한국IT교육원

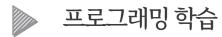
# 자율주행을 위한 U-Net구현



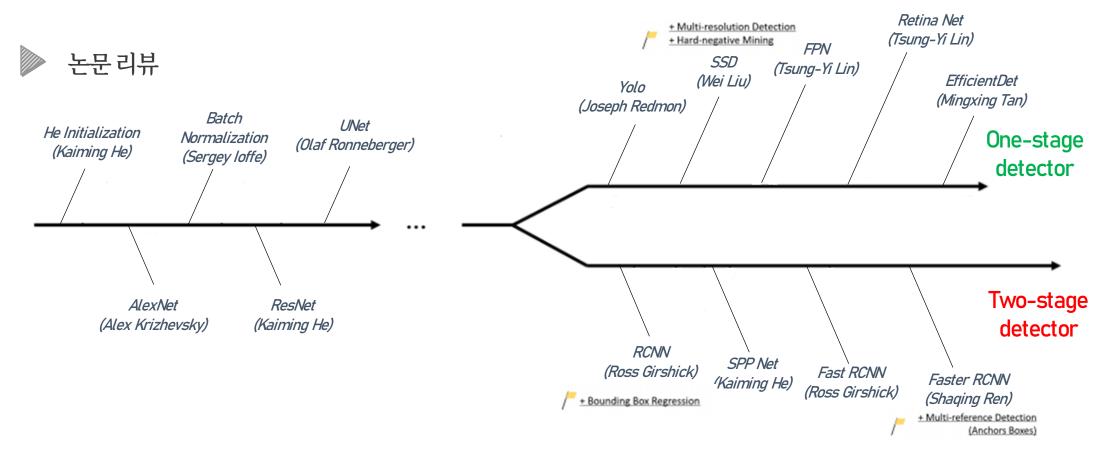


# Ol

### 프로젝트 수행을 위한 사전 스터디



- Python 및 TensorFlow, Keras 등 모델 생성 및 학습을 위한 프로그래밍 Tool 학습
- 사전 훈련된 모델을 사용하여 전이학습 및 Fine-Tuning 실습



# 목차

- 01. 프로젝트 개요
- 02. 프로젝트 팀 구성 및 역할
- 03. 프로젝트 수행 절차 및 방법
- 04. 프로젝트 수행 결과
- 05. 자체 평가 의견





#### 기획의도

- 최근자율주행차량에 대한 수요와 관심이 폭발적으로 증가하고 있으며, 완성차 업체마다 자율주행 기능이 탑재된 전기차를 경쟁적으로 출시
- 정부는 2025년까지 운전자 개입이 없는 완전 자율주행(Level 4 )버스와 택시를, 2027년까지는 승용차를 출시하겠다는 계획안 발표
- 지난수년간자율주행에 필수적인 정확한 객체 인식(Object detection)을 위해 수많은 딥러닝 모델 (RCNN, Yolo, SSD 등) 및 알고리즘들이 제시 되어 왔음.
- U-Net은 생체의학 분야에서 이미지 분할(image segmentation)을 목적으로 제안된 모델로 자율주행에서 정확한 객체인식을 위해 사용되어질 수 있음.

#### 기대효과

- U-Net의 이미지 분할효과를 통해 더욱 정확하고 안전한 자율주행 알고리즘 및 모델 구현에 도움을 줄 것으로 기대함.
- 훈련생들이 직접 모델을 구현하고 학습시키는 프로젝트를 통해 지난 4주간 익힌 딥러닝 관련 지식을 더욱 견고히 할 수 있음.

# ○3 프로젝트 개요

- 프로젝트 개요
  - U-Net을 활용한 이미지 분할(image segmentation) 구현
- 활용 장비 및 재료(개발 환경 등)
  - Google Colab, Python, Tensorflow, Keras, android studio 등
- 프로젝트구조
  - Ground Truth가 포함된 Dataset 획득 -> 프로젝트 모델 구현 및 학습 -> 이미지 분할(Image segmentation) 구현 -> 모바일 환경(android)에서 이미지 분할(Image segmentation) 구현



### 프로젝트 수행 결과



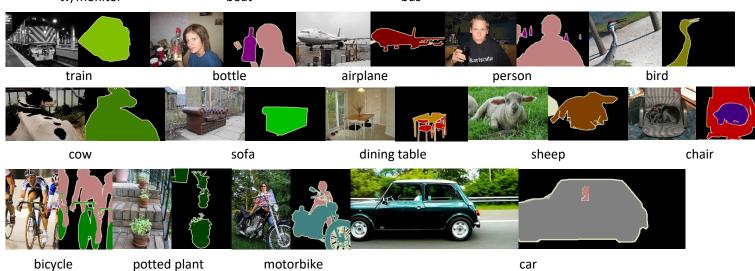
### 학습 데이터 소개(Training)



#### 사용 데이터셋 : VOCtrainval\_11-May-2012

- Person : person
- Animal: bird, cat, cow, dog, horse, sheep
- Vehicle : airplane, bicycle, boat, bus, car, motorbike, train
- Indoor: bottle, chair, dining table, potted plant, sofa, tv/monitor

<총 17,125개의 Data>

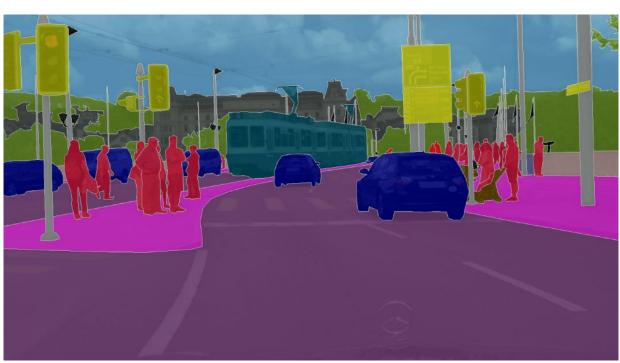




### Image semantic segmentation



[출처] http://datagen.tech/guides/image-annotation/image-segmentation/#

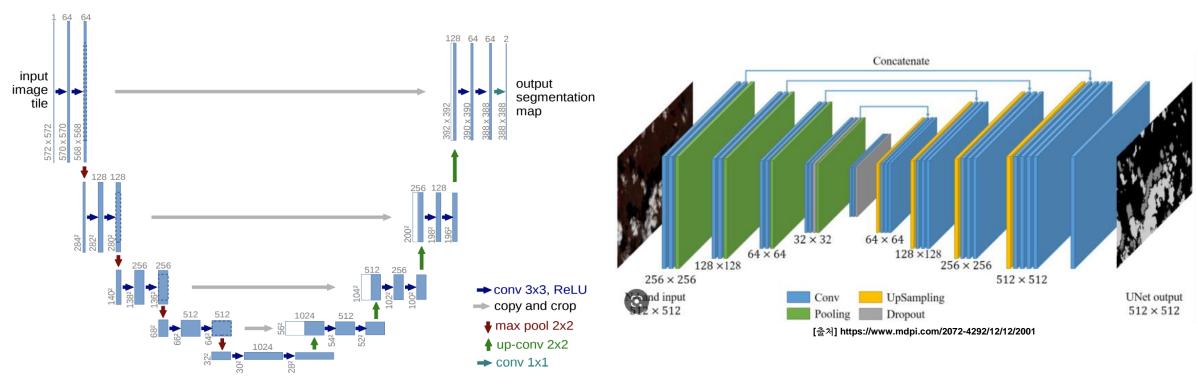


[출처] https://thegradient.pub/semantic-segmentation



## 프로젝트 수행 결과

### U-Net모델의 구조



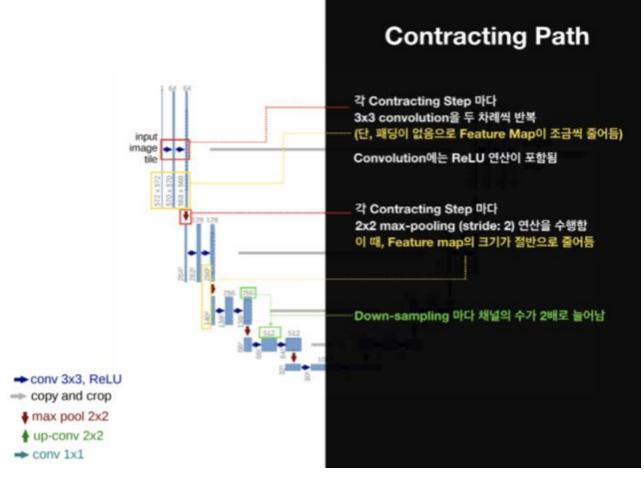
[출처] https://medium.com/@msmapark2/u-net-%EB%85%BC%EB%AC%B8-%EB%A6%AC%EB%B7%B0-u-net-convolutional-networks-for-biomedical-image-segmentation-456d6901b28a



### ○ 프로젝트 수행 결과



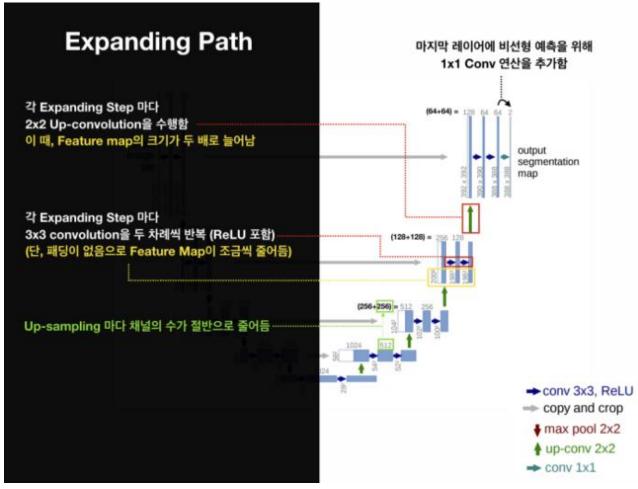
U-Net모델의 구조



[출처] https://medium.com/@msmapark2/u-net-%EB%85%BC%EB%AC%B8-%EB%A6%AC%EB%B7%B0-u-net-convolutional-networks-for-biomedical-image-segmentation-456d6901b28a



#### U-Net모델의 구조

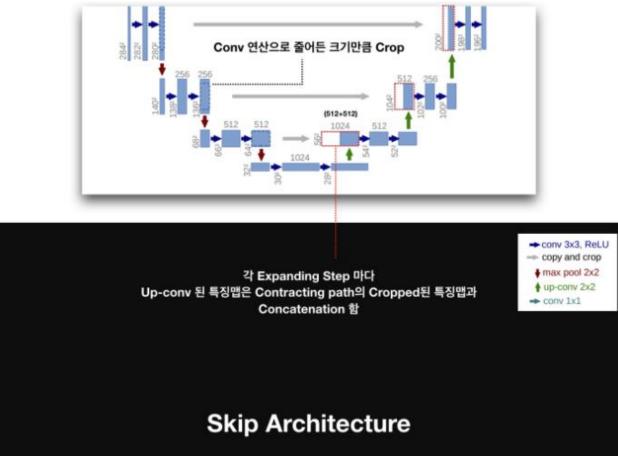


[출처] https://medium.com/@msmapark2/u-net-%EB%85%BC%EB%AC%B8-%EB%A6%AC%EB%B7%B0-u-net-convolutional-networks-for-biomedical-image-segmentation-456d6901b28a



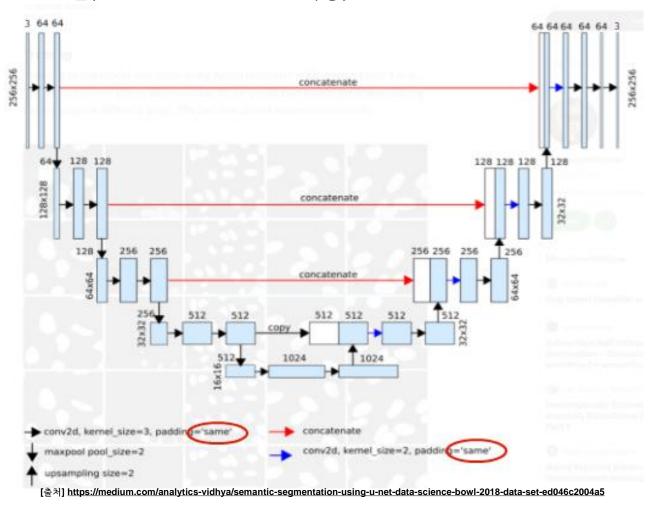


U-Net모델의 구조



[출처] https://medium.com/@msmapark2/u-net-%EB%85%BC%EB%AC%B8-%EB%A6%AC%EB%B7%B0-u-net-convolutional-networks-for-biomedical-image-segmentation-456d6901b28a

▶ 프로젝트구현 U-Net 모델("same" convolution 적용)







```
import tensorflow as tf
import numpy as np

from tensorflow.keras.layers import Input
from tensorflow.keras.layers import Conv2D
from tensorflow.keras.layers import MaxPooling2D
from tensorflow.keras.layers import Dropout
from tensorflow.keras.layers import Conv2DTranspose
from tensorflow.keras.layers import concatenate

from test_utils import summary, comparator
```

Import module1

```
import os
import numpy as np
import pandas as pd
import imageio
import matplotlib.pyplot as plt
%matplotlib inline
```

Import module2





```
image_filenames = tf.constant(image_list) #image_list라는 리스트를 image_filenames라는 이름의 1차원 텐서로 만듬
masks_filenames = tf.constant(mask_list)

dataset = tf.data.Dataset.from_tensor_slices((image_filenames, masks_filenames)) #주어진 데이터소스를 여러 텐서로 자른다.

for image, mask in dataset.take(1):
    print(image)
    print(mask)
```

Dataset 객체 생성





```
def process_path(image_path, mask_path):
    img = tf.io.read_file(image_path)
    img = tf.image.decode_png(img, channels=3) #png image파일을 tensor로 변환
    img = tf.image.convert_image_dtype(img, tf.float32) #0~1값으로 normalize
    print("img.shape=", img.shape)

mask = tf.io.read_file(mask_path)
    mask = tf.image.decode_png(mask, channels=3)
    print("mask.shape=", mask.shape)
    mask = tf.math.reduce_max(mask, axis=-1, keepdims=True)
    print("mask.shape=", mask.shape)
    return img, mask
```

```
def preprocess(image, mask):
    input_image = tf.image.resize(image, (96, 128), method='nearest')
    input_mask = tf.image.resize(mask, (96, 128), method='nearest')
    return input_image, input_mask
```

```
image_ds = dataset.map(process_path)

processed_image_ds = image_ds.map(preprocess)

학습에 사용 될 dataset 생성
```



### 프로젝트 수행 결과



```
def conv_block(inputs=None, n_filters=32, dropout_prob=0, max_pooling=True):
   conv = Conv2D(n_filters,
                 activation='relu',
                 padding='same',
                 kernel_initializer='he_normal')(inputs)
   conv = Conv2D(n_filters,
                 activation='relu',
                 padding='same',
                 kernel_initializer='he_normal')(conv)
   if dropout_prob > 0:
       conv = Dropout(dropout_prob)(conv)
   if max_pooling:
       next_layer = MaxPooling2D(2,strides=2)(conv)
       next_layer = conv
   skip_connection = conv
   return next_layer, skip_connection
```

```
upsampling_block(expansive_input, contractive_input, n_filters=32):
up = Conv2DTranspose(
            n_filters,
            strides=2,
            padding='same')(expansive_input)
print("up=", up)
print("contractive_input=", contractive_input)
merge = concatenate([up, contractive_input], axis=3)
print("merge=", merge)
conv = Conv2D(n_filters,
            activation='relu',
            padding='same',
            kernel_initializer='he_normal')(merge)
conv = Conv2D(n_filters,
            activation='relu',
            padding='same',
            kernel_initializer='he_normal')(conv)
return conv
```

Contracting Block

**Expanding Block** 



### 교 프로젝트 수행 결과



#### U-Net 모델 구현

```
def unet_model(input_size=(96, 128, 3), n_filters=32, n_classes=23):
   inputs = Input(input size)
   cblock1 = conv_block(inputs=inputs, n_filters=n_filters*1)
   cblock2 = conv_block(inputs=cblock1[0], n_filters=n_filters*2)
   cblock3 = conv_block(inputs=cblock2[0], n_filters=n_filters*4)
   cblock4 = conv_block(inputs=cblock3[0], n_filters=n_filters*8,dropout_prob=0.3)
   cblock5 = conv_block(inputs=cblock4[0], n_filters=n_filters*16,dropout_prob=0.3, max_pooling=False)
   ublock6 = upsampling_block(cblock5[0], cblock4[1], n_filters+8)
   ublock7 = upsampling_block(ublock6, cblock3[1], n_filters*4)
   ublock8 = upsampling_block(ublock7, cblock2[1], n_filters*2)
   ublock9 = upsampling_block(ublock8, cblock1[1], n_filters+1)
   conv9 = Conv2D(n_filters,
                activation='relu',
                padding='same',
                kernel_initializer='he_normal')(ublock9)
   conv10 = Conv2D(n_classes, 1, padding='same')(conv9)
   model = tf.keras.Model(inputs=inputs, outputs=conv10)
   return model
```

```
img_height = 96
img_width = 128
num_channels = 3
unet = unet_model((img_height, img_width, num_channels))
```

모델 생성

전체 모델 구조





```
unet.compile(optimizer='adam',
loss=tf.keras.losses.SparseCategoricalCrossentropy(from_logits=True),
metrics=['accuracy'])
```

```
EPOCHS = 40

VAL_SUBSPLITS = 5

BUFFER_SIZE = 500

BATCH_SIZE = 32

processed_image_ds.batch(BATCH_SIZE)

train_dataset = processed_image_ds.cache().shuffle(BUFFER_SIZE).batch(BATCH_SIZE)

print(processed_image_ds.element_spec)

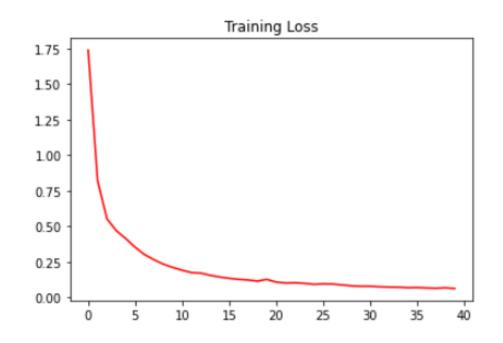
model_history = unet.fit(train_dataset, epochs=EPOCHS)
```

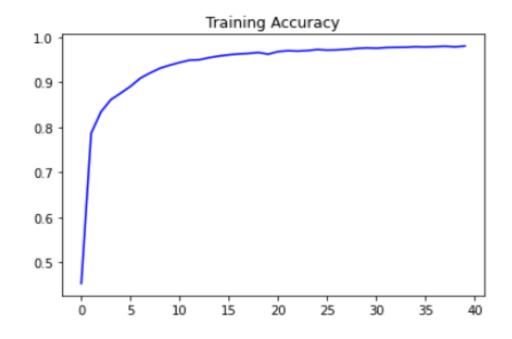
모델 학습



## ○ 프로젝트 수행 결과





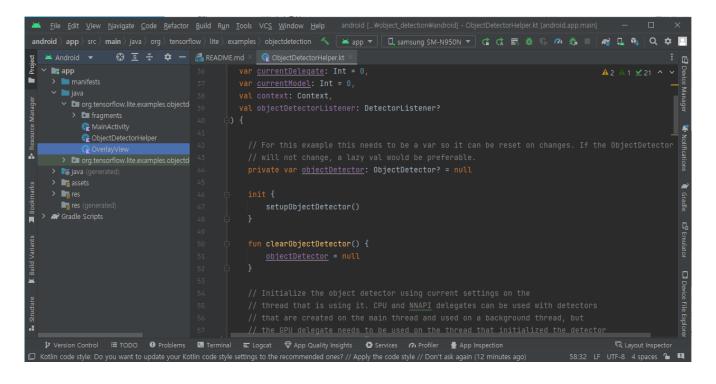






#### Tensorflow Lite 모델 생성 및 Android studio 빌드

```
converter = tf.lite.TFLiteConverter.from_keras_model(unet)
tflite_model = converter.convert()
with open('unetmodel.tflite', 'wb') as f:
    f.write(tflite_model)
```







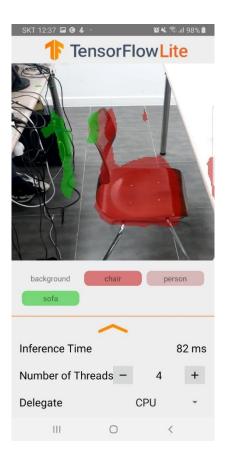


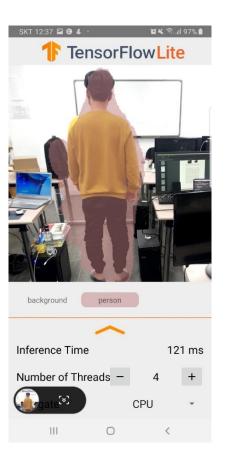
## ○ 프로젝트 수행 결과

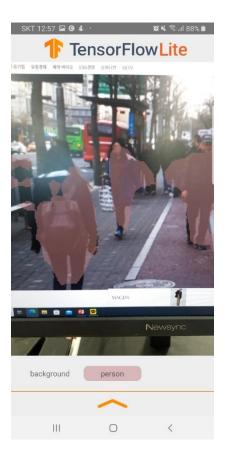


### 테스트 결과











### 학습 데이터 소개(Training)

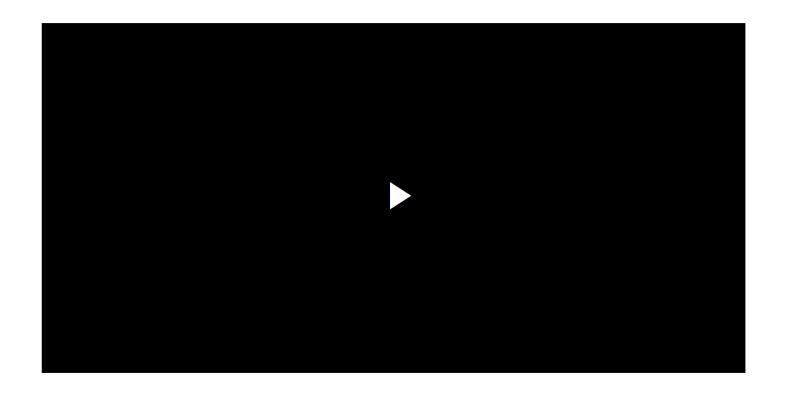








모델시연 영상



# ○5 자체 평가 의견



- 개인이 아닌 팀별로 역할을 분담하여 프로젝트를 수행해보는 경험을 통해 실무에 대한 감각을 익힐 수 있었음.
- 혼자서 수행했다면 오래 걸려 기한 내에 하기 힘든 것을 역할 분담하여 일정 내에 프로젝트를 잘 마무리할 수 있었음.
- 사전에 프로젝트를 준비할 수 있는 기간이 길었더라면 다양한 아이디어를 적용해 완성도 높은 결과를 낼 수 있었을 것이라는 아쉬움이 있음.
- 다음 프로젝트에서는 모델 어플리케이션을 통해 실생활의 불편함을 개선할 수 있는 아이디어를 적용해 보고자 함.