w))//2, (y+(y+h))//2), ((x+(x+w))//2, (y+(y+h))//2), (0,0,255), 5)
            distance[j].append((x+(x+w))//2)
            distance[j].append((y+(y+h))//2)
           j += 1
if distance[1]:
    length_a = (distance[0][0] - distance[1][0]) * (distance[0][0] - distance[1][0])
    length b = (distance[0][1] - distance[1][1]) * (distance[0][1] - distance[1][1])
```



- 3. 데이터셋을 통해 공장의 기계별 위험성 정도를 모델에게 학습시킨다.
  - -> 위험성 정도에 따라 거리를 나타내는 선의 색을 다르게 한다.

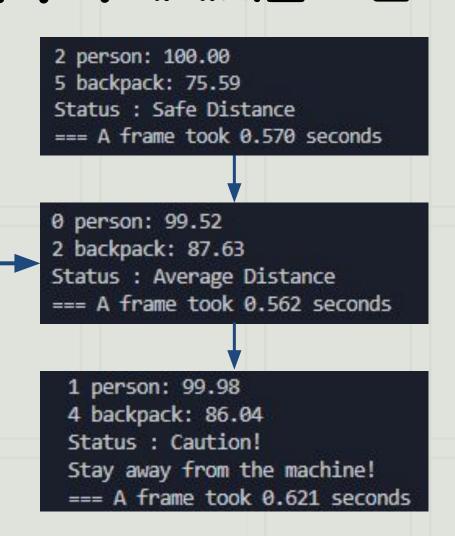


- 4. 데이터셋을 통해 공장의 기계별 위험성 정도를 모델에게 학습시킨다.
  - -> 위험성 정도에 따라 거리를 나타내는 선의 색을 다르게 한다.



- 5. 데이터셋을 통해 공장의 기계별 위험성 정도를 모델에게 학습시킨다.
  - -> cmd 창에 영상 처리에 관련된 정보와 거리별 주의 메세지를 프린트한다.

```
if distance[1]:
    length a = (distance[0][0] - distance[1][0]) * (distance[0][0] - distance[1][0])
    length b = (distance[0][1] - distance[1][1]) * (distance[0][1] - distance[1][1])
    length sum = math.sqrt(length a + length b)
    length text = "Distance is " + str(length sum)
    if length sum >= 550:
        cv2.line(img, distance[0], distance[1], green, 3)
        print("Status : Safe Distance")
    elif length sum >= 400 and length sum < 550:
        cv2.line(img, distance[0], distance[1], blue, 3)
        print("Status : Average Distance")
    else:
        cv2.line(img, distance[0], distance[1], red, 3)
        print("Status : Caution! Stay away from the machine!")
    cv2.putText(img, length_text, (0,30), font, 1, (0,0,255), 1)
end time = time.time()
process time = end time - start time
print("=== A frame took {:.3f} seconds".format(process_time))
cv2.imshow("YOLO test", img)
```



# 한계점 & 개선점

# 한계점 & 개선점

### 1. 영상처리 - 공장 기계 학습

- 공장에 설치되어 있는 각종 기계들을 학습시켜, 사람과 기계간의 거리에 따른 결과값을 내려고 했으나, 기계들의 사진 등을 모아둔 데이터셋을 찾지 못해 YOLO 알고리즘이 구분할 수 있는 **다른 사물로 대체**하였다.
- 기계의 종류를 나누어 덜 위험한 기계와 더 위험한 기계의 **안전 거리 기준을 서로 다르게 만드려 했는데**, 위와 같은 이유로 공장 기계들의 외관을 학습시키지 못해 **해당 기능이 누락**되었다.

### 2. 음성 처리

- 데이터가 매우 큰 이유로 확보한 데이터셋 전체를 사용하지 못하고 우선 일부 사고 유형 음성에 해당하는 데이터만 모델 학습에 사용하였다.

### 3. UI CI자인

- 시간 관계 상 디자인에 많은 공을 들이지 못했다.

# 활용방안 및 기대효과

# 활용 방안

산업체를 넘어 가정, 기업 그리고 국가적 등 모든 방향의 안전사고에 대비 가능

# 기대 효과

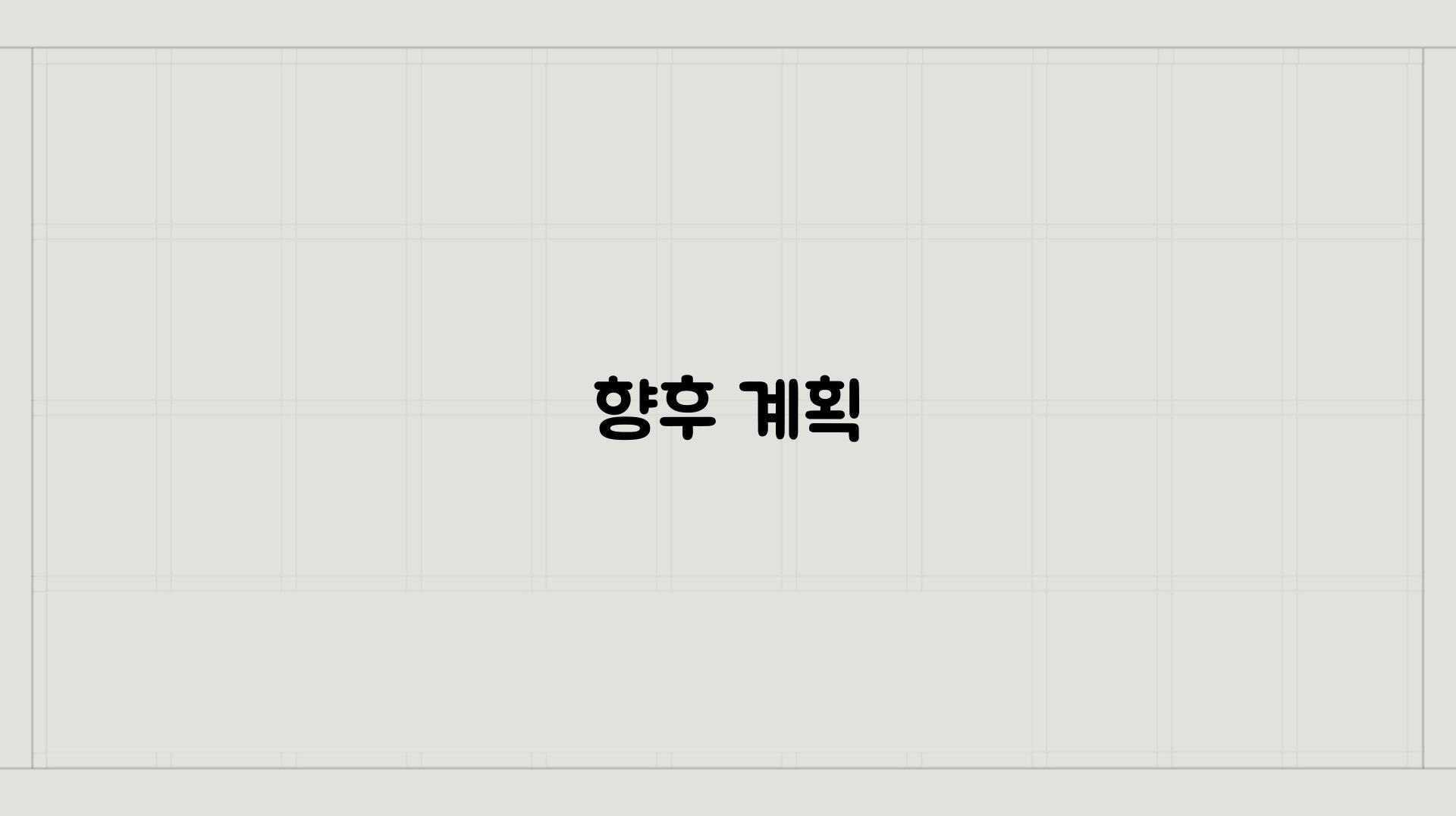
가정: 가정에서 발생하는 안전사고에 대비

기업: 사내 발생 가능한 안전사고에 대비

국가: 공공기관에서 발생 가능한 안전사고에 대비/ 경찰서, 소방서와의 협업을 통한

발빠른 대응으로 국민의 신뢰성 회복

결과: 안전사고 예방 및 대응에 강한 국가적 이미지 형성



# 향후 계획

## 가정, 기업, 산업, 국가에 따라 세부적인 분야로 확장 가능

EX)

가정: 가정 내 사망 인식(자살, 고독사)

기업: 합선 / 사각지대 응급 환자 발생 대처

산업: 비정상적 전류에 대한 전기공 감전사고 예방

국가: 국가 행사 시 대테러 예방

### 글로벌 진출 가능

치안이 안 좋은 국가의 총기사고, 테러사고, 범죄의 예방



## Reference

- 1. 제작 계기, PPT 제작 관련 참고 자료
- -SPC 사고 대응 관련 기사
- -제조업 사고성 사망자의 발생 유형 비율 차트(재구성)
- -픽토그램 출처
- 1. 음성 처리 알고리즘 관련 참고 자료
- <u>-클라우드 소싱 데이터 수집 사이트</u>
- -위급상황 음성/음향 (Al Hub)
- -MFCC 음성 인식 알고리즘
- 1. 영상처리 알고리즘 관련 참고 자료
- -Python과 OpenCV를 이용한 실시간 객체 탐지 알고리즘 구현, Deep.l
- -딥러닝을 활용한 객체 탐지 알고리즘 이해하기, SAS Korea Blog