

# 핸디형 비전을 활용한 복합기 조작부 상태 감지 시스템 개발

1조 정인재 설승진 박성철 박정민 김효진 이경윤

# CONTENTS

01

## 피드백

- 이전 진행 상황
- 피드백

02

## 모델 설계

- 데이터 확장
- 데이터 증강
- 모델 학습 및 결과

03

## UI 구현

- UI 구현과정
- 모델 영상



# 이전 진행 상황

- 개요

video를 10프레임 단위로 추출한 이미지를 pass와 target1~4로 분류하여 학습 및 검증 진행.

- 데이터 구성

- 학습 데이터

video 1~3에서 추출한 이미지를 증강하여 불균형 해결.

- 검증 데이터

video 4와 1cycle image 사용.

- 클래스 구성

pass(16,000장), target1(255장), target2(1,428장), target3(110장), target4(137장)로 구성.

- 데이터 증강 (아래 그림의 기법 사용)

Pass 데이터는 16,000장으로 Target을 증강시켜도 많음.

→ 500장 선택해 증강하여 Class당 1500장 확보.

- 사용한 모델

EfficientNet, ConvNext

: 실시간 처리에 적합하고 빠르고 효율적인 CNN계열 모델

- 선택 이유

SIFT, YOLO에 비해 빠른 처리 속도와 높은 정확도,  
회전, 밝기 변화 등 다양한 조건에서도 안정적인 성능 발휘.

- 학습 설정

- 학습률:  $1e-4$ , 손실 함수: CrossEntropyLoss,  
Optimizer: Adam

- 클래스는 총 5개 (Pass 1개 + Target 4개)

- 정확도 1이 나올 때까지 학습 진행, 가장 성능이 좋았던 모델 저장



Original

Gaussian Noise

Motion Blur

Brightness

Rotation

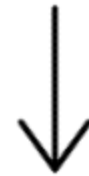
Hazy Effect

Sharpening

Affine

## 피드백 사항

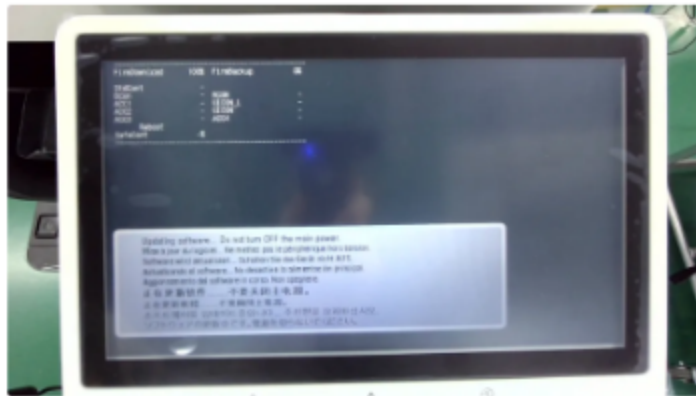
실제 현장에서 타겟을 늘려서 진행하고자 할때 개발자의 손을 거치지 않고  
작업자가 바꿀 수 있는가?



class를 5에서 6으로 확장하여 학습한 모델 구축

# 데이터 확장

기존 video 1,2,3 에서 아래의 사진을 새로운 class로 임의로 확장



Target 1



Target 2



Target 3



Target 4



New class

+) Pass(나머지 사진)



## 데이터 증강



"New class"에 해당하는 데이터셋을 Video 1, 2, 3에서 추출한 뒤,  
이전에 Target 1, Target 2, Target 3, Target 4에 사용한 것과 동일한 증강(Augmentation) 방식으로 증강

# 모델 학습 과정& 결과

- 학습과정

1. Train Dataset 수정

"new class"에 해당하는 이미지를 기존 "pass" 클래스에서 제외하고,  
부족한 만큼 video1, 2, 3에서 채워 추가.

2. New Class 데이터 수집 및 증강

video1, 2, 3에서 "new class"에 해당하는 데이터를 추출하고,  
이전 타겟들과 동일한 방식으로 증강 후 학습 데이터에 추가.

3. 클래스 구성

new class, pass, target1, target2, target3, target4로 클래스를 구성.  
이전 방식과 동일하게, 클래스의 개수는 가장 적은 클래스를 기준으로 균형을 맞춤.

4. Train / Validation 세트 생성

위에서 구성된 클래스에 맞춰 train과 validation 세트를 생성.

5. 모델 학습 진행

준비된 데이터를 기반으로 모델 학습을 진행.

- 학습 결과

- 정확도가 1이 될때까지 모델을 학습시킴.
- Epoch 15에 도달하자 정확도가 1에 도달하고 최종 모델 저장
- 한 에포크당 30초가량 학습시간이 걸림.
- 대략 450초 만에 모델 학습 완료

```
Epoch 1/15 - Train Loss: 0.2859, Train Acc: 0.9191 | Val Loss: 0.0526, Val Acc: 0.9721 | Time: 32.1s  
New best model saved at epoch 1  
Checkpoint saved to: test/best_model_epoch_1.pth  
Best model also saved to: test/best_model.pth  
Epoch 2/15 - Train Loss: 0.0494, Train Acc: 0.9789 | Val Loss: 0.0141, Val Acc: 0.9970 | Time: 32.2s  
New best model saved at epoch 2  
Checkpoint saved to: test/best_model_epoch_2.pth
```



```
Epoch 14/15 - Train Loss: 0.0190, Train Acc: 0.9931 | Val Loss: 0.0003, Val Acc: 1.0000 | Time: 32.4s  
Epoch 15/15 - Train Loss: 0.0185, Train Acc: 0.9928 | Val Loss: 0.0002, Val Acc: 1.0000 | Time: 32.6s  
Training complete. Best validation accuracy: 1.0000  
Final model saved to: test/final_model.pth
```





# UI 구현 과정

## 1. 모델 전이 학습 기능

- 기존에 잘 학습된 ConvNext모델에 전이 학습이 가능하도록 설계.
- Class추가/삭제 버튼을 통해 새로운 클래스를 쉽게 추가할 수 있음.  
기존 클래스: 기존 체크포인트의 가중치를 그대로 사용  
새로운 클래스: FC Layer 확장 후 랜덤 초기화하여 학습

## 2. 데이터 증강 기능

- UI에서 회전 후 학습 시 사용했던 증강 기법 선택 가능.
- 버튼 클릭 시 증강된 데이터셋이 자동 생성됨.

## 3. 학습 설정 및 실행

- 하이퍼파라미터 입력창을 통해 모델 설정.
- Train 버튼 클릭 시 기존 클래스는 체크포인트의 가중치를 그대로 사용.
- new class 추가 시:  
FC Layer 차원 확장 후 새로 추가된 부분만 랜덤 초기화하여 학습.

## 4. 학습 방법

- 데이터를 Train/ Test/ Validation 세트로 데이터를 분리하여 학습.
- Fold기법과 Dropdown기법을 사용-> 유연한 학습이 가능하도록 구현.  
모델의 일반화 성능 향상 및 과적합 방지  
설정값을 빠르게 변경할 수 있는 인터페이스 제공

## 5. 장/단점

- 직관적인 UI를 통해 전이 학습, 데이터 증강, 학습 설정을 간편하게 수행.
- 모델 성능 유지와 새로운 클래스 학습을 동시에 해결할 수 있음.
- 클래스 추가는 쉽지만, 학습을 위한 **고성능 컴퓨팅 자원**이 필수적임.
- 딥러닝의 장점은 단순히 데이터를 추가해 학습하면 높은 인식 성능을 낼 수 있지만, 학습을 위한 환경(컴퓨팅 자원)이 부족하면 현실적으로 구현하기 어려움.

# 모델 적용 영상

# 발표를 들어주셔서 감사합니다.

정인재 설승진 박성철 박정민 김효진 이경윤