

활성화 함수의 중요성의 고찰과 이미지 인식을 이용한 드론 구현

INN(INJE NEURAL NETWORK)

20915 이준성

20916 이준혁

21006 문준호

● 목차(20pt): 목차와 목록페이지 표시

초 록	1쪽
1. 서론.....	2~4쪽
2. 본문.....	4~17쪽
- A. 서론	
: activation function은 필요한가	
- B. 본문	
: 여러 activation function간 성능 그래프 비교 및 이미지 인식 드론 제작	
- C. 결론	

※ 다른 자료 인용 없이 저회 스스로 만들었음을 밝힙니다

I. Activation function은 필요한가(with 이미지 인식 드론)

1. 문제 인식

우리는 흔히 딥러닝 모델을 구현할 때 activation function을 자주 이용한다. activation function이 모델의 성능을 향상시킬 것이라는 은연중의 믿음이 있기 때문이다. 그러나 과연 activation function의 사용은 컴퓨터의 계산 복잡성을 증가시키지만 할 뿐 모델의 성능을 크게 향상시키지 않을 수 있다. 때문에 우린 activation function의 성능을 비교하고 여러 데이터셋에서의 activation function의 성능 관여도를 분석, activation function의 필요성을 탐구하고자 한다. 그리고 연구 결과를 이용해 이미지 인식 드론을 제작하고자 한다.

2. 연구 방법

1) 연구 대상

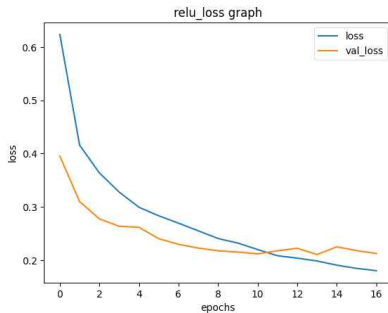
- activation function
- convolution network(Deep Learning)

2) 연구 방법

- 테스트 데이터 수집 후 간단한 데이터 전처리를 수행한다. 우선 convolution network를 기준으로 성능을 비교할 것이기 때문에 image 데이터를 수집한다. 흑백 이미지를 이용해 연산량을 줄여 계산 효율성을 높이고 0~255까지의 범위를 표준화(Standart Scaling)하여 0~1까지의 범위로 만든다(데이터 전처리). 그 후 tensorflow의 keras 패키지를 활용하여 아래 그림과 같은 모델 구조를 만든다.



그 후 model의 loss-epochs 그래프를 그려 모델의 성능을 비교한다. (아래 그림은 예시)



- Image 데이터에 대해서 분석을 끝마치면 주기성을 가진 연속형 데이터를 가지고 RNN 모델을 활용하여 순서가 있는 즉 주기성이 있는 데이터셋에선 activation function이 어떤 영향을 끼치는지 연구, 분석한다. 아무래도 주기성이 있는 데이터셋에선 시계열 데이터셋에서 주로 사용하는 time steps 전처리 방식을 자주 사용하니 여기서도 그 방식을 사용하였다. 이 개념은 여기서 설명하긴 어려우므로 데이터들의 순서를 매겨준다고 생각하면 된다.

그 후 코드를 사용하여 opencv mediapipe 패키지를 활용해 손가락의 방향에 따라 움직이는 자율주행 드론을 개발한다.

3) 연구 방향

현재 연구는 activation function의 필요성과 activation function을 커스터마이징 하는 것이 과연 성능의 큰 영향을 주는지 연구하였다. 이 연구를 통해 딥러닝 과정 중 연산량의 큰 비중을 가지는 activation function의 필요성을 알아볼 수 있다. 이 연구는 데이터 수집 > 데이터 전처리 > 모델 구축 > activation function에 따른 성능 비교 > 연구결과 도출 > 드론 제작의 순을 거친다. 최종 결론은 activation function이 모델 성능에 생각보다 큰 영향을 끼쳤다.

II. 본론

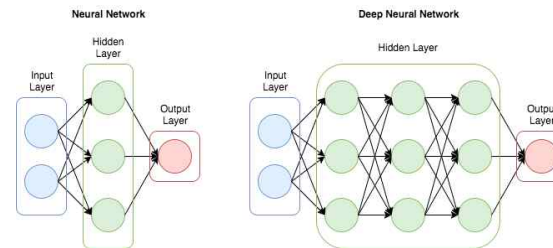
1. 딥러닝의 개념

(1) CNN모델: 딥러닝 모델은 여러 데이터의 특성들 사이에서 특징을 추출해 다른 데이터를 예측하는 작업을 수행한다. CNN모델은 이미지 데이터를 분류하고 예측하는데에 최적화되어있는 알고리즘이다. CNN모델의 특징은 이미지 데이터 안에서 각 클래스별 특징을 찾아낸다는 것이다. 예를들어 개와 고양이를 분류하는 모델을 개발한다면 내가 개발한 모델은 고양이의 수염, 고양이의 귀, 강아지의 꼬리 등의 우리 눈에 두드러지게 보이는 특성들을 학습할 것이다. 아래 그림은 CNN모델의 학습과정의 예이다.



(고양이의 특성을 학습하고 있다.)

(2) DNN모델: DNN모델은 CNN모델과 달리 이미지 데이터에선 큰 성능을 보이지 못하지만 CNN, RNN, GAN 모델 등 모든 모델의 기반기술이며 모든 모델에 필수적으로 쓰이는 기술로써 우리가 자주 얘기하던 인공지능망 즉 우리 인간의 뉴런 모양을 모방한 모델이 바로 DNN모델인 것이다. DNN모델은 다중분류, 이진분류, 연속형 데이터, 회귀문제 등 다양한 데이터에 범용적으로 사용될 수 있으며 인공지능의 기초 기반기술이라고 얘기할 수 있다.



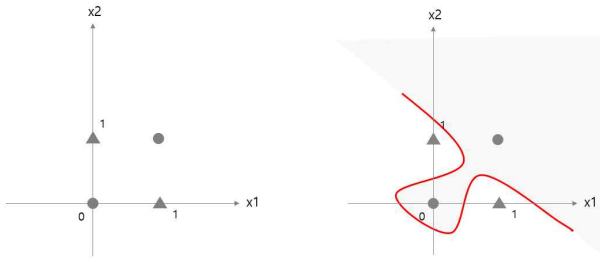
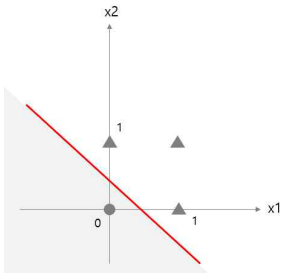
(DNN모델의 구조)

2. activation function의 개념

(1) activation function의 역할

딥러닝은 데이터들의 관계를 비선형적으로 학습해야 한다. 유명한 문제인 XOR문제로 예

시를 들어보자. 아래 그래프에선 ▲모양을 분류하기 위해선 선형적인 관계로도 충분히 분류할 수 있다. (다항함수는 선형적인 관계($y=ax^n+\dots+b$)폴로 표현 가능). 때문에 activation function이 크게 중요하지 않을 것이다.

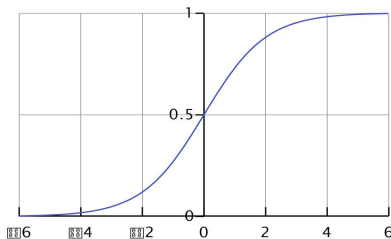


위 그래프에선 우리가 위에서 사용한 직선으로만 해당 데이터들을 분류하는것엔 무리가 있을 것이다. 그러나 직선이 아닌 곡선을 이용한다면 위 그래프의 데이터를 충분히 분류할 수 있을 것이다. activation function이 하는 일은 이러한 데이터들을 비선형적 관계로 분류할 수 있도록 만들어주는 것이다.

(2) activation function별 각각의 특징

activation function은 softmax, tanh, sigmoid, relu 함수 등 여러 가지 함수들이 있다.

- sigmoid function: $\sigma(x) = \frac{1}{1+e^{-x}} = \frac{e^x}{1+e^x} = 1 - \sigma(-x)$



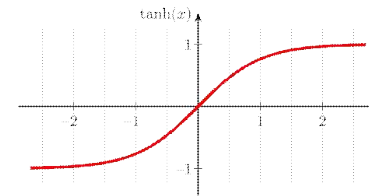
(sigmoid 함수 그래프 개형)

sigmoid 함수의 특징으로는 양수값만 가지고 점근선($y=0, y=1$)을 가지며 특정 임계값을 지나면 값이 갑작스럽게 증가한다. 이 함수는 이진분류 문제에서 모델이 각 클래스 별 확률을 반환할 때 그 확률을 0~1 사이로 변환해줌과 동시에 반환된 확률을 증폭시켜준다.

- softmax function : $\sigma(z)_i = \frac{e^{z_i}}{\sum_{j=1}^K e^{z_j}}$ OR $\sigma(z)_i = \frac{e^{-\beta z_i}}{\sum_{j=1}^K e^{-\beta z_j}}$ OR $\sigma(z)_j = \frac{e^{-\beta z_i}}{\sum_{j=1}^K e^{-\beta z_i}}$ for $i = 1, \dots, K$

소프트 맥스 함수는 K 개의 실수로 구성된 벡터를 K개의 가능한 결과의 확률 분포로 변환한다. 다중 분류 문제에서 자주 사용하는 softmax 함수는 모델이 출력한 여러개의 클래스별 확률 분포의 합을 1로 만들어준다. 예를들어 내가 사진 데이터를 입력받으면 이 사진이 가방인지, 신발인지, 상의, 하의, 목도리 등등 여러 의류의 사진을 분류하는 모델을 개발한다고 가정해보자. 모델이 학습한 후 내가 모델에게 사진을 입력하였더니 반환값이 [5, 0, 1, 0, 2, 0, 0, 1, 1] 이라고 생각해보자. 확률을 계산하기 위해선 저 분포의 합을 1로 만들어주어야 한다. 따라서 저 데이터들을 softmax function에 대입하면 [1, 0, 1/5, 0, 2/5, 0, 0, 1/5, 1/5]가 된다.

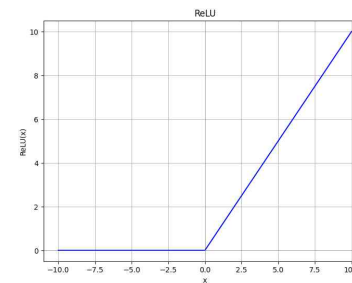
- tanh function(hyperbolic Tangent Function) : $f(x) = \frac{e^x - e^{-x}}{e^x + e^{-x}} = \frac{e^{2x} - 1}{e^{2x} + 1}$



(함수 그래프 개형)

이 함수는 sigmoid 함수와 비슷한 역할을 수행한다. 우리가 입력하는 실수값을 (-1, 1)로 압축시켜준다. sigmoid함수와 차이점은 sigmoid함수는 양수의 값만 가지지만 tanh함수는 음수의 값도 가질 수 있다.

- ReLU function : $f(x) = \begin{cases} 0 & (x < 0) \\ x & (x \geq 0) \end{cases}$



이 함수는 앞선 함수들에 비해서 식도 쉽고 그래프 개형도 단순하다. 그러나 이 활성화 함수는 CNN모델 정확히는 합성곱 연산을 수행할 때 강력한 성능을 보인다. 이 함수가 우리 팀이 activation function별 성능을 비교하게된 계기이다. 단순히 생긴 겉모습에 비해 다른 함수들보다 훨씬 성능이 좋았기 때문이다.

3. 실험 수행

(1-1) 모델 구축-CNN(이미지 데이터)

모델은 tensorflow.keras 패키지를 사용하였고 서론에서 언급한 모델 구조 그대로를 이용

하였다.

```
def test_activation(activation):
    model = keras.Sequential([
        keras.layers.Conv2D(64, kernel_size=(3, 3), activation=activation, input_shape=(28, 28, 1), padding='same'),
        keras.layers.MaxPooling2D(2),
        keras.layers.Conv2D(32, kernel_size=(3, 3), activation=activation, padding='same'),
        keras.layers.MaxPooling2D(2),
        keras.layers.Flatten(),

        keras.layers.Dense(100, activation=activation),
        keras.layers.Dropout(0.5),
        keras.layers.Dense(10, activation='softmax')
    ])

    adam = keras.optimizers.Adam(learning_rate=1e-3)
    model.compile(loss='categorical_crossentropy', optimizer=adam, metrics=['accuracy'])
    Early_stopping_cb = keras.callbacks.EarlyStopping(patience=3, restore_best_weights=True)
    history = model.fit(train_input, train_target, epochs=100, batch_size=64,
                        validation_data=(test_input, test_target),
                        callbacks=[Early_stopping_cb])

    paint_graph(history, title='{}_loss graph'.format(activation)) # 해당 activation function의 loss-epochs 그래프
```

이용한 데이터는 저작권에 걸리지 않기 위해 keras에서 제공하는 테스트용 데이터셋인 fashion_mnist 데이터셋을 활용하였다. 그 후 train_set과 validation_set으로 나누어주었다.

```
from sklearn.model_selection import train_test_split

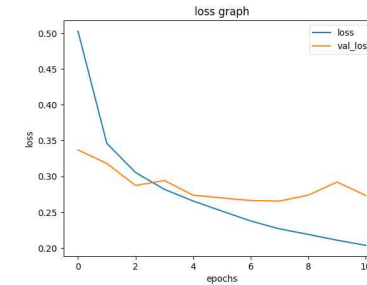
input = input.reshape(-1, 28, 28, 1)
input = input / 255.0
train_input, test_input, train_target, test_target = train_test_split(
    input, target, test_size=0.2,
    random_state = 42)
```

데이터 전처리를 깊게 들어가진 않았고 사진 데이터가 (28, 28의 2차원 흑백 이미지여서 0~255의 값의 범위를 가지는 사진을 0~1사이의 범위로 줄여주는 standard scaling만 수행하고 사진 데이터의 복잡성 증가를 위해 2차원 이미지를 3차원으로 증강시켜주었다.

(2-1) 성능 비교(CNN모델)

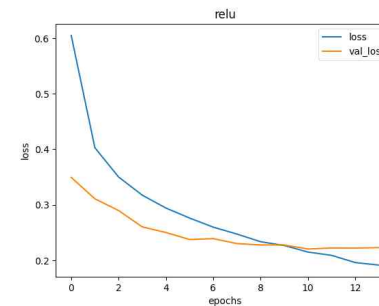
우선 activation function이 없을때에 모델의 성능값을 측정하고 각각의 activation function별로 성능값, 성능 그래프를 출력하여 대조군과 실험군을 생성한 후 각각의 결과를 비교, 분석하였다.

- No activation function



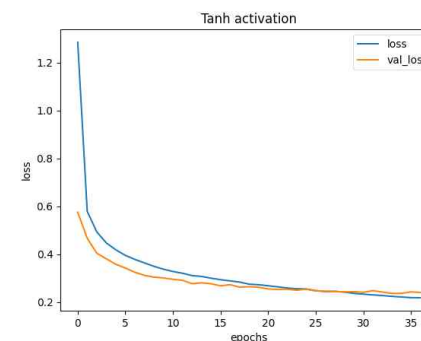
activation function이 없었을 때엔 epoch가 5~6번 정도 수행되었을 때 최적의 결과가 나왔다. 그래프를 보면 알 수 있듯 과대, 과소적합을 고려하고 보면 loss값이 0.25정도 인 것을 알 수 있다.

- ReLU activation function



우선 그래프가 두 개 모두 이상적으로 감소하고 있고 성능 자체로도 activation function을 넣었을때 0.25정도였지만 여기선 loss값이 그보다 살짝 낮은 정도로 보이는 점에 주목하면 확실히 activation function이 있는 것이 성능에 더 좋은 영향을 주는 것은 분명해 보인다.

- tanh activation function

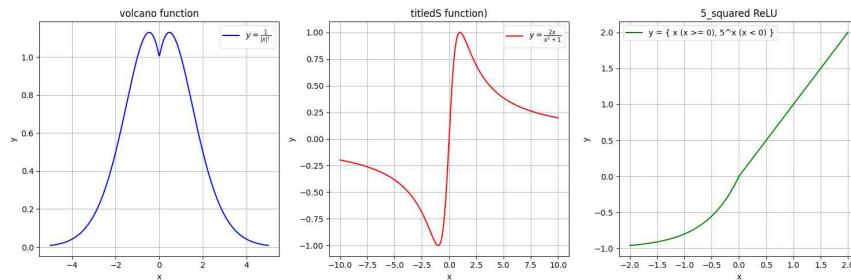


tanh 함수는 다른 함수들에 비해 val_loss와 train_loss의 값이 큰 차이 없이 완만하게 같이 감소한다. 이를 통해 이 함수는 다른 함수들과 달리 안정적으로 감소하는 loss값을 만들 수 있다는 것을 알 수 있다. 또한 activation function이 학습에 안정성을 추가한다는 점을 알 수 있었다.

(3-1) activation function customizing(CNN-이미지 데이터)

우린 위의 결과로 activation function이 학습에 꼭 필요하다는 것을 알았다. 그리하여 자주 사용하는 activation function이 아닌 우리가 직접 함수를 만들어서 activation function을 만들고 이를 학습에 사용한 후 성능을 비교해 보았다.

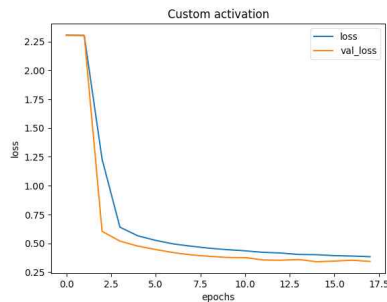
- 1. volcano function : $y = \frac{1}{|x|!}$
- 2. tiltedS function : $y = \frac{2x}{x^2 + 1}$
- 3. 5_squared ReLU function : $y = \begin{cases} x & (x \geq 0) \\ 5^x & (x < 0) \end{cases}$



우리가 직접 만든 activation function은 이렇게 총 3개로 volcano function과 tilted function은 -2~2 까지의 범위를 매우 크게 변화시키도록 하였고 5_squared ReLU함수는 ReLU함수에서 음수값은 0으로 만들어 버리는 점이 음의 데이터 또한 어떠한 의미를 가질 수 있다는 생각 때문에 x<0 일때의 정보를 완전히 반환하진 않더라도 어느정도 남길 수 있도록 하기 위해 제작하였다.

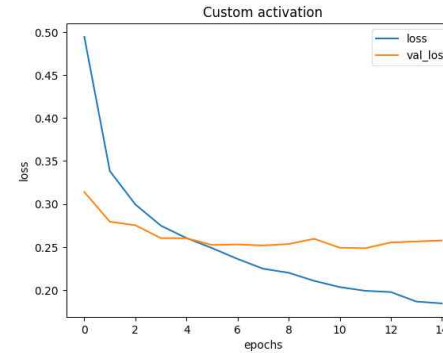
- custom activation 실험 결과

1. volcano function



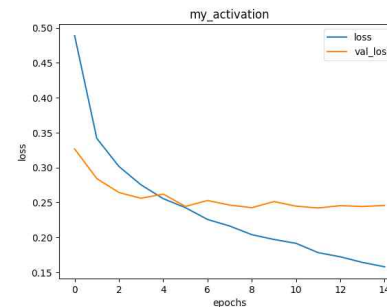
volcano function은 학습 결과가 activation function을 안넣었을때보다 더 성능이 낮게 나왔다. 이 결과를 통해 activation function이 확실히 학습에 큰 영향을 주지만 마냥 좋은 결과를 내어주진 않고 가끔은 단순하거나 선형적인 관계로도 충분히 좋은 성능을 낼 수 있다는 것을 알아내었다.

2. tiltedS function



이번 결과 또한 성능이 좋지 않게 나왔다. 위의 volcano function과의 공통점을 놓고보면 Image 데이터에서나 CNN모델에선 출력값이 낮은 (0.01, 0.1, 1 등)값을 증폭시켜서 학습에 영향을 주도록 하면 성능이 낮게 나오게 된다는 것을 알게 되었다. 우리가 예상하기론 Image 데이터에선 특징을 찾는 것이 중요한데 CNN모델에선 중요한 특징에 큰 값을 주기 때문에 큰 값을 증폭시키지 않고 작은 값을 증폭시키는 이 함수들이 잘 맞지 않는 것 같다.

3. 5_squared ReLU



이번에도 성능이 그리 좋진 않지만 위 그래프들과 비교하면 그나마 괜찮다고 볼 수 있다. 그러나 ReLU함수와 비교하였을때 확실히 성능이 떨어지므로 Image나 CNN모델에선 음의 값을 같은 데이터는 없애버리는 것이 학습에 조금 더 도움이 될 수 있다는 것을 알게되었다. 또한 과대적합이긴 하지만 그래도 모델이 위 그래프들의 train_loss 보단 더 낮은 train_loss를 가지기 때문에 충분히 activation function으로 활용할 수 있는 기회가 있을 수 있다고 생각하였다.

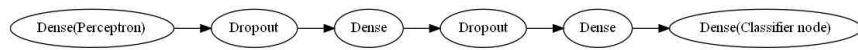
(1-2) 모델 구축(DNN모델, 연속형 데이터(회귀문제))

모델은 tensorflow의 keras.layers.Dense를 이용하여 DNN구조의 모델을 만들었다. 데이터는 저작권에 걸리지 않는 sklearn의 fetch_california_housing 데이터를 이용하였다. 그리고 이 데이터 또한 데이터 핸들링이 연구의 주 목적이 아니므로 최소한의 차원 축소와 standard scaling을 수행하고 train_set과 validation_set으로 나눠주었다.

```
def test_activation(activation, title=None, learning_rate=1e-4, patience=3, epochs=100, return_list = False, no_limit=False):
    from graph import paint_graph
    model = keras.Sequential([
        layers.Dense(128, activation=activation),
        layers.Dropout(0.1),
        layers.Dense(64, activation=activation),
        layers.Dropout(0.1),
        layers.Dense(32, activation=activation),
        layers.Dense(1)
    ])

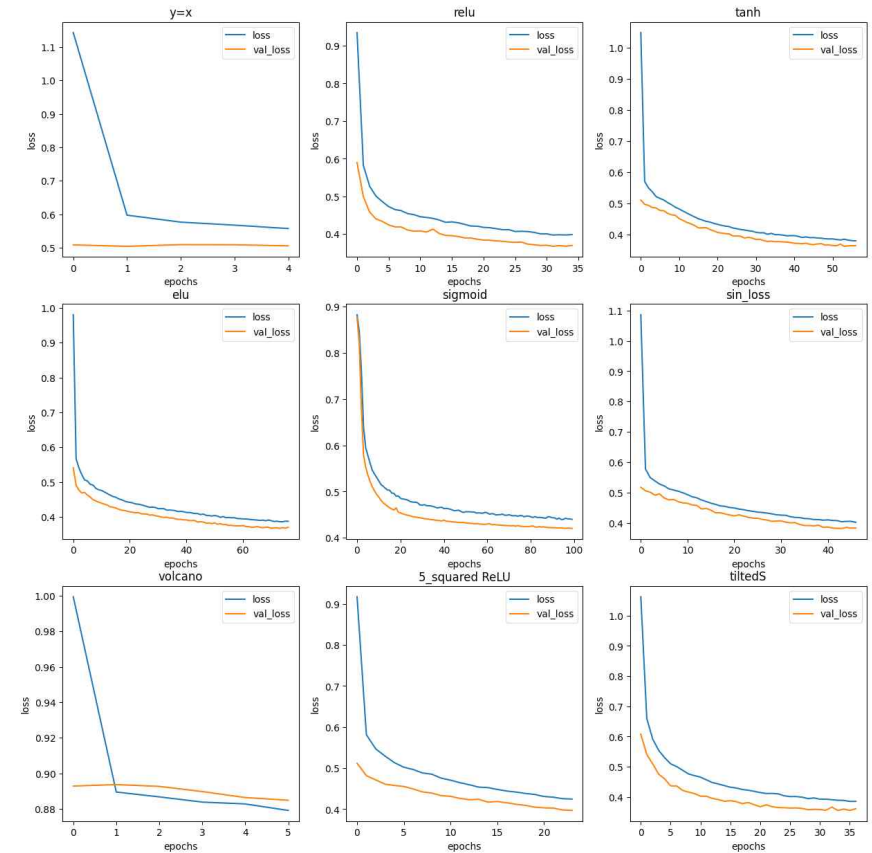
    adam = keras.optimizers.Adam(learning_rate=learning_rate)
    model.compile(loss='mean_absolute_error', optimizer=adam)
    Early_stopping_cb = keras.callbacks.EarlyStopping(patience=patience, restore_best_weights=True)
    if no_limit:
        history = model.fit(train_input, train_target, epochs=epochs,
                            validation_data=(test_input, test_target))
    else:
        history = model.fit(train_input, train_target, epochs=epochs,
                            validation_data=(test_input, test_target),
                            callbacks=[Early_stopping_cb])
    paint_graph(history, title=title) # 해당 activation function의 loss-epochs 그래프를 그려주는 함수

    if return_list:
        return {title:history}
(모델 구조)
```



(2-2) 성능 비교

이번에도 아까와 마찬가지로 activation function을 넣지 않은 모델 loss-epochs값을 우선 출력하였다. 그 후 여러 activation function들과의 성능을 비교해 보았다. 이번엔 특별히 sin함수도 activation function으로 사용하였다. 왜냐하면 데이터가 연속형 데이터인 만큼 주기성을 가질 수 있는데 sin함수의 특징이 주기성을 가지는것이므로 이가 도움이 될 수 있다고 생각하였다.



(elu그래프는 ReLU함수의 진화형) 우선 아무 activation function도 없는 y=x activation 형태가 가장 성능도 낮고 학습 그래프도 좋지 않게 나왔다. 그리고 image학습에서도 뛰어난 성능을 보인 ReLU함수가 여기서도 좋은 성능을 보였고 tanh함수가 그보다 조금 더 괜찮은 학습 결과를 보여주었다. 그리고 의외인점이 우리가 직접 만든 titledS 함수가 생각보다 성능이 잘 나왔다. 그리고 또한 연속형 데이터는 주기성을 가지므로 activation function도 주기를 가진다면 모델 성능이 향상될것이라 예측하였지만 sin_loss 그래프는 생각보다 성능이 크게 향상되지 않았음을 볼 수 있다. 이번 학습 결과를 통해서 activation function을 커스터마이징 하는 것이 생각보다 모델의 성능에 큰 영향을 끼칠 수 있고 직접 데이터에 맞는 activation function을 고안하고 만들어 내는 것이 모델 성능 향상의 하나의 방법이 될 수 있다는 점을 알게 되었다.

- 활성화 함수 비교 과정에서의 핵심 코드

4. 이미지 인식을 이용한 드론 제작

1. 프로젝트 동기

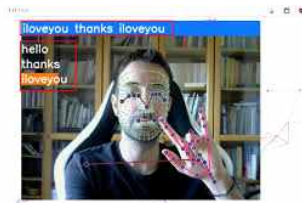
위에서 설명한 CNN 인공지능을 활용하여 어떤 프로젝트를 할 수 있을까 고민하던 중 처음에는 드론에 카메라를 장착하여 이 카메라로 찍은 영상을 학습시킨 CNN 모델을 통해 이미지를 인식하여 여러 임무를 수행하도록 하려 했으나 이 드론 카메라 사용에 대한 인터넷 상의 정보가 너무 부족하여 노트북의 웹캠의 영상을 불러와 손가락의 방향을 인식해주는 인공지능 모델을 구현하여 드론의 움직임을 통제하는 프로젝트를 시작하게 되었다.

2. 프로젝트 배경

- 코드론 II : 이 프로젝트에서는 코드론 II를 사용한다. 이 코드론 II는 코딩 자율 드론으로 누구나 쉽게 직접 코딩하여 드론을 제어할 수 있고 다양한 기능을 가지고 있다. 파이썬을 이용해 쉽게 직접 코딩하여 제어할 수 있다는 장점 때문에 우리는 이 코드론 II를 사용하여 노트북 웹캠에 보여지는 손가락의 방향을 인식하여 그 방향으로 이동하는 드론을 제작하게 되었다.

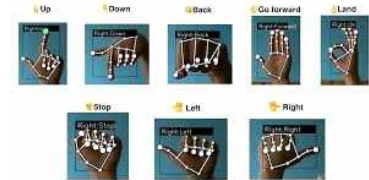
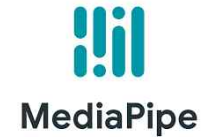


- openCV(Open Source Computer Vision Library) : 이 패키지는 컴퓨터 비전과 이미지 처리 작업을 위한 라이브러리이다. Python, C++, Java 등 여러 프로그래밍 언어를 지원하며, 실시간으로 이미지와 비디오를 처리할 수 있다. 이는 다양한 알고리즘과 기능을 제공하여 얼굴 인식, 객체 추적, 영상 분할, 장면 재구성, 영상 필터링, 특징 검출 및 추출 등을 쉽게 구현할 수 있게 해 준다.



- mediapipe : mediapipe는 google에서 개발한 그로스 플랫폼 프레임워크로 다양한 실시간 인식

및 추적 작업을 수행 할 수 있다. 이 중 MediaPipe Hands는 손동작 인식을 위한 고급 솔루션으로 실시간으로 손의 랜드마크를 인식하고 추적하는 기능을 제공한다.



3. 프로젝트 진행

- 드론 제작 : 우선 드론 키트의 드론을 조립하고 조종기와 드론 간 페어링을 마친 후 시험 비행을 통해 드론의 동작을 확인했다. 드론은 문제없이 날았으나 자동 착륙 과정이 약간 위험했고 조종 능력이 부족하여 많은 기능을 시험해 보지는 못 했다. 드론의 정상 작동을 확인할 수 있었다.



- 이미지 인식 모델 제작 및 드론 제어 프로그램 : 다음으로는 파이썬 프로그래밍 언어를 이용해 손가락의 방향을 인식하는 인공지능 모델을 구현했다. 여기서 우리는 파이썬의 openCV, mediapipe, e_drone 패키지를 사용하였다.

필요한 패키지 설정 : 이미지 인식 및 드론 제어에 필요한 openCV, mediapipe, e_drone 패키지 설정

기본 설정 : mediapipe 패키지의 손 인식 모델과 웹캠 캡처를 초기화하고 드론 객체를 생성하고 초기화한다.

```

drone.py > ...
1 import cv2
2 import mediapipe as mp
3 from time import sleep
4 from e_drone.drone import *
5 from e_drone.protocol import *
6
7 # Mediapipe 손 인식 모델 초기화
8 mp_hands = mp.solutions.hands
9 hands = mp_hands.Hands(max_num_hands=1)
10 mp_draw = mp.solutions.drawing_utils
11
12 # 웹캠 캡처 초기화
13 cap = cv2.VideoCapture(0)
14
15 drone = Drone()
16 drone.open()
17

```

메인 루프 : 드론을 이륙시키고 웹캠에서 프레임を読み어온다. 프레임의 BRG값을 RGB값으로 변환한 후, 손 인식 모델을 사용해 손의 랜드마크를 추출하고 프레임의 크기를 저장한다.

```

18 while True:
19
20     drone.sendTakeOff()
21     ret, frame = cap.read()
22     if not ret:
23         break
24
25     # 프레임을 BGR에서 RGB로 변환
26     frame_rgb = cv2.cvtColor(frame, cv2.COLOR_BGR2RGB)
27     results = hands.process(frame_rgb)
28
29     height, width, _ = frame.shape
30

```

손 인식 및 방향 결정 : 손이 인식되었는지 확인하고 인식되었으면 검지 손가락 끝과 다른 손가락 끝의 랜드마크 인덱스를 설정하고 검지 손가락 끝과 다른 손가락 끝의 x, y 좌표를 계산한 후 손가락 끝점을 화면에 출력한다.

```

31 # 손가락 끝점의 x, y 좌표
32 if results.multi_hand_landmarks:
33     for hand_landmarks in results.multi_hand_landmarks:
34         # 검지 손가락 끝의 랜드마크 인덱스
35         index_finger_tip_idx = 8
36         other_finger_indices = [4, 12, 16, 20]
37
38         # 검지 손가락 끝의 x, y 좌표
39         index_finger_x = hand_landmarks.landmark[index_finger_tip_idx].x * width
40         index_finger_y = hand_landmarks.landmark[index_finger_tip_idx].y * height
41         (variable) hand_landmarks: Any
42
43         # 다른 손가락 끝의 x
44         other_fingers_x = [hand_landmarks.landmark[idx].x * width for idx in other_finger_indices]
45         other_fingers_y = [hand_landmarks.landmark[idx].y * height for idx in other_finger_indices]
46
47         # 손가락 끝점 그리기
48         cv2.circle(frame, (int(index_finger_x), int(index_finger_y)), 10, (0, 255, 0), cv2.FILLED)
49         for x, y in zip(other_fingers_x, other_fingers_y):
50             cv2.circle(frame, (int(x), int(y)), 10, (255, 0, 0), cv2.FILLED)
51

```

검지 손가락의 x, y 좌표와 다른 손가락의 x, y 좌표의 최댓값, 최솟값의 차이를 분석하여 검지 손가락과 다른 손가락들 사이의 상대적 위치를 계산하고 값에 따라 direction 변수에 방향을 저장한다.

드론 제어 및 시각화 : direction 변수에 저장된 값에 따라 드론을 제어하고 프레임에 방향 텍스트를 출력한다.

종료 처리 : 결과 프레임을 화면에 보여주고 q키를 누르면 드론을 착륙시키고 루프를 종료한다. 루프를 종료한 후에 연결을 해제하고 프로그램을 종료한다.

```

51 # 방향 결정
52 direction = ""
53
54 # 유감스럽게도 이 코드에선 상하좌우가 반대입니다
55
56 right_range = min(other_fingers_x) - index_finger_x
57 left_range = index_finger_x - max(other_fingers_x)
58 down_range = index_finger_y - max(other_fingers_y)
59 up_range = min(other_fingers_y) - index_finger_y
60
61 if left_range > 0:
62     if up_range > 0:
63         if up_range > left_range:
64             direction = 'go'
65         else:
66             direction = 'left'
67     else:
68         (variable) direction: Literal['back']
69         if d:
70             direction = 'back'
71         else:
72             direction = 'left'
73
74 else:
75     if up_range > 0:
76         if up_range > right_range:
77             direction = 'go'
78         else:
79             direction = 'right'
80     else:
81         if down_range > right_range:
82             direction = 'back'
83         else:
84             direction = 'right'
85
86 # 방향 텍스트 출력
87 if direction:
88     cv2.putText(frame, direction, (10, 50), cv2.FONT_HERSHEY_SIMPLEX, 1, (0, 0, 255), 2)
89     if direction == 'go':
90         drone.sendControlPosition(0, 0, 1.0, 1, 0, 0)
91     elif direction == 'back':
92         drone.sendControlPosition(0, 0, -1.0, 1.5, 0, 0)
93     elif direction == 'right':
94         drone.sendControlPosition(0, -1.0, 0, 0.5, 0, 0)
95     elif direction == 'left':
96         drone.sendControlPosition(0, 1.0, 0, 0.5, 0, 0)
97     else:
98         drone.sendControlWhile(0, 0, 0, 0, 1)
99
100 # 손 랜드마크 그리기
101 mp_draw.draw_landmarks(frame, hand_landmarks, mp_hands.HAND_CONNECTIONS)
102

```

```

101 # 결과 프레임을 보여줌
102 cv2.imshow("Hand Tracking", frame)
103
104 # 'q' 키를 누르면 종료
105 if cv2.waitKey(1) & 0xFF == ord('q'):
106     drone.sendLanding()
107     sleep(5)
108     break
109
110 # 자원 해제
111 drone.close()
112 cap.release()
113 cv2.destroyAllWindows()

```

4. 결과 : 최종적으로 노트북 웹캠의 프레임 속의 손을 추출하여 검지 손가락이 가리키는 방향에 따라 움직이는 드론 및 프로그램을 제작하였다.





Ⅲ. 결론 및 소감

- 연구 결과:

activation function은 딥러닝 학습 과정에서 중요한 역할을 수행하고 있고 학습 성능에 큰 영향을 끼친다. 또한 해당 모델이 처리하는 데이터의 종류와 특징에 따라 해당 모델에 맞는 activation function이 각각 다를 수 있다. 또한 관습적으로 사용하는 sigmoid, softmax, relu, tanh 함수 말고도 자신이 직접 해당 데이터에 잘 맞는다고 생각하는 activation function을 사용한다면 모델 성능 향상에 큰 도움을 줄 수 있다. 또한 이 연구에선 평가지표를 mae, acc등 범용적일 순 있지만 데이터의 특화된 평가지표가 아니므로 이 연구 과정에서 평가지표를 바꾸게 되면 더 유의미한 결과가 나올 수 있다. 때문에 activation function에 대한 연구는 여기서 멈추지 않고 지속되어야 할 것이다.

[마치면서]

평소 딥러닝 모델을 구현할 때 아무생각없이 activation function을 사용한다거나 습관적으로 relu함수를 활용하였는데 이번 실험 결과를 통해 앞으로 아무생각없이 아무 함수나 사용하면 안되었다는 생각이 들었고 과연 optimizer 또한 이런 성능 차이가 있을지 궁금해지게 되었다. 그리고 딥러닝에 대해서 더 공부하게 되면서 딥러닝이 매우 추상적인 학문이고 아직 연구되어야 할 분야가 많이 쌓여있다는 것을 느끼게 되었다. 그리고 데이터를 좀 더 복잡한 것을 가지고 조금 더 많은 연산량을 처리할 수 있는 환경이 갖추어져 있었으면 연구 결과가 조금 더 정밀하고 좋았을 것이라는 아쉬움을 느끼게 되었다. 또한 평가지표를 mae, acc등 단순한것만 사용하여 좀 아쉬움이 있었지만 나중엔 Confusion Matrix같은 여러 평가 지표들을 다양한 데이터 특성에 맞게 사용하고 성능을 비교해보고 싶다. 그리고 또한 드론을 직접 제작해보면서 소프트웨어는 이상적인 환경을 제공하므로 가끔은 오류가 발생하긴 해도 우리가 원하는 바를 만들고 실행시킬 수 있었지만 드론을 제작해보니 현실에선 생각보다 많은 문제점과 변수가 있다는 것을 깨닫게 되었다. 그리고 아무리 친한 친구들과 프로젝트를 진행한다고 하더라도 분업이 생각보다 힘들고 팀원들과 협업하는 것이 어렵다는 것을 알게되었다. 그렇지만 최종적으로 서로가 서로에게 많은 도움이 되었던 것 같고 정말 뜻깊은 시간이었던 것 같다. 나중엔 자율주행 드론에 카메라를 달아서 드론이 직접 길을 찾고 드론이 사람을 따라다니는 애완드론을 제작해보고 싶다.

소스코드 링크: https://github.com/ak45aaa/Inje_HighSchool_academic_festival

학번 이름	활동 소감
20915 이준성	이번 기회로 딥러닝의 활성화함수에 대해 많이 알아갈 수 있었다. 다양한 활성화 함수를 적용해보고 또 직접 활성화 함수를 만들어 사용해보기도 하면서 많이 쓰이는 활성화함수에는 다 이유가 있구나 라는 생각이 들었다. 또한 이러한 딥러닝이 적용된 이미지 인식 기술을 우리가 정말 쉽게 사용할 수 있음에 놀랐고 이를 드론 제어에까지 확장시켜 볼 수 있어 좋았다. 이번에는 손가락 방향 인식을 4방향 밖에 하지 못 했지만 나중에 더 발전시켜 3차원의 6방향을 모두 인식하여 그에 따라 움직이는 드론을 만들고 싶다.
20916 이준혁	이번 기회로 아무생각없이 사용하는 모든 것들에 의구심을 품고 호기심이 생기게 되었다. 딥러닝의 활성화 함수를 연구하면서 활성화 함수가 아무렇지 않아 보이더라도 생각보다 큰 비중을 차지하고 있는 과정인 것을 알게되어 신기하였다. 또한 이번 연구에서 acc(Accuracy)만을 평가지표로 사용하였지만 다른 여러 평가 지표들이 있다는 것을 알게되었고 나중에 이 평가지표들을 사용해서 또 연구를 진행하여보고 싶다. 또한 팀 협업이 생각보다 어렵다는 것을 느꼈지만 그만큼 잘만 협업하면 엄청난 효율성을 얻을 수 있다는 깨달음을 얻게 되었다. 그리고 드론을 제작하면서 현실은 이론과는 다른 많은 변수들이 있어서 프로젝트를 수행할 때 고려해야 하는 점이 더 많아서 힘들었지만 그만큼 결과물이 잘 나와주어서 기분이 좋았다.
21006 문준호	인공지능이 많이 발전하며 우리 세상에서 더 이상 필수불가결한 존재가 되어가고 있다. 올해 인공지능과 관련된 프로젝트를 많이 진행해보며 머신러닝, 딥러닝에 대한 이해가 필요한 시점이라고 느꼈다. 그런 상황에서 학술제에 인공지능과 관련된 주제로 활성화 함수에 대한 주제로 발표를 진행하게 되었다. 일반적으로 딥러닝을 진행할 때 여러 종류의 활성화 함수 중 무언가를 사용하는 것이 보편적이었다. 그러나 이번 주제는 활성화 함수의 필요성에 대한 내용이었고 이를 토대로 실제 테스트까지 진행해볼 수 있었다. 평소 자주 사용하던 활성화 함수 없이 딥러닝의 성능을 이끌어낼 수 있을까 하는 주제가 신선하게 다가왔고 특히 이 주제로 드론 운행 테스트를 진행해본 점이 인상깊었다. 카메라 인식과 인공지능의 학습을 통해 손가락 방향으로 드론을 제어하는 아이디어였는데, 활성화 함수의 유용성을 테스트하기에 좋은 주제였던 것 같다. 상하좌우 앞뒤 6방향을 모두 구현하지 못한 점은 아쉽지만 실험 결과는 구할 수 있어 만족했고, 이후에 원했던 대로 6방향을 모두 인식해 제어가 가능한 드론으로 발전시켜보고 싶다. 이번 프로젝트는 팀원들과 함께 정보 사회의 주요 기술인 인공지능을 주제로 협력해 여러 의문점을 해결할 수 있는 기회였던 것 같다. 다음에도 이런 기회가 있으면 좋겠다.

2024 인제고등학교

학술제 연구보고서 윤리 준수 서약서

대표저자(대표학생) : 이준혁

연구보고서 제목 : 활성화 함수의 중요성의 고찰과 자율주행 드론 구현

본 연구보고서는 다음과 같은 사항을 확인하였습니다. 만약 이를 준수하지 않았을 경우 이로 인해 발생할 수 있는 모든 불이익을 감수할 것을 서약합니다.

1. 연구보고서 결과에 중대한 영향을 미칠 수 있는 자료 및 분석 결과를 조작하거나 왜곡하지 않고, 결과를 진실하고 공정하게 제시하였습니다.
2. 타인의 지적 재산을 표절 또는 도용하는 등의 부정행위를 하지 않았습니다.
3. 연구의 대상이 되는 사람에게 연구와 관련 있음을 알렸으며, 연구내용에는 연구대상의 신원을 알 수 있는 어떤 정보도 기재하지 않았습니다.
4. 이전의 모든 교내외에서 실시한 대회/발표회에 제출한 연구보고서가 아니며 기존 제출된 연구보고서를 부분적으로 수정한 보고서가 아닙니다.
5. 발표회 관련 계획서와 제출서류 안내 등을 확인하였고 모든 사항을 숙지하였습니다.
6. 본 연구보고서의 내용에 모든 책임을 지겠습니다.

2024 년 6 월 21 일

대표저자 : 이준혁 (이준혁)

제 2 저자 : 이준성 (이준성)

제 3 저자 : 문준호 (문준호)