國立數學暨資訊教育學系人工智慧與資訊教育組 人工智慧教育專題製作(一) 期末報告

題目:資源回收分類結合影像辨識(鋁箔包、寶特瓶、紙餐盒)

專題指導教授: 周建興教授

班級:數資三AI 資教組

學號:111013210

姓名:洪郁涵

日期:113年1月

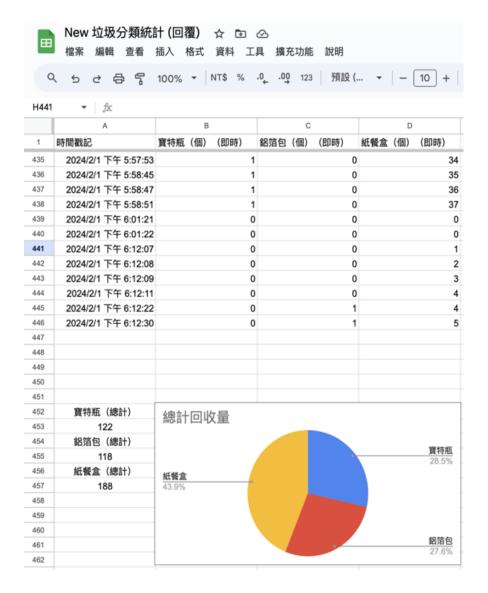
一、簡介:

以MIT App Inventor 的 Personal Image Classifier (PIC) Tools 自訂神經網路視覺辨識系統來訓練以下三種資源回收物(鋁箔包、寶特瓶、紙餐盒),可透過 kaggle 下載資源回收物的資料庫圖片,並進行訓練,最後把訓練好的模型上傳到 MIT App Inventor 2專案中。編寫 MIT App Inventor 2程式後,再透過 MIT App Inventor 2的 microbit_Uart 元件發送控制字元給micro:bit,並編寫 micro:bit程式,然後 micro:bit接到指令字元之後就會執行對應的動作(控制對應垃圾桶的開與關),再透過 App Inventor上傳辨識的資料到 Google 試算表。

專題成果影片連結及辨識資料的統計結果如下:

1. 專題成果影片:https://youtu.be/P4mDqdWVWiI

2. 辨識資料的統計結果:



二、專題材料與工具:

- ➤ Android 手機 * 1
- ▶ BBC micro:bit 微控制板 新版 V2.21 * 1
- ▶ [DFRobot] micro:bit 電機驅動擴充板 * 1
- ▶ 伺服馬達 SG90 TOWER PRO 1.8KG 扭力) * 3
- ▶ 紙盒 * 3
- ▶ 吸管 *1 (剪成三段)
- 辨識圖卡(鋁箔包、寶特瓶、紙餐盒) * 任意個

三、參考資料:

- https://blog.cavedu.com/2019/12/25/microbit-mit-app-inventor-robot/
- https://blog.cavedu.com/2020/03/09/app-inventor-google/

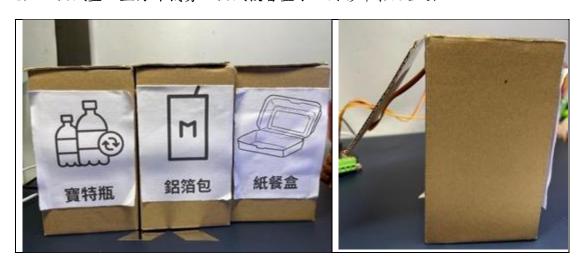
四、執行流程如下:

- 1. App inventor 透過藍芽連接 micro:bit
- 2. PIC 影像辨識準備完成
- 3. 拍照取得圖片並進行辨識
- 4. 回傳辨識結果並顯示於畫面
- 5. 透過藍芽傳送指令到 micro:bit, 並藉由 micro:bit 控制對應的伺服馬達開啟與關閉
- 6. App inventor 上傳辨識資料到 Google 試算表

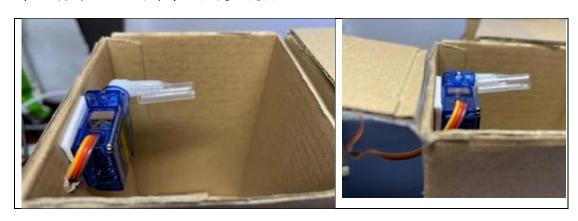
五、實際操作

Step 1 :硬體組裝

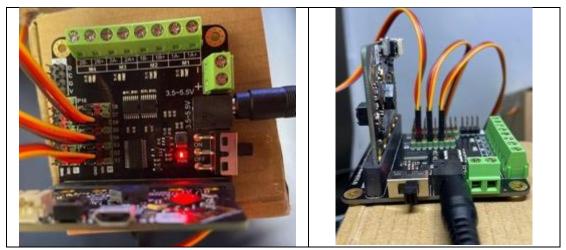
1. 三個紙盒,並另外裁剪一個紙板當蓋子,用膠帶黏貼上去。



2. 將伺服馬達安裝上去,並將吸管貼在半邊舵柄上(延伸其長度)(長度可適時地調整),並將線穿洞從後方繞出。



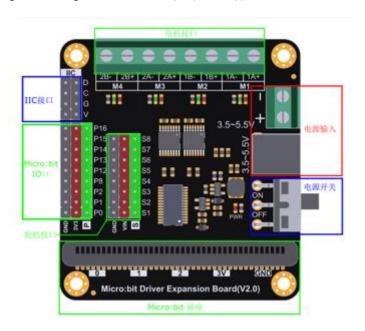
3. 馬達的線分別接在 S2、S4、S6, 然後將 micro: bit 插上去, 並接上電源線, 打開其開關。



(實特瓶垃圾桶的伺服馬達的線我接在 S2、鋁箔包垃圾桶的伺服馬達的線我接在 S4、紙餐盒垃圾桶的伺服馬達的線我接在 S6)

補充介紹:

[DFRobot] micro:bit 電機驅動擴充板功能介紹



(圖片來源為 DFROBOT 官網:

https://wiki.dfrobot.com.cn/_SKU_DFR0548__micro_bit 电机驱动扩展板#. E7. AE. 80. E4. BB. 8B)

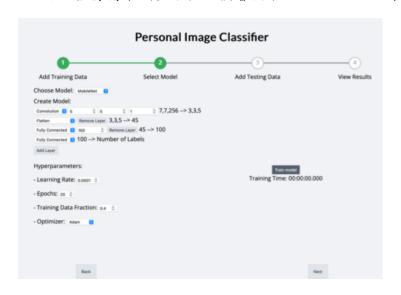
Step 2: 訓練模型

使用 MIT App Inventor 的 <u>Personal Image Classifier</u> 網站來訓練以下三種資源回收物(鋁箔包、寶特瓶、紙餐盒) ,可透過 <u>kaggle</u> 下載資源回收物的資料庫圖片,並進行訓練,最後把訓練好的 . model 檔上傳到 App Inventor 專案中。

1. 新增並命名標籤,並把圖片匯入進去(在此 a 類別我設為寶特瓶,b 類別為 鋁箔包,c 類別為紙餐盒)

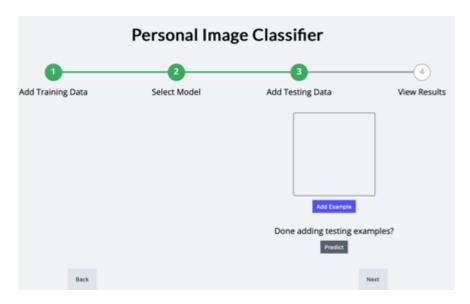


2. 可以根據需求調整數值,接著按下 train model 開始訓練模型



(1) 訓練週期(Epochs) : 當一個完整的數據集通過神經網絡一次並且返回了一次,這個過程稱為一個「訓練週期(Epochs)」。訓練愈多次理論上會有更好的準確度,但是所需的時間也會愈久。

- (2) 訓練數據分數 (Training Data Fraction) : 用於訓練的數據集比例。
- 3. 可增加模型內沒有的照片並進行測試,接著看辨識結果如何



4. 訓練完成後,按下download model(下載模型)



Step 3 : app inventor 編寫影像辨識程式

● 手機介面



● 元件說明如下:

▶ 擴充元件:

- personal ImageClassifier 元件(簡稱 PIC 元件)(需另外匯 入 .aix 檔)
- micro:bit_Uart 元件,用於發送訊號給 microbit(需另外匯 入 .aix 檔)
- BluetoothLE 元件,用於進行藍牙通訊(需另外匯入 .aix 檔)
- ▶ 連結藍芽連線的按鈕(connect)
- ▶ 中斷藍牙連線的按鈕(Button_Disconnect)
- ▶ 手動直接控制三個垃圾桶的開與關。(open 和 close 按鈕)
- ▶ 用於照相辨識 (ButtonTake)
- ▶ 切換前後鏡頭的按鈕 (Switch_Camera)
- > WebViewer 用來即時預覽相機的畫面
- ▶ 顯示結果用的標籤 (Label_result)
- ► 提醒拍攝者將照片拿近一點的標籤(如果拍攝者拿太遠,可能導致辨 識結果的準確值較小)(Label_result2)
- ▶ 告知使用者是否將記錄寫入試算表中的標籤(標籤1)
- ▶ 網路 1 (Web),用於上傳資料到 Google 試算表

流程如下:

1. PIC 相關設定:

(1) 將訓練好的模型匯入



(2) 當 PIC 元件準備完成之後,把在 PIC 網站上訓練好的模型的 ModelLabel 顯示在 Label 上。

(3) 如果 PIC 元件發生錯誤的話,把 errorCode 顯示出來

```
當 PersonallmageClassifier1 ▼ .Error
錯誤碼
執行 設 Label_result ▼ . 文字 ▼ 為 取得 錯誤碼 ▼
```

(4) 辨識影像資料與切換前後鏡頭

- 按下 ButtonTake 按鈕,呼叫 PIC 元件的 ClassifyVideoData 方法來 辨識
- 按下 ButtonCamera 之後,切換前後鏡頭。

```
當 ButtonCamera ▼ .被點選
執行 「呼叫 PersonalImageClassifier1 ▼ .ToggleCameraFacingMode
當 ButtonTake ▼ .被點選
執行 「呼叫 PersonalImageClassifier1 ▼ .ClassifyVideoData
```

2. BLE 藍牙連線/斷線設定:

在此為直接綁定 micro:bit 藍牙連線的地址,可根據您的實際藍牙地址進行修改。

```
常 Screent - 初始化
執行 野山 BluetoothLE1 - StartScanning

常 connect - 被監御

執行 野山 BluetoothLE1 - Connected

執行 政 Screent - 根担 - 本 ・ Connected・ ・ Connected・ ・ でのいっとは ・ でいる ・ でのいっとは ・ でのいっとは ・ でのいっとは ・ でのいっとは ・ でいる ・ でいる ・ でいる ・ でいる ・
```

3. 取得辨識結果與信心指數並發送控制字元給 micro:bit

(1) 辨識結果與信心指數

PIC 元件的 GotClassification 事件中,所回傳的 result 是(類別名稱,信心指數)的清單,例如(a, 0.763)。信心指數原為 0 到 1 之間的小數,在此 \times 100 轉換為百分比。(a 類為寶特瓶,b 類為鋁箔包,c 類為紙餐盒)

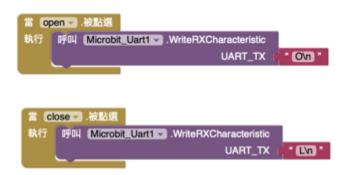
在此設定如果信心指數(value)>59的話(可以自行調整適合的信心指數), 就把結果顯示出來,並進一步根據辨識結果來執行對應的動作,反之則顯示 "please move a bit closer."。

(2) 發送控制字元給 micro:bit

透過 microbit_Uart 元件的 WriteRXCharacteristic(寫入 RX 字元)指令送出一個字元與換行符號 ,例如 " $A \setminus n$ " 或 " $B \setminus n$ "。這裡的 " $\setminus n$ " 是換行符號,作為一段指令的結束標誌, micro:bit 會讀取到 $\setminus n$ 為止。 micro:bit 接到指令字元之後就會執行對應的動作(控制對應垃圾桶的開與關)。

```
Personal/mageClassifier1:= 6.00
回傳結束
  O With said table class &
                                   東京演算 取得 (日帰結果)
                                 中東引張為 (日)
                        PRIMA D
      の始か正域機数 (value) 為
                                                □ 回傳結果 - × 100
                            中常引信為 2
   *### 0 10 1 | THE VALUE >= 59
              段 Label result2 - 文字 - 2
                     Total class -
                 Fig. | Microbit Uarth | WriteRo
               SRI - MIR RIM Class
                 Microbit Uart 1 Write
                                        UART_TX
                   ER Class
                  Microbit Uart 1 W
                                        UART_TX
                                           Into Value
```

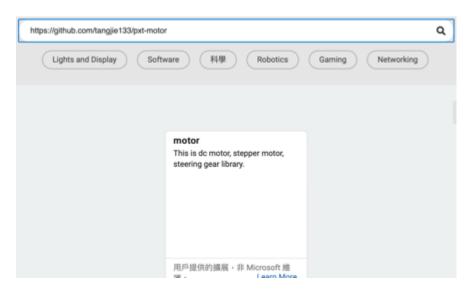
(3) 新增 open 和 close 按鈕,按下時發送控制字元給 micro:bit,以便倒垃圾時,能手動直接控制三個垃圾桶的開與關。



Step 4 : 編寫 micro: bit 程式

1. 匯入DF-Driver:馬達擴充板程式

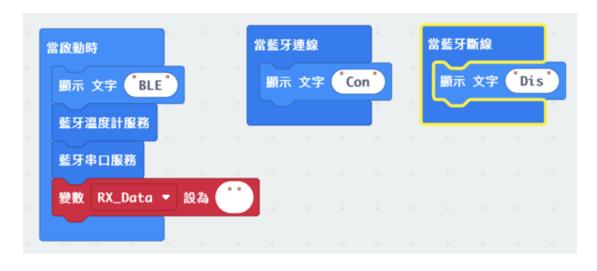
(https://github.com/tangjie133/pxt-motor)



2. 開機時啟動藍牙服務

micro:bit 在啟動時會顯示 "BLE" 訊息提示使用者,並執行藍牙溫度服務與 UART 服務。在此宣告一個文字變數 RX_Data 來接收從手機發送過來的藍牙訊息。

並在藍牙成功連線與斷線的事件顯示對應訊息 ("Con" / "Dis")



3. 宣告副函式,控制伺服馬達的角度,執行垃圾桶的開與關

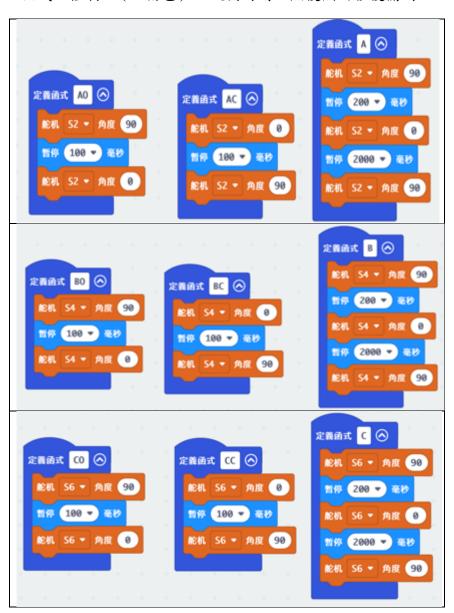
AO 函式:控制 A (寶特瓶) 垃圾桶的開

AC 函式:控制 A (寶特瓶) 垃圾桶的關

A 函式:控制 A (寶特瓶) 垃圾桶的開,然後個兩秒後關閉

BO 函式:控制 B (鋁箔包) 垃圾桶的開

BC 函式:控制 B (鋁箔包) 垃圾桶的關



4. 根據收到字元執行對應的動作

接下來就是等是否收到新的藍牙訊號,在此以換行符號作區別,當一個訊號被接收時,micro:bit 會逐字元讀取這個訊號,直到遇到換行符號("\n")。換行符號在這裡作為訊號結束的標記,告訴 micro:bit 一條完整的訊息或指令已經被接收完畢,並把讀取結果放在 RX_Data 變數中。最後比較變數內容並呼叫對應的副函式。



Step 5 : 由 App Inventor 將辨識結果上傳到 Google 試算表

作法:透過 Google 表單來寫入接受這個表單回覆的試算表



1. Google 表單與接受回覆的試算表

請從 Google 頁面 (例如 雲端硬碟) ,新增一個 Google 表單



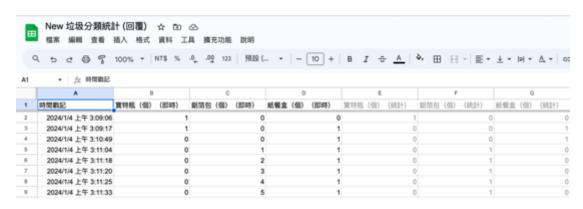
2. 新增六個欄位(如下圖),分為即時數量與統計數量,以利後續分開紀錄。 每個欄位的內容都選擇簡答。請不要選必填,否則如果有幾個欄位沒有填,會 因為必填欄位無內容而使得表單無法送出。



3. 點選「回覆」,並打開「接受回應」,並在試算表中查看。



4. 首次打開試算表後,會是空白的,這裡由於已經測試過,所以已經有一些數據



5. 回到表單,按一下右上角的三個小點,選擇[取得預先填入的連結],會再開新的標籤,網址會長這樣:https://docs.google.com/forms/d/XXX/prefill,結尾與之前不一樣。(XXX 為省略)



6. 隨便填一些數字並送出,因為我們要拆解它所產生的連結,之後 App Inventor 就可以把其內容組合成正確的網址送出。

| 實特瓶(個) | (統計) | |
|---------|------|--|
| 您的回答 | | |
| | | |
| 銘箔包 (個) | (統計) | |
| 您的回答 | | |
| | | |
| 紙餐盒 (個) | (統計) | |
| 您的回答 | | |
| 取得連結 | | |

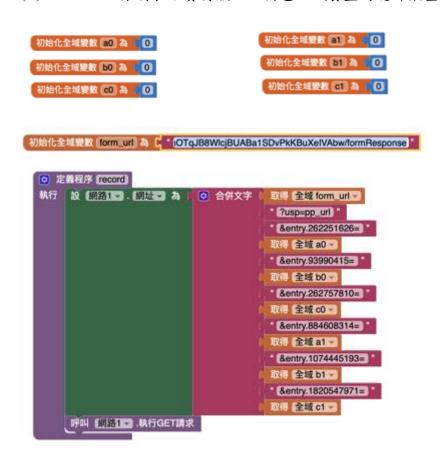
拆解如下:

- 表單連結:https://docs.google.com/forms/d/e/XXX/viewform (XXX 為省略)
- 準備下參數:?usp=pp_url
- 欄位與值,欄位與值是由 entry. ***=值,這樣的格式組合起來的,中間再用 & 隔開即可。以寶特瓶(個)(即時)來說,就是這樣:
 - ◆ &entry. 262251626=0 (在寶特瓶(個)(即時)中填入 0
 - ◆ 有幾個欄位就有幾組

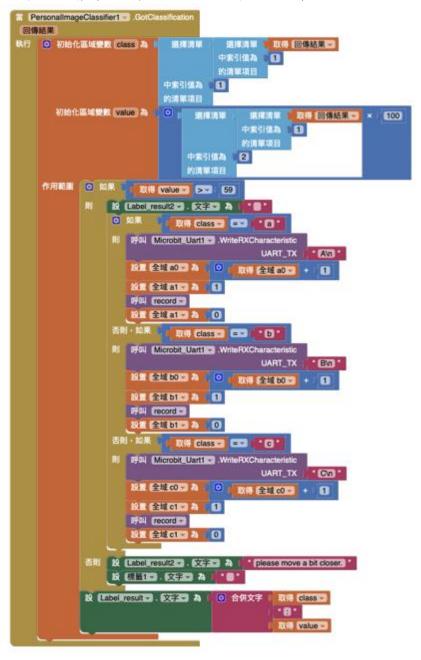
7. 新增變數並定義程序(record)用來記錄

初始化全域變數為 0,並定義程序 record,透過 web. get 去取得表單網頁。 注意表單網址中的 viewform 要改為 **formResponse**。

- (1) a0 b0 c0 分別表示寶特瓶、鋁箔包、紙餐盒的即時數量(垃圾桶目前裡面含有的垃圾數量)
- (2) al bl cl 分別表示寶特瓶、鋁箔包、紙餐盒的總計數量



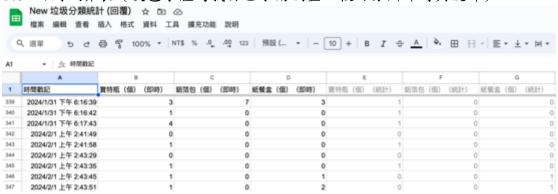
- 8. 根據判斷結果來決定變數的值
- (1) 設置全域變數 a0 為 a0+1,此變數為寶特瓶的即時數量(垃圾桶目前裡面含有的垃圾數量,也就是說如果倒垃圾(手動開啟垃圾桶),則變數會設為
- 0) ,如果辨識第二次 class = a,則數量+1。
- (2) 設置全域變數 al 為 1,此變數的功能為統計寶特瓶的**總計**回收量,如果 class = a,則回傳 1,接著會由試算表的「=SUM(E:E)」來統計該行總計數量。每次辨識後,al 會歸 0,準備下一次的辨識和統計。



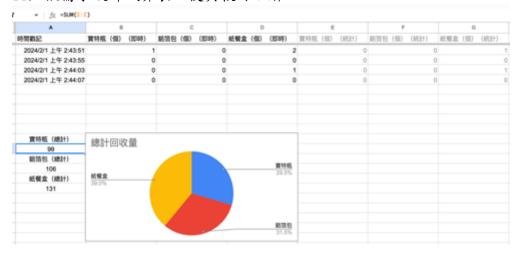
9. open 按鍵被點選,表示手動控制三個垃圾桶打開(倒垃圾),表示裡面的垃圾都倒掉了,於是寶特瓶、鋁箔包、紙餐盒的即時數量設為 0



10. 回到試算表(灰色字體為我自己手動調整,較好分辨即時與統計)



11. 依需求設計試算表,使其較好理解



- (1) 新增寶特瓶 (總計) …等三個欄位,並將每個欄位的數值分別設計為統計 $E \cdot F \cdot G$ 的總數 (例如: $=SUM(\underline{F:F})$ 、 $=SUM(\underline{F:F})$ 、 $=SUM(\underline{G:G})$) 。
 - (補充:如果回應持續增加,並不會覆蓋到此三個欄位,它會繼續往下一 行跳。)
- (2) 也可以選取其中幾項並插入圓餅圖,比較好讀取數值等等。

六、專題成果

專題成果影片連結:

https://youtu.be/P4mDqdWVWiI

辨識資料的統計結果:

