Tracking camera with Raspberry

어벤저스

원: 김봉진, 김원재 이현섭,정국명

발 표일: 2021.10.01.





목 차 Contents

- 01 팀명-팀원-역할소개
- 02 프로젝트소개
- 03 프로젝트 추진배경 및 필요성
- 04 프로젝트목표
- 05 프로젝트 내용
- 06 사용된 기술 및 환경
- 07 Prototype 결과
- 08 추진계획 대비 성과
- 09 Lessons & Learned

팀명-팀원-역할 소개

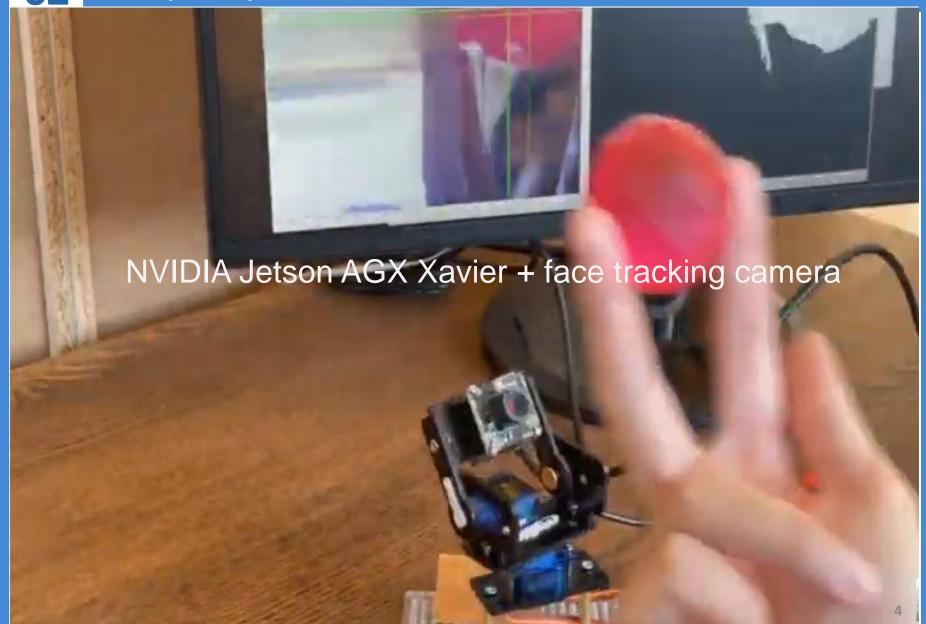


김봉진 - 기획 및 프로그래밍

김원재 - 기획 및 프로그래밍

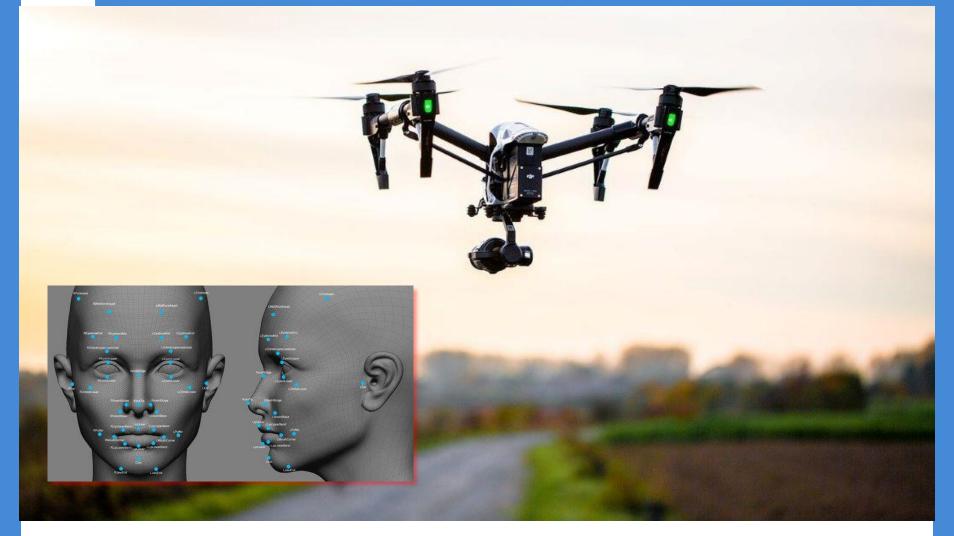
이현섭 - 기획 및 기록, 프로그래밍

정국명 - 기획 및 기록



03

프로젝트 추진배경 및 필요성



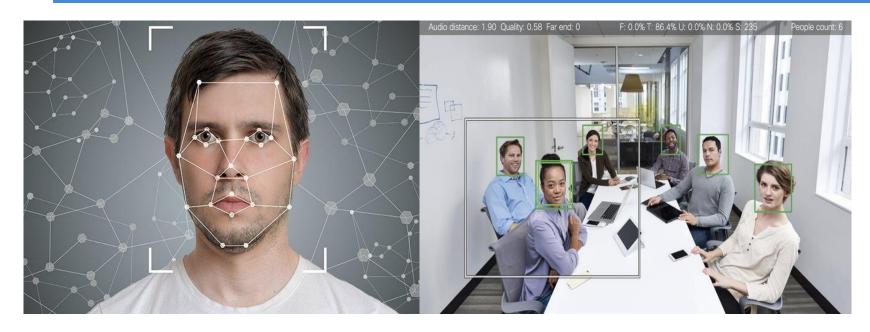
자율 비행 드론 개발을 위해 안면추적 기능 구현



PC + camera의 환경이 아닌 Raspberry Pi와 Python, openCV를 활용하여 안면인식, 추적 프로그램 개발 및 tracking camera 구현

05

프로젝트 내용



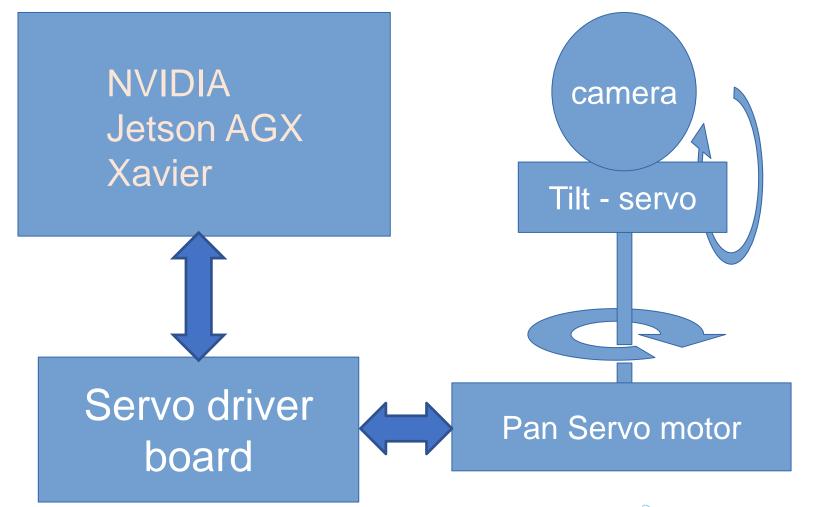
PC환경을 제외하고 Python, openCV를 활용하여 안면인식, 추적 프로그램 개발 및 tracking camera 구현

<u>문제점</u>

- 1. Raspberry Pi에서 환경구성(dlib, 미디어 파이프 라이브러리 setup 등)의 어려움
- 2. 시스템 점유율, OpenCV만의 비디오 처리 속도 저하
- 3. 트랙킹시 안면 이동 속도와 서보모터 회전 속도의 싱크(저속 -> 고속)

해결점

- 1. Mediapipe의 페이스 디텍팅 구현에 최적인 H/W 환경을 찾아냄
- 2. NVIDIA Jetson AGX Xavier 에서 미디어파이프, 서보용 드라이브(adafruit_servokit) 빌드
- 3. 서보모터 회전 증가분(1도씩 증가 -> 변경 각도 계산후 다이렉트 이동)



사용 된 기술 및 환경

NVIDIA Jetson AGX Xavier



- 1. Media pipe Jetson AGX Xavier 에 setup후 안면인식 실행
- 2. Jetson AGX Xavier와 2-axis 서보모터 카메라를 연동
- 3. 안면인식 박스의 중심점 좌표를 camera가 트랙킹하도록 서 보모터 칼리브레이션 수행
- 4. 카메라와 서보모터 고정용 mount 모델링 후 3D프린팅 장착



PCA9685 Servo Driver





2-axis Servo motor camera

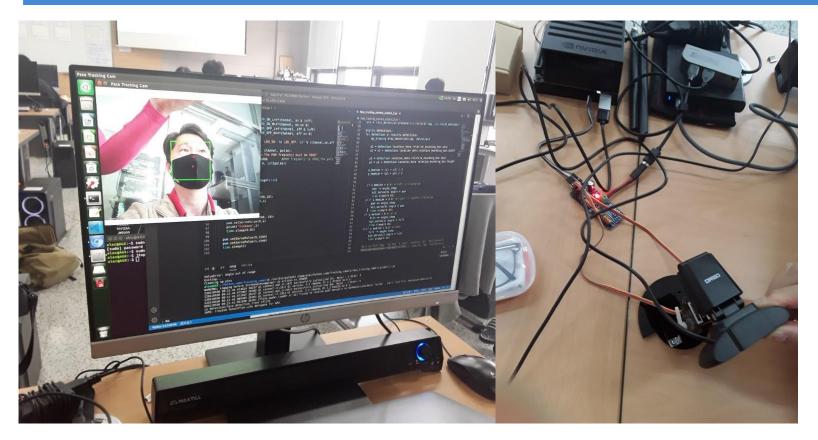
Prototype 결과



- 1. Jetson AGX Xavier의 mediapipe에서 페이스 디텍팅(영상인식 마킹)과 서보모터 연동 프로그램을 얼마나 간단하게 짜는지가 부각된 문제점 이었음.
- 2. 미디어 파이프 라이브러리는 페이스, 모션, 손가락등을 인식하게 할 수 있음.
- 3. 본 프로젝트에서는 페이스 디텍팅으로 한정하였으나 향후 드론에 페이스디텍팅, 제스쳐인식 구현 예정임.

08

추진계획 대비 성과



- 1. Jetson AGX Xavier에 OpenCV, mediapipe 빌드 성공
- 2. 임베디드 시스템에서 페이스 트렉킹, 제스쳐 인식 구현 성공으로 실사용 가능한 소형 시스템 패키지화 가능함
- 3. 페이스 트렉킹 이동 속도와 서보모터 이동 속도의 싱크로율 증가에 성공

- 1. 김봉진 : 가. OpenCV 를 이용한 얼굴인식 나. python usb-serial communicaiton
- 1. 김원재: 페이스 디텍팅을 임베디드 시스템에서 구현하려니... 수없는 자료 수집과 잘못된 정보로 무한 삽질까지 경험하였으나 배움에 매우 즐거웠음.
- 1. 이현섭 : 금번 프로젝트 덕분에 팀원들에게 많은 것을 배울 수 있었습니다.
- 1. 정국명 : 보다 촘촘하고 세밀하게 보는 습관으로 완성도 높은 결과물을 만들어 내자.

Thank You

Q&A