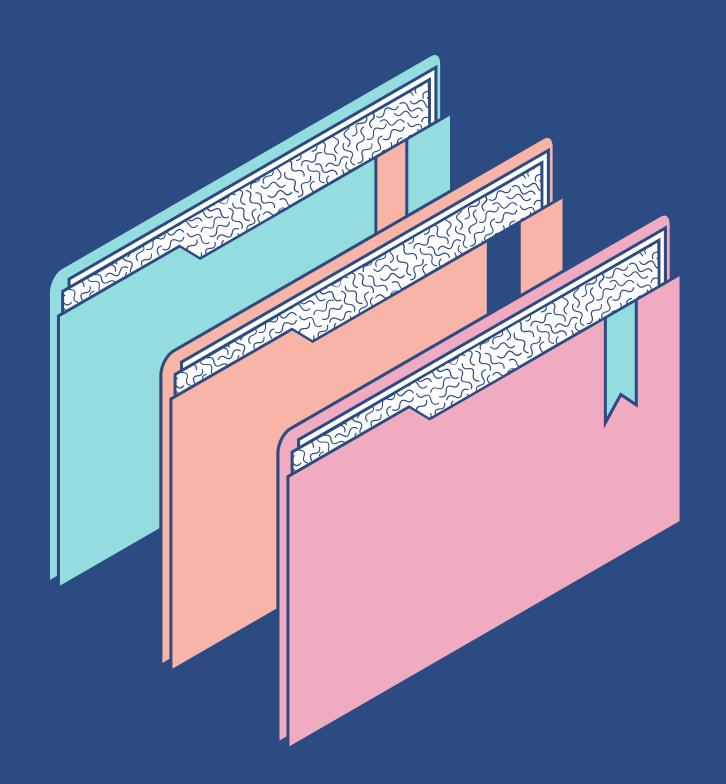


AI_16_강한나라

과적차량 단속 Al Detection

Code States Project 1



목차

이번 프레젠테이션에서 논의할 주요 주제

- 1. 프로젝트 배경 및 조건
- 2.모델 특징과 데이터 설명
- 3. 데이터 전처리와 모델 구성
- 4. 학습
- 5. 훈련 결과(image & video)
- 6. feedback

프로젝트 배경

- M 기업은 주차 공간 검색 서비스, 용의 차량 추적 보안 서비스 등 차량 기반 서비스를 제공하는 기업입니다.
- 이번에 M 기업은 과적 차량을 인식하여 단속하는 서비스를 개발하는 프로젝트를 새롭게 진행하려합니다.
- 해당 프로젝트의 베이스 모델로 주어진 영상 내 주행 차량을 인식하여 박스로 표시하는 모델을 제작해야합니다.



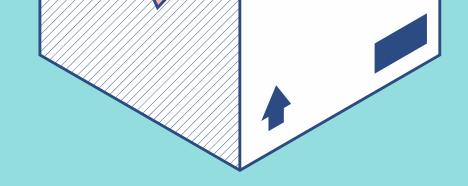


YOLOv5 특징

YOLOv5는 모델 탐지의 정확도가 높고, 초당 최대 140 프레임으로 연산속도가 매우 빠르다.

Yolov5는 모델의 가중치 파일 크기도 Yolov4 보다 작아서 실 시간 탐지를 구현하기에 더 적합하다.





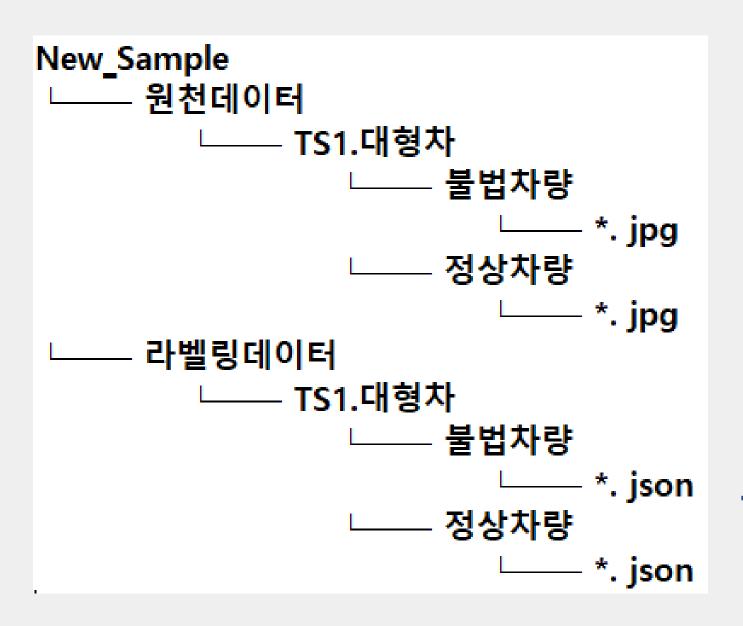
데이터

- 데이터과적 차랑(170장) 및 정상 차량(170장) 이미지 및 라벨링 데이터(json)
- 데이터 링크:
 https://drive.google.com/file/d/1VR6eF8
 tusqG-tb33kN3GzbHacs6Wj-UQ/view?
 usp=sharing

사용가능 라이브러리 및 모델

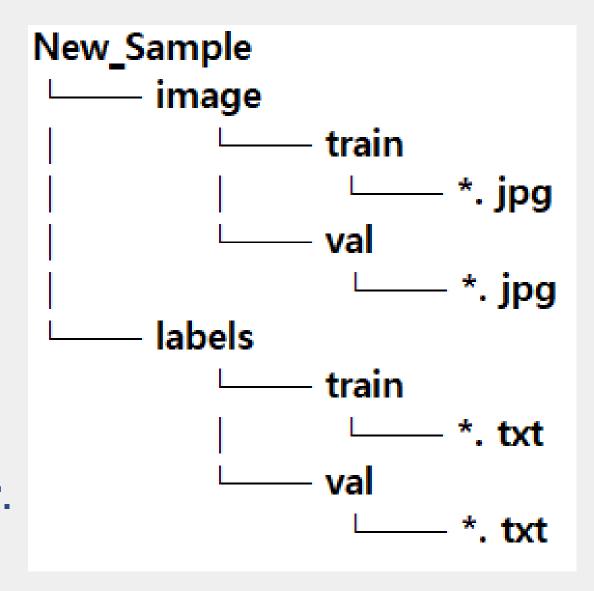
- 모델 라이브러리: yolov5
- OpenCV
- 주어진 모델 라이브러리를 제외한 다른 모델을 사용할 수 없습니다.
- 기본적인 라이브러리(numpy, pandas, glob 등)는 자유롭게 사용할 수 있습니다.

주어진 sample 데이터셋 구조



YOLOv5 를 쓰려면 이렇게 변경해야함

파라서 데이터를 합치고 json에 있는 데이터를 추출해서 txt로 변경 후 train, val로 나누어준다.



데이터 전처리와 모델구성



- json 파일 --> txt로 변경 (클래스매핑, 바운딩 박스)
- yaml 파일 생성 및 변경
- yolov5 훈련 파라미터 자동설정
- 과적170+일반170 총 340개의 데이터로 훈련
- yolov5s와 50epoch 설정

학습 사진

```
classes = {'불법차량': 0, '정상차량': 1}

# 바운딩 박스 좌표값'
dw = 1. / img_width
dh = 1. / img_height

x = x1 + x2 / 2.0
y = y1 + y2 / 2.0
w = x2
h = y2
```

```
1 names:
2 - 불법차량
3 - 정상차량
4 nc: 2
5 train: /content/drive/MyDrive/New_Sample/overloaded/train.txt
6 val: /content/drive/MyDrive/New_Sample/overloaded/val.txt
```

```
from n
                          params module
                                                                        arguments
                 -1 1
                            3520 models.common.Conv
                                                                        [3, 32, 6, 2, 2]
                           18560 models.common.Conv
                                                                        [32, 64, 3, 2]
                 -1 1
                           18816 models.common.C3
                                                                        [64, 64, 1]
                 -1 1
                           73984 models.common.Conv
                                                                        [64, 128, 3, 2]
                          115712 models.common.C3
                                                                        [128, 128, 2]
                          295424 models.common.Conv
                                                                        [128, 256, 3, 2]
                          625152 models.common.C3
                                                                        [256, 256, 3]
                         1180672 models.common.Conv
                                                                        [256, 512, 3, 2]
                         1182720 models.common.C3
                                                                        [512, 512, 1]
                          656896 models.common.SPPF
                                                                        [512, 512, 5]
10
                 -1 1
                          131584 models.common.Conv
                                                                        [512, 256, 1, 1]
11
                 -1 1
                               0 torch.nn.modules.upsampling.Upsample
                                                                        [None, 2, 'nearest']
12
            [-1, 6] 1
                               0 models.common.Concat
                                                                         [1]
13
                        361984 models.common.C3
                 -1 1
                                                                        [512, 256, 1, False]
14
                           33024 models.common.Conv
                                                                        [256, 128, 1, 1]
                 -1 1
15
                 -1 1
                               0 torch.nn.modules.upsampling.Upsample
                                                                        [None, 2, 'nearest']
16
            [-1, 4] 1
                               0 models.common.Concat
                                                                         [1]
                           90880 models.common.C3
                                                                        [256, 128, 1, False]
17
                 -1 1
18
                 -1 1
                          147712 models.common.Conv
                                                                        [128, 128, 3, 2]
19
            [-1, 14] 1
                               0 models.common.Concat
                                                                        [1]
20
                         296448 models.common.C3
                                                                        [256, 256, 1, False]
21
                          590336 models.common.Conv
                                                                        [256, 256, 3, 2]
                 -1 1
22
            [-1, 10] 1
                               0 models.common.Concat
                                                                         [1]
                 -1 1 1182720 models.common.C3
                                                                        [512, 512, 1, False]
23
        [17, 20, 23] 1
                          18879 models.yolo.Detect
                                                                        [2, [[10, 13, 16, 30, 33, 23], [30,
YOLOv5s summary: 214 layers, 7025023 parameters, 7025023 gradients, 16.0 GFLOPs
```

훈련

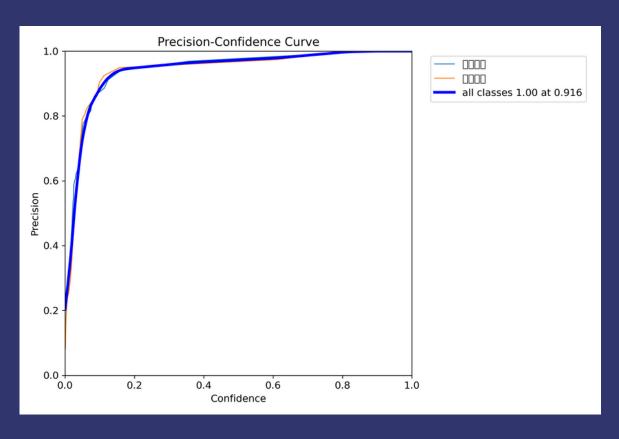
%cd /content/yolov5/

!python train.py --img 640 --batch 16 --epochs 50 --data /content/drive/MyDrive/New_Sample/overloaded/data.yaml --cfg ./models/yolov5s.yaml --weights yolov5s.pt --name KHNR_yolov5s_results

훈련 결과(image & video)

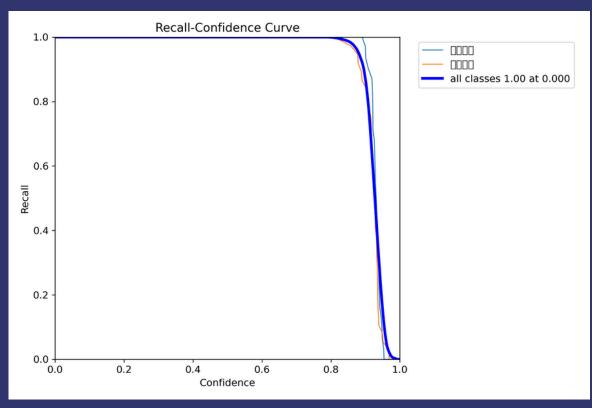
정밀도 그래프

예측값과 실제값이 Positive로 일 측값과 실제값이 Positive로 일치 치한 데이터의 비율



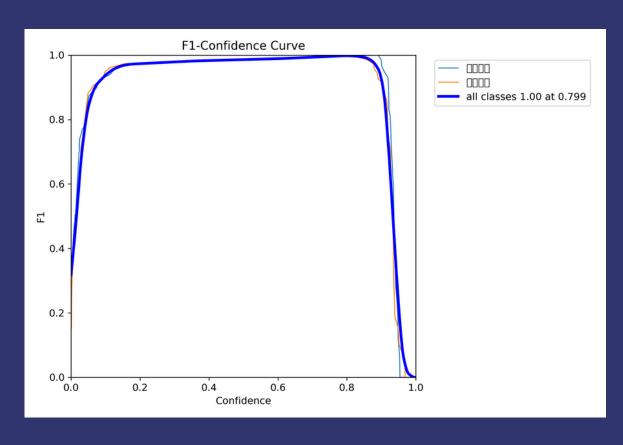
재현율 그래프

예측을 Positive로 한 대상중에 실제값이 Positive인 대상중에 예 한 데이터의 비율



F1_score그래프

정밀도와 재현율의 조화평균



훈련 결과(image & video)

점상 차량과 불법차량을 정확하지는 않지만 어느정도 판별하는 것 같다.

화물 차량의 데이터로만 학습을 하여서 화물 트럭의 경우로 잘 판별을 한다.



훈련 결과(image & video)

사람의 경우도 불법차량인 경우로 잘 못판단 하는 경우도 있다.

다른 큰 차량 (버스, SUV)의 경우로 잘 판단하지 못하는 경우가 있다.

앞 모습 같은경우도 판단을 잘 못하는 경우도 있다.

학습 데이터가 매우 적어서 이런 결과가 나오는 것이라고 판단된다.









노트북으로 실행 할 때

- test_overload.ipynb 를 직접 다운로드하거나 눌러서 open in colab 확장프로그램을 이용하여 노트북을 엽니다.
- 노트북의 순서에 따라서 번호 밑의 재생버튼을 클릭하거나 ctrl+F9 를 통해서 전체 실행을 해줍니다.
 - 1 : git clone을 이용해서 모델과 requirements.txt 불러와서 로드하는 과정 꼭 한번만 눌러주세요
 - 2: 테스트 영상를 업로드 하는과정 테스트파일이 없다면 video_samples폴더에서 랜덤으로 다운로드하여 사용합니다.
 - 3: 업로드한 영상속 화물차량이 불법차량인지 정상차량인지 판단하는 과정. 테스트가 완료된 영상은 AI_16_CP1_DS -> output에서 확인가능합니다
 - 3.1 : 버튼을 누릅니다. > input 폴더에 검증했던 영상을 삭제합니다. > 2번 부터 다시 시작합니다.
 - 3.1 재시작 버튼은 재시작 할 때 한 번만 눌러야합니다.
 - 모두 실행(ctrl+F9)하였을 때는 누르지 않고 input 폴더에 검증했던 영상을 삭제 후 2번으로 다시시작합니다.

로컬 환경에서 실행 할 때

- 1. 레포지토리 클론
- git clone https://github.com/KANGHANNARA/AI_16_CP1_DS
- 2. cd AI_16_CP1_DS 로 폴더로 들어가서 python==3.8로 가상환경을 만듭니다.
- pip install -r requirements.txt 필요한 라이브러리와 모듈을 설치합니다.
- 3. test/test_cv2.py 파일에서 검증 할 영상의 경로를 입력합니다.(default는 샘플영상의 ./video_samples/sample5.mp4)
- 4. python test/test_cv2.py 로 실행합니다.
- 5. 결과영상은 result 폴더에 저장됩니다.



Feed back

동기들의 도움을 많이 받았다.

도움 받은 코드를 하나하나 뜯어보면서 이해를 하였고 유튜브의 yolov5 커스텀 튜토리얼을 보면서 그 코드도 하나 하나 뜯어보면서 이해를 하며 실행하여서 재미있게 프로젝트 를 한 것 같다.

추후에 샘플데이터170개가 아닌 소형,중형,대형으로 나뉘어 진 데이터로 400,000장의 데이터로 중복이미지를 제거하여 학습을 시키고 yolov5s가 아닌 M이나 L의 경우로 학습을 시켜보는 것이 목표이다.

감사합니다!

