

TEAM 1조 SHREGI조

서중원, 윤종모, 서지원, 조현형, 조진우, 김희정

SHREGI Team Members



서중원 (팀장) 데이터 수집 데이터 전처리 학습 데이터셋 구축





윤종모 데이터 수집 데이터 전처리 모델 학습





서지원 데이터 수집 데이터 전처리 학습 데이터셋 구축



김희정 데이터 수집 데이터 전처리 웹 구현

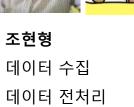




조진우 데이터 수집 데이터 전처리 웹 데모 구현



모델 학습



Contents

01

프로젝트 개요

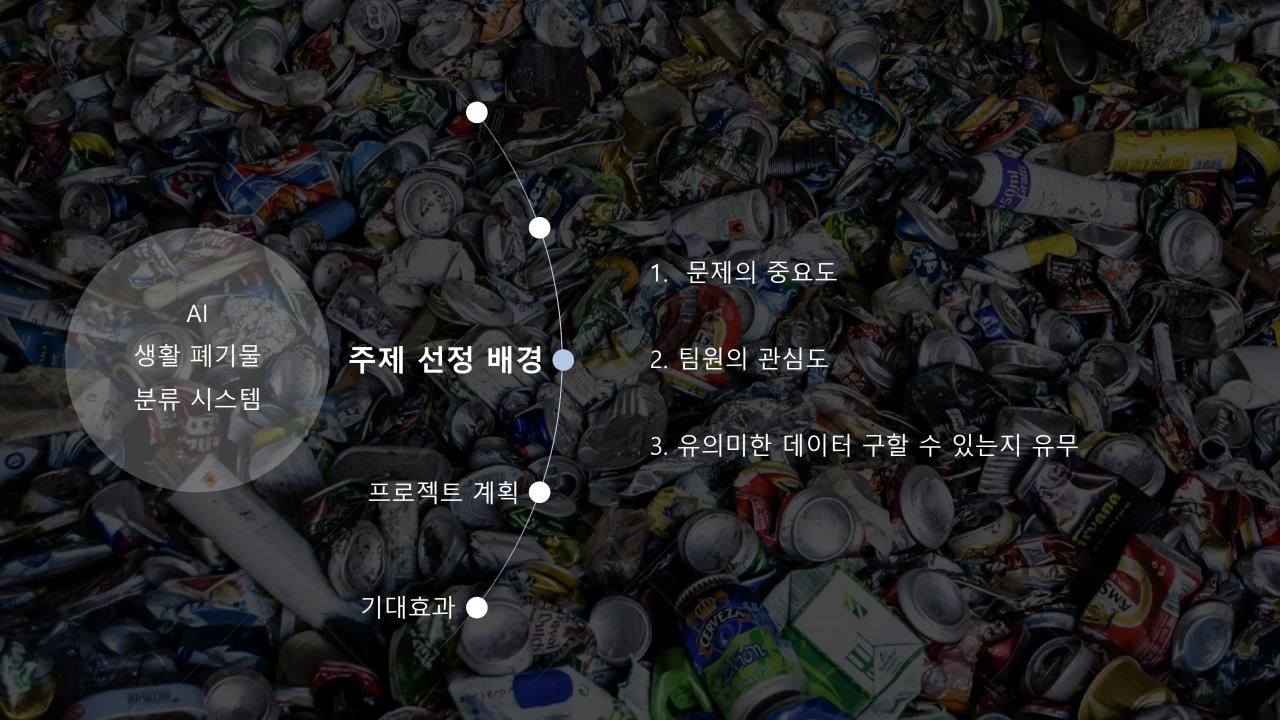
02

프로젝트 진행

03

프로젝트 과정 및 결과분석 04

평가





주제 선정 배경

AI생활 폐기물분류 시스템

프로젝트 계획

기대효과

[Object Detection]

딥러닝 모델을 활용한 이미지 분류 시스템 설계

데이터 수집, 가공 (Al-Hub, GitHub)

모델 학습 (Yolov8m & Yolov8s 모델 사용)

프로토타입 및 시스템 구현 (Streamlit)

실제 환경에서의 테스트 및 개선

주제 선정 배경

프로젝트 계획

기대효과

AI생활 폐기물분류 시스템

수도권 쓰레기 문제 심각성 알림 재활용률을 높여 탄소발자국 저감 쓰레기 처리(매립, 소각) 비용 절감

도시환경 지속 가능성에 기여

Contents

01

프로젝트 개요

02

프로젝트 진행

03

프로젝트 과정 및 결과분석 04

평가

기간	구분	활동	비고
10.15 ~ 10.20 (6 Days)	사전기획	 프로젝트 기획 및 주제선정 데이터 리서치 기획안 작성 	-
10.21 ~ 10.23 (3 Days)	데이터 수집	■ 필요 데이터 수집	 Al Hub
10.23 ~ 11.03 (12 Days)	데이터 전처리	■ 데이터 가공 및 정제	클라우드에 데이터 공유폴더 디렉토리 통일폴더 및 파일명 영문 변환
10.30 ~ 11.13 (15 Days)	모델 학습 및 데모 프로그램 제작	 모델 선정 학습을 위한 데이터셋 구축 데모 프로그램 제작 	YOLOv8Streamlit
11.10 (1 Days)	시각화	■ 결과 분석 및 시각화	-
11.06 ~ 11.13 (6 Days)	시스템 구현	■ 시스템 구현 및 업데이트	Streamlit

프로젝트 총 기간 ▶ 10.15 ~ 11.14 (4주)

Contents

01

프로젝트 개요

02

프로젝트 진행 절차

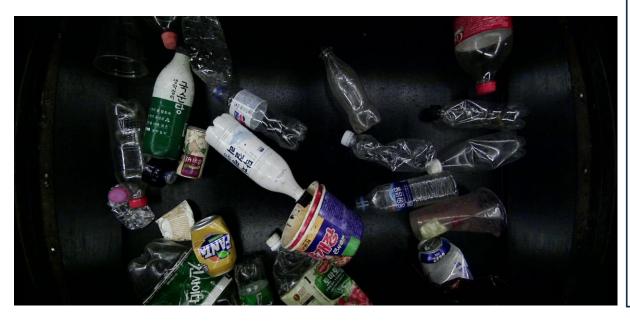
03

프로젝트 과정 및 결과분석 04

평가

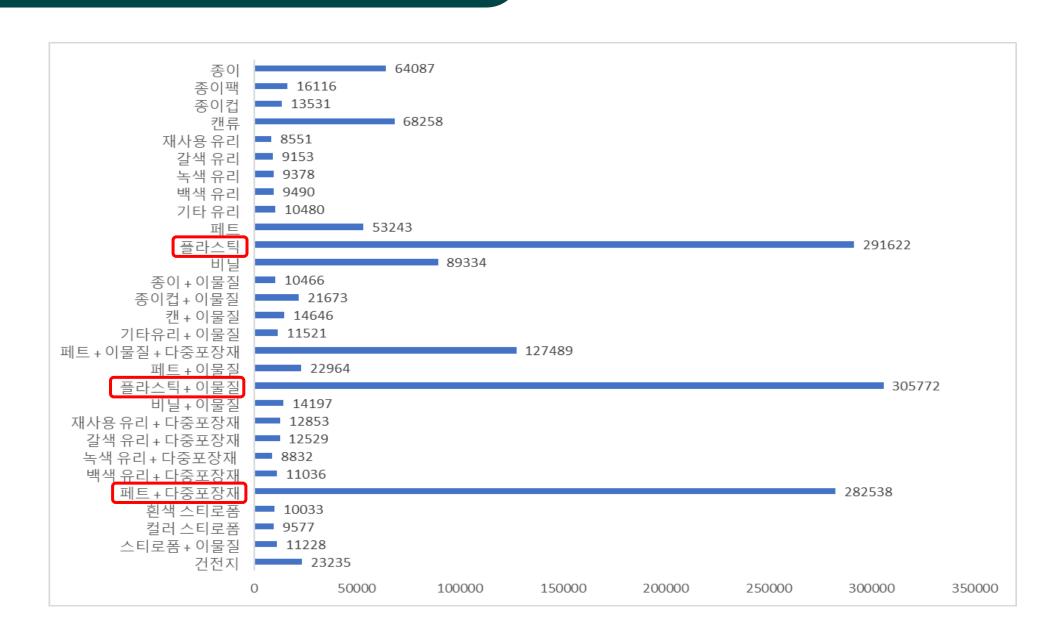
03-01 [Object Detection] 데이터 수집

Data Info					
Image		Label			
Format	Format	Туре	Number of Classes	29	
jpg	json	bounding box			

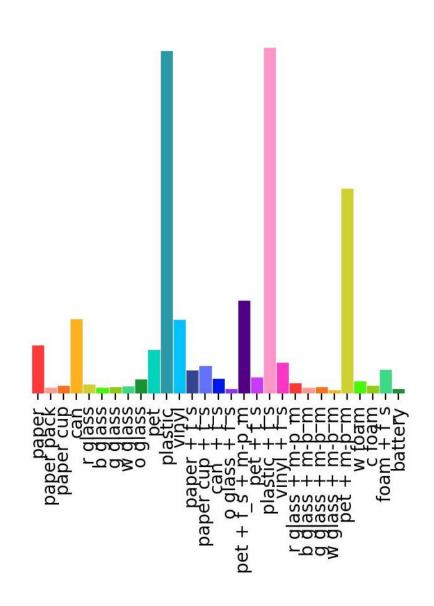


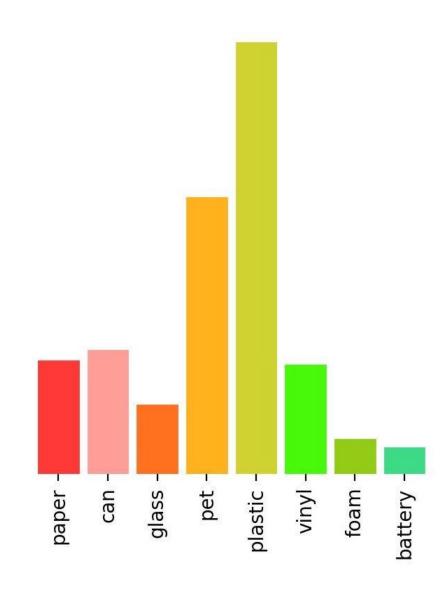
```
"objects": [
       "id": "3f7e71c6-7e85-400e-a84b-5aa1f75b206d",
       "class_id": "3cb81173-41f1-4cc4-8415-dc3b33dc14b4",
       "tracking_id": 1,
       "class_name": "c_5_01",
       "annotation_type": "box",
       "annotation": {
            "coord":
                "x": 390.4948878627418,
                "width": 118.42453864286335,
                "height": 104.52460175368465
            "meta": {
               "z_index": 1,
                "visible": true,
                "alpha": 1,
                "color": "#760923"
        "properties": []
```

03-01 [Object Detection] 데이터 분포



03-02 [Object Detection] 데이터 전처리 - 클래스 통합





03-02 [Object Detection] 데이터 전처리

```
original_width, original_height = 1847, 883
target_size = 640
x_scale = original_width / target_size
padding_size = (target_size - (original_height / x_scale)) / 2
```

Target size / Scale / Padding size

```
for obj in objects:

annotation = obj.get('annotation', {})

coord = annotation.get('coord', {})

x = int(coord.get('x', 0.0) / x_scale)

y = int(coord.get('y', 0.0) / x_scale) + padding_size

width = int(coord.get('width', 0.0) / x_scale)

height = int(coord.get('height', 0.0) / x_scale)

class_id = obj.get('class_name', "Unknown")

center_x = (x + width / 2) / target_size

center_y = (y + height / 2) / target_size

normalized_width = width / target_size

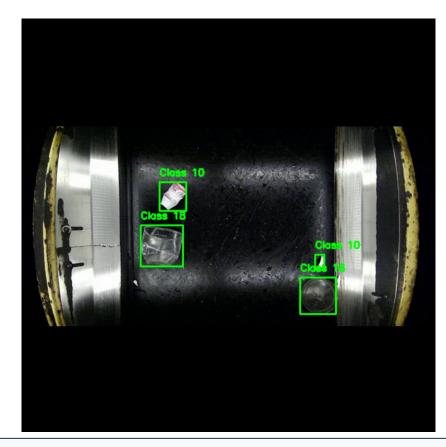
normalized_height = height / target_size

# Write YOLO-formatted data to the .txt file

yolo_txt_file.write(f"{class_id} {center_x} {center_y} "

f"{normalized_width} {normalized_height}\n")
```

Bounding Box 좌표/ scale 변환 / txt파일 생성



18 0.34140625 0.5476824749593936 0.1015625 0.0984375 18 0.71640625 0.6656512249593936 0.0859375 0.0875

10 0.36796875 0.4281512249593936 0.0640625 0.06875

10 0.71875 0.5867449749593936 0.021875 0.0359375

이미지에 존재하는 객체의 Class id와 bbox 정보가 저장된 txt파일

03-02 [Object Detection] 데이터 전처리 - 리사이즈, 패딩

```
# JPG path & save PNG path

jpg_dir = './data/Training/image/TS_A2'

png_dir = './data_trash/train/image/A2'

target_size = (640, 640)

if not os.path.exists(png_dir):
    os.makedirs(png_dir)

if jpg_file in os.listdir(jpg_dir):
    if jpg_file.endswith(".jpg"):
    img = Image.open(os.path.join(jpg_dir, jpg_file))
    img.thumbnail(target_size)

new_img = Image.new("RGB", target_size, (0, 0, 0))
    left = (target_size[0] - img.width) // 2
    top = (target_size[1] - img.height) // 2
    new_img.paste(img, (left, top))

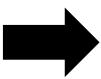
png_file = os.path.splitext(jpg_file)[0] + ".png"
    new_img.save(os.path.join(png_dir, png_file), "PNG")

print("Conversion and resizing with padding completed.")
```

resize

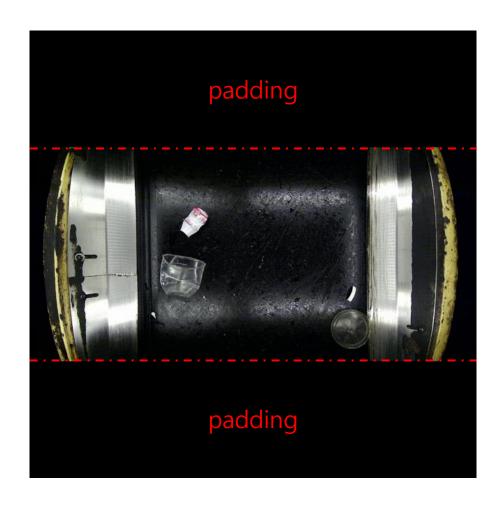
padding

PNG 변환





원본 JPG 이미지



학습 네트워크의 input 형태에 알맞게 정사각형 Resize / Padding / png 변환

03-03 [Object Detection] YOLOv8 선정

YOLO 알고리즘

2016년에 처음 등장한 객체탐지 알고리즘으로, 최근 YOLOv8 버전이 공개 One-Stage 검출기로서 객체의 위치를 인식하고 클래스 분류를 하나의 과정으로 수행 기존 객체탐지 알고리즘과 비교하여 정확도는 거의 대등하나 연산속도가 월등하여 실시간 객체탐지에 유리

Object Detection Performance Comparison (YOLOv8 vs YOLOv5)

Model Size	YOLOv5	YOLOv8	Difference
Nano	28	37.3	+33.21%
Small	37.4	44.9	+20.05%
Medium	45.4	50.2	+10.57%
Large	49	52.9	+7.96%
Xtra Large	50.7	53.9	+6.31%

*Image Size = 640



작은 객체 탐지와 겹침 객체 처리에 한계가 있지만, 실시간 영상에 적합한 빠른 연산속도를 갖는 YOLOv8s 선택

03-04 [Object Detection] YOLOv8 모델 학습 - 결과

학습 회차별 데이터셋 정보

학습 회차별 성능지표

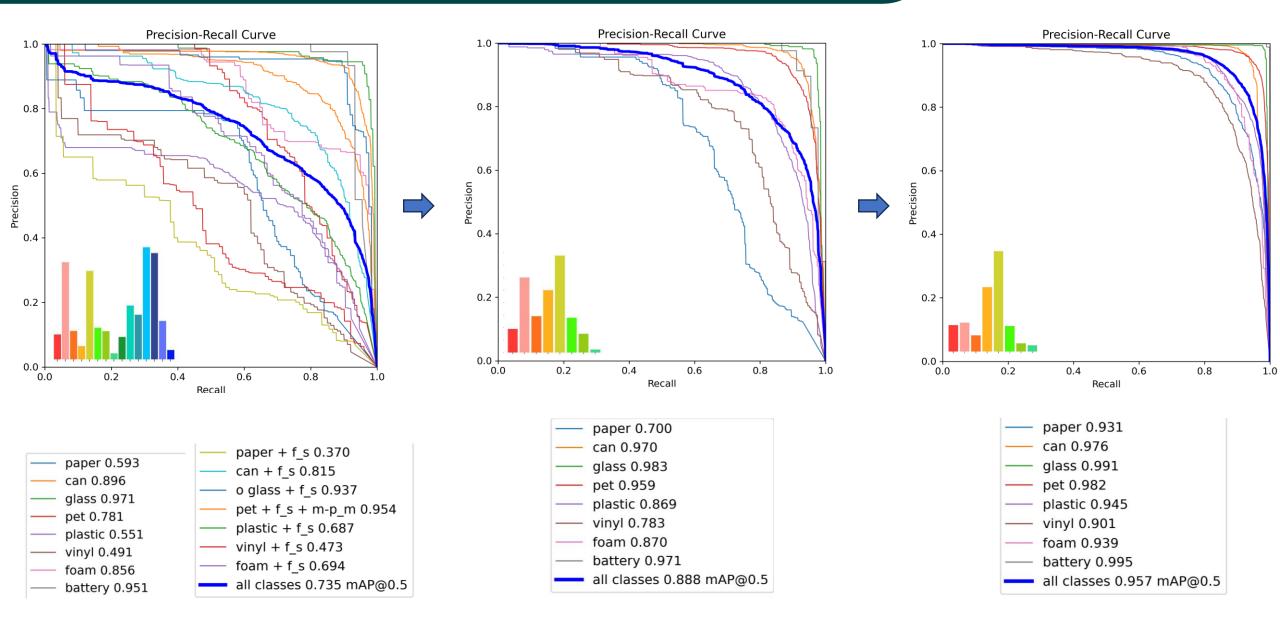
Train	Model	Image Size	Dataset Volume	Classes	Note	Precision (1.00 at)	Recall (at 0.00)	F1 Score	mAP@50
1st	yolov8m	640	9,000	15	최초 데이터셋.	1.00	0.95	0.74	0.791
2nd	yolov8m	640	9,000	15	부족한 클래스(비닐+이물질)의 데이터 보충. cf. 1s	1.00	0.93	0.70	0.735
3rd	yolov8m	640	9,000	11	데이터셋 및 클래스 재구성.	0.991	0.96	0.81	0.868
4th	yolov8s	640	9,000	11	모델 변경 yolov8m → yolov8s cf. 3㎡	0.993	0.95	0.80	0.867
5th	yolov8s	640	9,000	8	재활용 물체만 객체로 가정하여 클래스 구성.	0.984	0.96	0.84	0.888
6th	yolov8s	640	38,000	8	데이터셋 규모를 크게 증가. cf.5 th	0.979	0.99	0.91	0.957
7th	yolov8s	640	38,000	16	클래스 분화 8 → 16 (이물질, 병의 색상) cf. 6 th	0.988	0.96	0.79	0.841
8th	yolov8s	1280	9,000	11	픽셀 증량 640 → 1280 cf. 4 th	0.993	0.97	0.82	0.882
9th	yolov8s	1280	9,000	8	픽셀 증량 640 → 1280 cf. 5 th	0.992	0.97	0.86	0.911

^{* 100} Epochs 및 Best.pt 기준.

학습 회차별 비교

- 1st vs 2nd : 작은 데이터셋, 동일 해상도, 부족한 라벨의 데이터 보충에 따른 차이(라벨 15개), 모델 m.
- 3rd vs 4th : 작은 데이터셋, 동일 해상도, 라벨 11, 모델 m->s 따른 성능 차이. 크지 않음을 확인. 이후 모델 s 채택.
- 4th vs 8th : 작은 데이터셋, 해상도 차이, 라벨 11, 모델 s
- 5차 vs 9차 : 작은 데이터셋, 해상도 차이, 라벨 8, 모델 s
- 5차 vs 6차 : 데이터셋 규모 차이, 동일 해상도, 라벨 8, 모델 s
- 6차 vs 7차 : 큰 데이터셋, 동일 해상도, 라벨 차이(8vs16), 모델 s

03-04 [Object Detection] YOLOv8 모델 학습 - 결과 분석



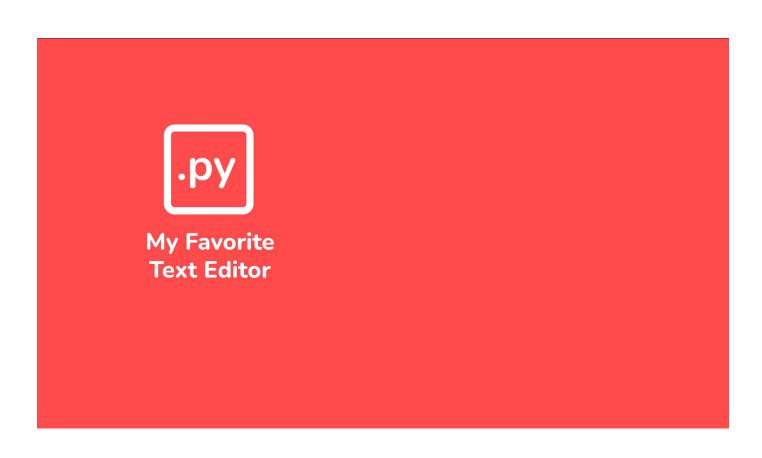
03-05 [Object Detection] Streamlit

Streamlit 소개:



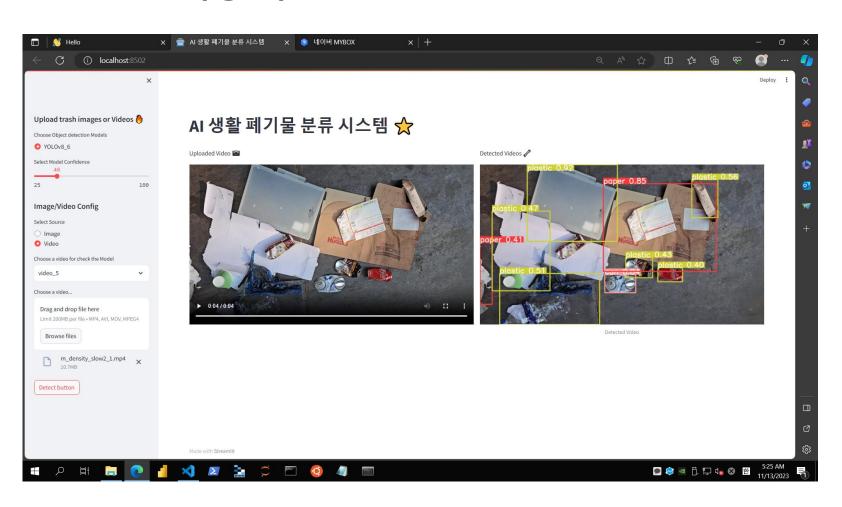
streamlit.io

https://wastedetection-ms3.streamlit.app/



03-05 [Object Detection] Streamlit 시연

Streamlit 사용 시연:



Contents

01

프로젝트 개요

02

03

프로젝트 진행 절차

프로젝트 과정 및 결과분석 04

평가

04-01 학습 결과의 한계

정답 라벨

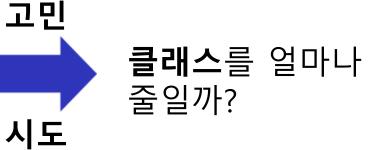




모델이 예측한 라벨

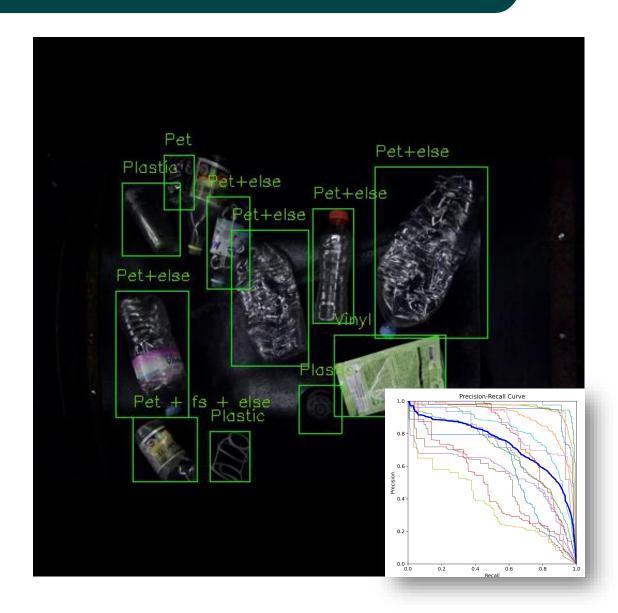


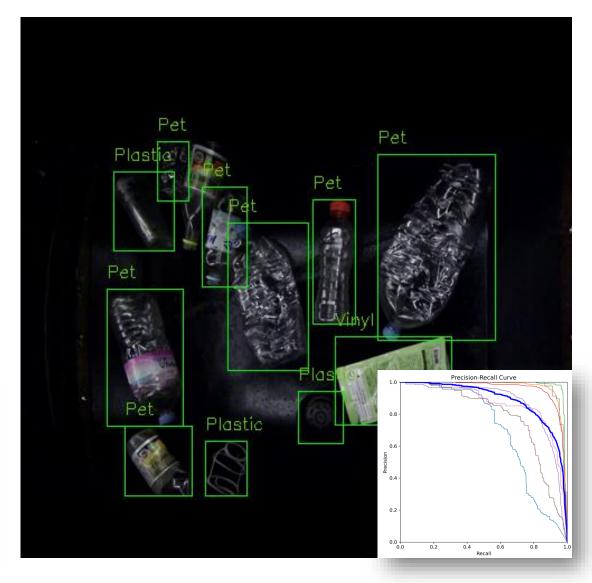
데이터수를 더 늘릴까?



학습시키는 **이미지 해상도**를 높일까?

04-02 - 성능 개선 과제





프로젝트 자체 평가

한계점

- □ 겹치는 형태의 쓰레기는 분류하기에 어려움
- □ 데이터 수를 늘리고, 1280pixels의 고화질 이미지를 학습 시켰을 때, 성능의 향상은 있었으나 유의미하게 개선하지는 못함
- □ 사람의 눈으로 빈 페트병이나, 비닐 등의 구분은 쉽게 가능하나, 객체를 탐지할 때는 재질의 특성을 구분하기 어려워 혼동할 수 있어 아쉬웠음.

개선점

□ 현장에서 활용될 수 있도록, 이물질 및 색을 이진 분류하는 모델을 추가 (Two-Stage 모델 사용)

Q & A

