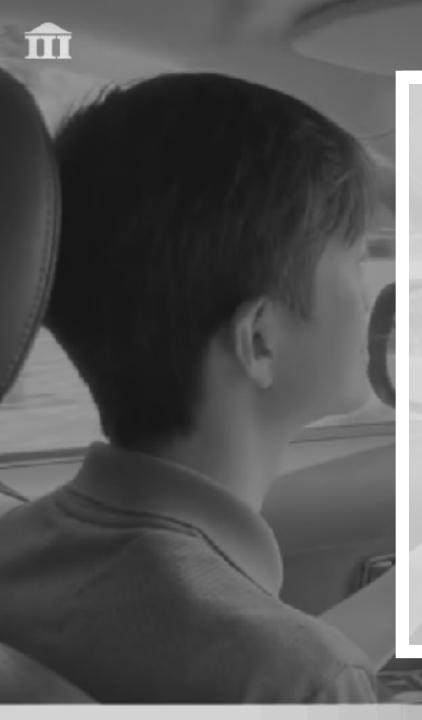
駕駛行為偵測系統DMS (Driver Monitoring System)

組別: AIEN11 第一組

組員:涂佐東 黃柏菘 喬傳恩 林彥文

專題指導老師:朱克剛老師 黃宗民老師



- ❷ 組員介紹及工作分配
- ♥ 動機及目的
- 成果展示
- ☞ 網站總覽
- 1 路況模型
- ☞ 疲勞模型
- 協 結論
- **分** 未來應用

大

綱





涂佐東 路況影像分析、前 端網頁建置







喬傳恩





喬傳恩





香傳恩 資料庫建置、連接企劃書 撰寫、資料統合



涂佐東



黃柏菘



林彥文









林彥文 協助系統架構規劃、疲勞 駕駛模型訓練與建置、版 本控制工具教學



涂佐東



黃柏菘



喬傳恩

M







黃柏菘

網站規劃、前後端資料傳輸、Python與後端資料 傳輸



涂佐東



林彥文



喬傳恩

m

迅速失粒 吸食雞禁物後國歌失控 1.3% 未依規定減速 2.696 造规停率或暂停不出而肇事 1.3% 人為助失38% 其他引出事故之違規或不禁行 1.3% 車輪股落皮輪船模裝 52% 植物連消或方向不常 遠反特定標誌(線)禁制 26% 5.2% 未保持行車安全距離 5.2% 未注意車 酒幹(安) 軍駛失拉 前狀況 9.1% 20.8% 開闢末採安全措施 169%

動機

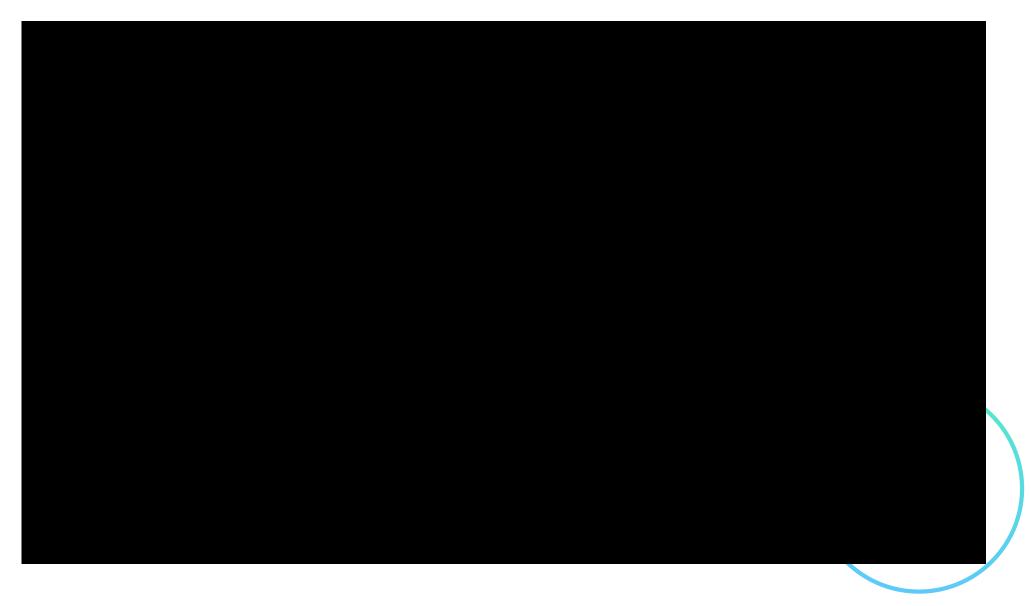
交通部統計,台灣每年因駕駛分心 或疲勞駕駛比例約占車禍總事故的 20%,居各類事故原因第二名。相 關問題已是刻不容緩。

目的

開發提醒駕駛人瞌睡系統。依據路況進行提醒。



成果展示





系統架構圖



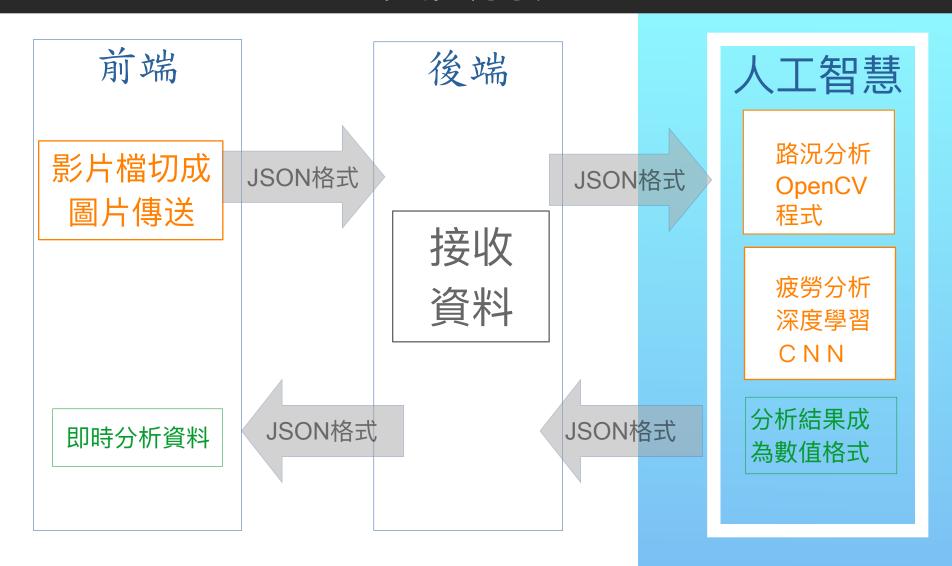


技術說明

前端	HTML / CSS / Javascript / jQuery / Bootstrape4
資料庫	MongoDB
伺服器	Node.js(Express)
AI判斷	Python / OpenCV / Dlib / Mediapipe / CNN / Tersorflow

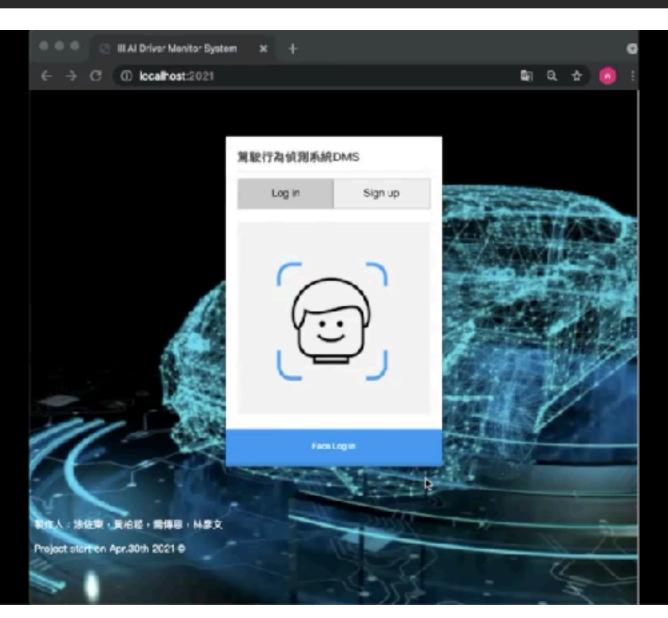


網頁資料處理





網頁導覽





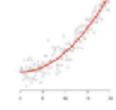
主要技術使用介紹



影像特徵擷取

YOLOV4 車輛位置辨識





車道形狀辨識

車速辨識

前車距離判斷









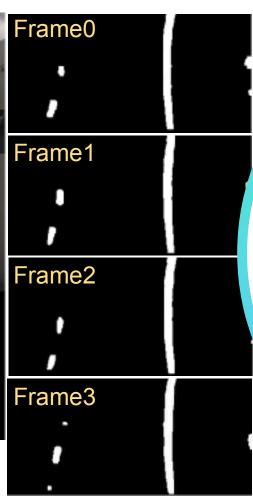
影像特徵擷取

- 1. 鳥瞰圖
- 2. 色彩辨識(黃白車道線) + 背景移除(侵蝕與膨脹)
- 3. 邊緣偵測











- 1.利用分離出來的特徵座標進行 多項式回歸 Polynomial Regression取得車道曲線形 狀
- 2.紀錄時間與特徵移動的距離來 推算出車速

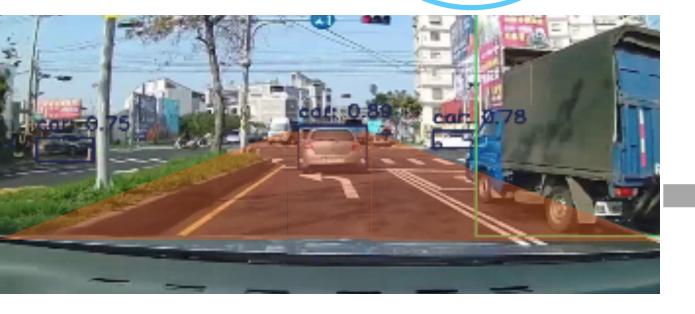


YOLOV4 車輛位置辨識

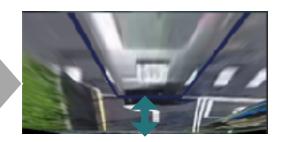


前車距離判斷:

圖像位置(座標)轉 換鳥瞰位置(座標)



距離愈遠比例放大愈多



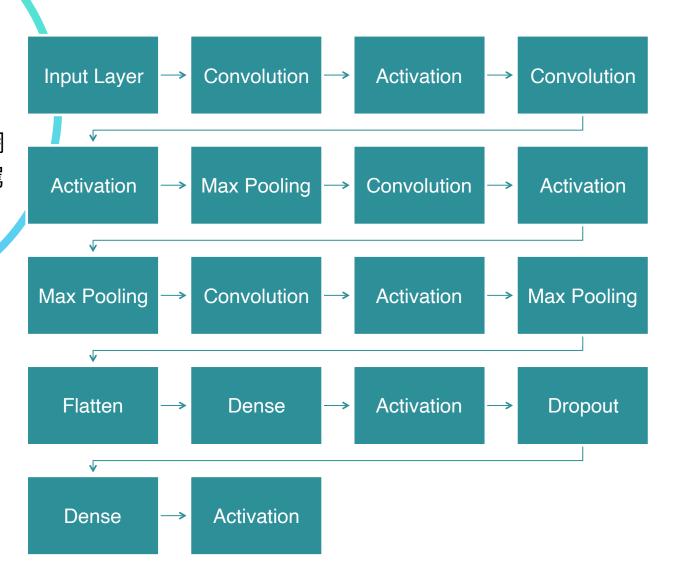


疲勞駕駛模型建置

訓練模型網路圖

右圖中:

• 利用CNN深度學習網路,讓AI學習判斷正常駕 財與疲勞駕駛。



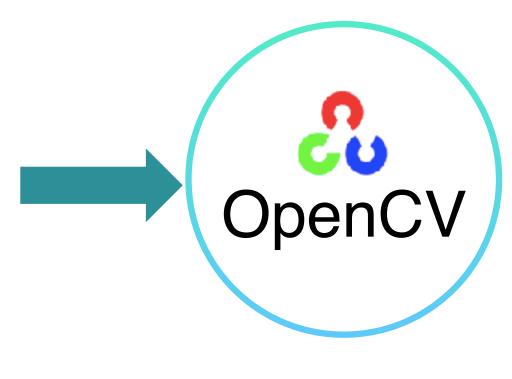


疲勞駕駛模型輸入與標籤

資料搜集









疲勞駕駛模型訓練結果

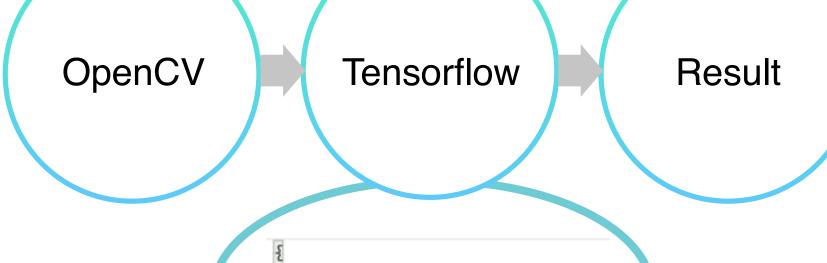
```
Epoch 90/100
1407140 [==
                                       ] - 53s 378ms/step - loss: 0.1279 - accuracy: 0.9729 - val_loss: 1.5421 - val_accuracy: 0.8650
Epoch 917100
                                           53s 378ms/step - loss: 0.1295 - accuracy: 0.9771 - val loss: 0.4302 - val accuracy: 0.9425
Booch 92/100
                                           53s 377ms/step - loss: 0.0750 - accuracy: 0.9814 - val_loss: 0.9622 - val_accuracy: 0.9000
lpach 937100
                                           53s 378ms/step - loss: 0.1407 - accuracy: 0.9771 - val loss: 0.7879 - val accuracy: 0.9350
Epoch 94/100
                                         - 53s 377ms/step - loss: 0.0976 - accuracy: 0.9729 - val loss: 1.0876 - val accuracy: 0.9325
Epoch 95/100
                                         - 53s 37/ms/step - loss: 0.1122 - accuracy: 0.9757 - val loss: 0.9980 - val accuracy: 0.9425
Epoch 96/100
                                         - 53s 377ms/step - loss: 0.1736 - accuracy: 0.9764 - val_loss: 0.5744 - val_accuracy: 0.9150
1407140 f = 
                                           53s 378ms/step - loss: 0.1044 - accuracy: 0.9714 - val loss: 0.7596 - val accuracy: 0.9525
Epoch 98/100
                                         - 53s 378ms/step - loss: 0.1456 - accuracy: 0.9779 - val loss: 0.9013 - val accuracy: 0.9525
                                       =] - 53s 377ms/step - loss: 0.1269 - accuracy: 0.9757 - val_loss: 0.5130 - val_accuracy: 0.8925
Spach 100/100
```





疲勞駕駛模型運作流程

首先先將OpenCV讀取到的每個frame經過 陣列轉換成模型的input陣列,最後輸出結果。



"tired_person":"0.87210",
"normal_person":"0.12790"



疲勞駕駛模型訓練流程

訓練用工具介紹



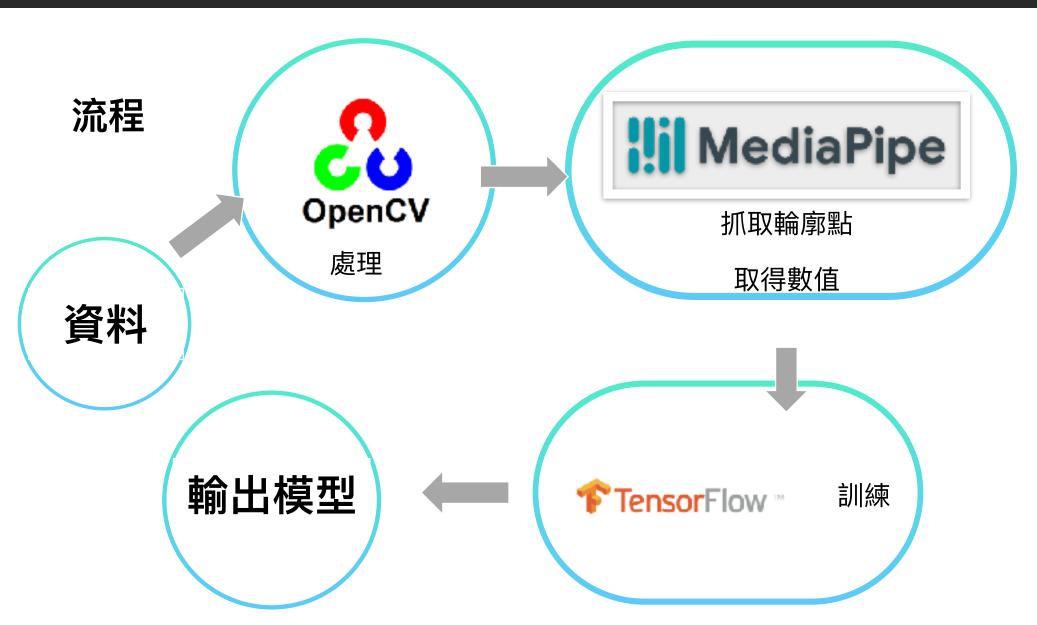
我們將利用這些特徵點的 位置及距離交由神經網路 進行訓練



抓取臉部特徵點



疲勞駕駛模型訓練流程





疲勞駕駛模型訓練流程

模型選擇

CNN(Convolution Neural Networks)卷積神經網路

選擇理由:

- 1. 使用較少參數,仍然有出色性能(參數共享)
- 2. 無需手動選取特徵



後端資料庫連接

資料庫選擇







透過Node.js我們將使用者的ID以及臉部輪廓特徵 存入資料庫內供日後登入使用

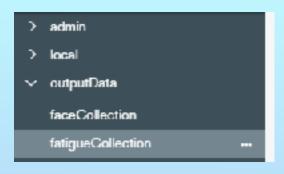
使用mongoDB的優點:

連接容易,能快速且方便的透過node寫入資料 文檔式的存儲對充滿數據的輸出十分便利



後端資料庫連接





另外的資料表我們將存取其他包括判定、 結果等等資料,這些資料能夠在日後作數據 分析使用

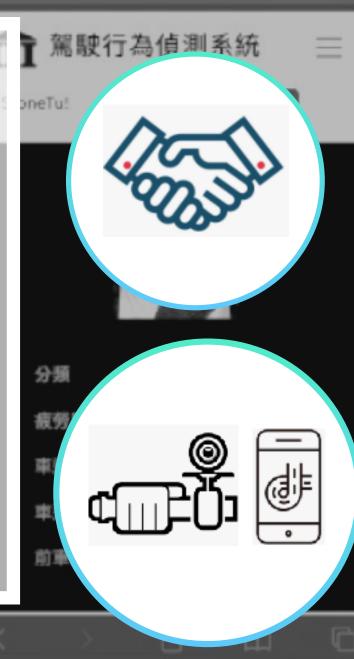


1. 系統能夠架設於車輛,並 於行駛中即時監控

2. 可偵測出駕駛行車中的疲勞表現,即時回饋提醒

3. 路況部分在高速公路能穩 定預測,市區道路會受標 線不清楚等影響

- 1. 結合管理系統,將各個司機行車資料上傳,成為物流公司管理司機系統
- 2. 計程車,私人車隊使用, 提升安全性,成為司機評 價系統,提升顧客安心度
- 3. 個人車輛的使用,應用於 有長途旅行,或夜間行車 的需求,提升安全性





Thank you 感謝聆聽

感謝 課程指導老師:

朱克剛老師 李厚均老師 許雅婷老師 黃宗民老師 錢達智老師 鍾祥仁老師