



- 1. 研究目的
- 2. 研究工具
- 3. 流程圖
- 4. 程式碼講解
- 5. 問題與未來
- 6. 現場展示

研究目的

台灣近年來人口老化速度越來越快,居家照顧相關的行業也越來越興盛,但是很多時候一個護理師通常會照顧3個以上的長者,因此有供不應求的情況。

我們希望利用攝影機, 偵測是否有人, 若有人的話則會發出警示聲音, 並緩慢亮起紅燈; 若沒人的話則不會有反應。更重要的是如果有人跌倒, 則會發出警示聲, 並快速閃爍紅燈。





研究工具

語音卡、擴充版、喇叭



攝影機





樹莓派



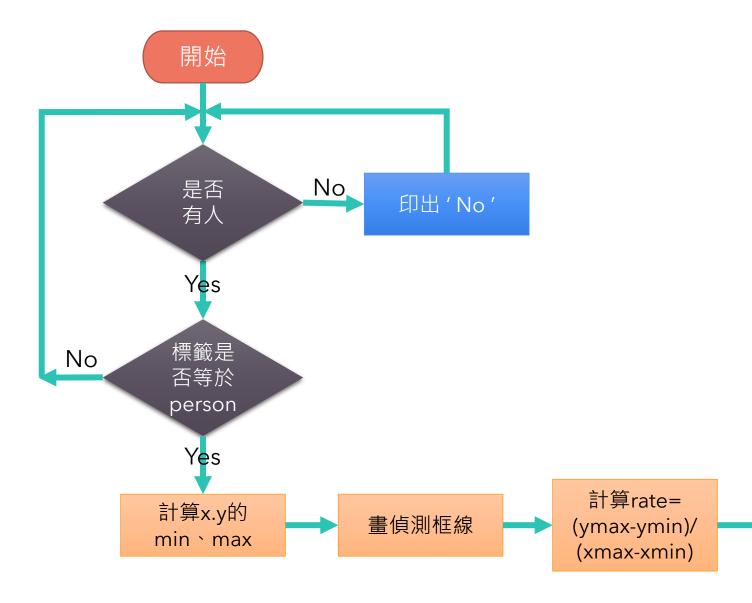
麵包板

LED燈

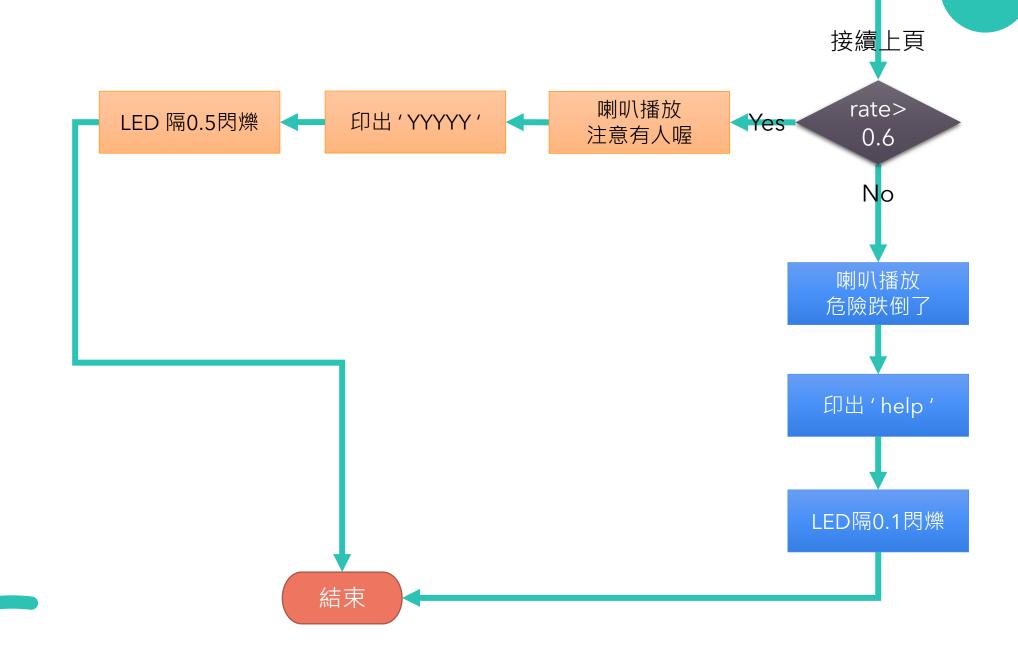




流程圖









LED 程式碼

接角設為26,接地為20

```
15

16 LED_PIN = 26

17 GPIO.setmode(GPIO.BOARD)

18 GPIO.setup(LED_PIN, GPIO.OUT)
```

設定間隔閃爍秒數,並印出HIGH、 LOW確認是否成功執行

確保程式中止時能夠執行並清掉GPIO 的設定

```
283 GPIO.cleanup()
```

語音 程式碼

放置 speak 程式碼

設定sentence01、sentence02分別不同的語句

```
191 sentence01='注意'
192 sentence02='危險'
```

設定sentence句子為sentence01+ 警示語,並設置隔2秒播放一次

```
sentence=sentence01+'有人喔
224
                        print('YYYYY')
                        GPIO.output(LED PIN, True)
225
                        print("HIGH")
226
                        time.sleep(0.5)
                        GPIO.output(LED PIN, False)
228
229
                        print("LOW")
                        time.sleep(0.5)
231
                    else:
                        sentence=sentence02+'跌倒了'
234
                        print('help')
                        GPIO.output(LED PIN, True)
                        print("HIGH")
236
                        time.sleep(0.1)
                        GPIO.output(LED PIN, False)
238
                        print("LOW")
239
240
                        time.sleep(0.1)
241
                    speak(sentence, 'zh')
242
                    time.sleep(2)
```

印出classes,設定target為第0個

```
# Retrieve detection results
boxes = interpreter.get_tensor(output_details[0]['index'])[0] #
classes = interpreter.get_tensor(output_details[1]['index'])[0]
print('classes=',classes)
target=[0]
sentence01='注意'
sentence02='危險'
```

設定如果classes有第0個標籤(person)的話則計算x.y的min和max、並開始畫框線

```
# Loop over all detections and draw detection box if confidence is above minimum
for i in range(len(scores)):
    if ((scores[i] > min_conf_threshold) and (scores[i] <= 1.0)):
        if classes[i] == 0:

    # Get bounding box coordinates and draw box
    # Interpreter can return coordinates that are outside of image dimension
        ymin = int(max(1,(boxes[i][0] * imH)))
        xmin = int(max(1,(boxes[i][1] * imW)))
        ymax = int(min(imH,(boxes[i][2] * imH)))
        xmax = int(min(imH,(boxes[i][3] * imW)))

cv2.rectangle(frame, (xmin,ymin), (xmax,ymax), (255, 151, 100), 2)
```

設定框線、label、rate值,並印出x.y的min和max,以及rate值

```
cv2.rectangle(frame, (xmin,ymin), (xmax,ymax), (255, 151, 100), 2)

# Draw label

object_name = labels[int(classes[i])] # Look up object name from "labels" array using class index

label = '%s: %d%' % (object_name, int(scores[i]*100)) # Example: 'person: 72%'

labelSize, baseLine = cv2.getTextSize(label, cv2.FONT_HERSHEY_SIMPLEX, 0.7, 2) # Get font size

label_ymin = max(ymin, labelSize[1] + 10) # Make sure not to draw label too close to top of window

cv2.rectangle(frame, (xmin, label_ymin-labelSize[1]-10), (xmin+labelSize[0], label_ymin+baseLine-10), (255, 255, 255), cv2.FILLED)

cv2.putText(frame, label, (xmin, label_ymin-7), cv2.FONT_HERSHEY_SIMPLEX, 0.7, (0, 0, 0), 2) # Draw label text

print('ymin=',ymin,'ymax=',ymax,'xmin=',xmin,'xmax=',xmax)

rate=(ymax-ymin)/(xmax-xmin)

print('rate=',rate)
```

設定rate值>0.6時,代表有偵測到人,而且是站立的,則喇叭播放'注意有人喔',印出'YYYYY',LED以0.5的速度閃爍否則,代表有偵測到人,但是是跌倒的,則喇叭播放'危險跌倒了',印出'help',LED以0.1的速度閃爍

```
GPIO.output(LED PIN, True)
                    if(rate>0.6):
                        sentence=sentence01+'有人喔'
                        print('YYYYY')
224
                        GPIO.output(LED PIN, True)
225
                        print("HIGH")
                        time.sleep(0.5)
                        GPIO.output(LED_PIN,False)
                        print("LOW")
229
                        time.sleep(0.5)
230
                    else:
                        sentence=sentence02+'跌倒了'
                        print('help')
234
                        GPIO.output(LED PIN, True)
235
                        print("HIGH")
236
                        time.sleep(0.1)
                        GPIO.output(LED PIN, False)
238
                        print("LOW")
239
                        time.sleep(0.1)
240
241
                    speak(sentence, 'zh')
242
                    time.sleep(2)
```

若沒有偵測到人,只會印出'NO', LED則不會亮

```
244 else:
245 GPIO.output(LED_PIN,False)
246 print("NO")
```



問題1 rate值的設定

- rate的值和攝影機擺放的位置也有間接的關係
 係,需要完整的照到人,並且不斷的調整值。
- 2. rate值太大,可能人是坐著的狀態但卻顯示 跌倒的回應。
- 3. rate值太小,也許人已經是平躺的狀態卻始 終顯示站立的回應,因此這部分我們也測試 滿久才找到一個平衡值。



問題2攝影機的拍攝速度

- 很多時候會是喇叭和LED燈已經有反應了, 但攝影機的畫面卻來是卡頓、延遲的狀態。
- 透過刪減一些不必要的程式碼,降低系統的 作業時間。
- 3. 速度有比較快,但還是有卡頓和延遲的現象。



未來

- 我們希望未來可以更進一步利用Line Bot的方式,連接使用者的手機,可以更及時的透過訊息通知,避免錯過急救的黃金時間。
- 2. 目前已經完成Line的環境建置,以及最後的 測試。





