# 성능개선 및 측정

### 성능 향상

001 >> 향상 전: 평균 6.98fps

002 >> YOLO 사용 제한 : 평균 7.5fps

욜로의 사용을 1초에 한번, 혹은 3프레임에 한번 등으로 호출 주기를 제한하여 전체 프로그램의 속도를 향상

003 >> 멀티 스레딩 사용 : 평균 10.5fps

욜로가 찾아낸 바운딩 박스 내부에서 작동하는 mediapipe holistic 을 각각 스레드에서 작업하도록 하여 속도 향상

#### 향상 전

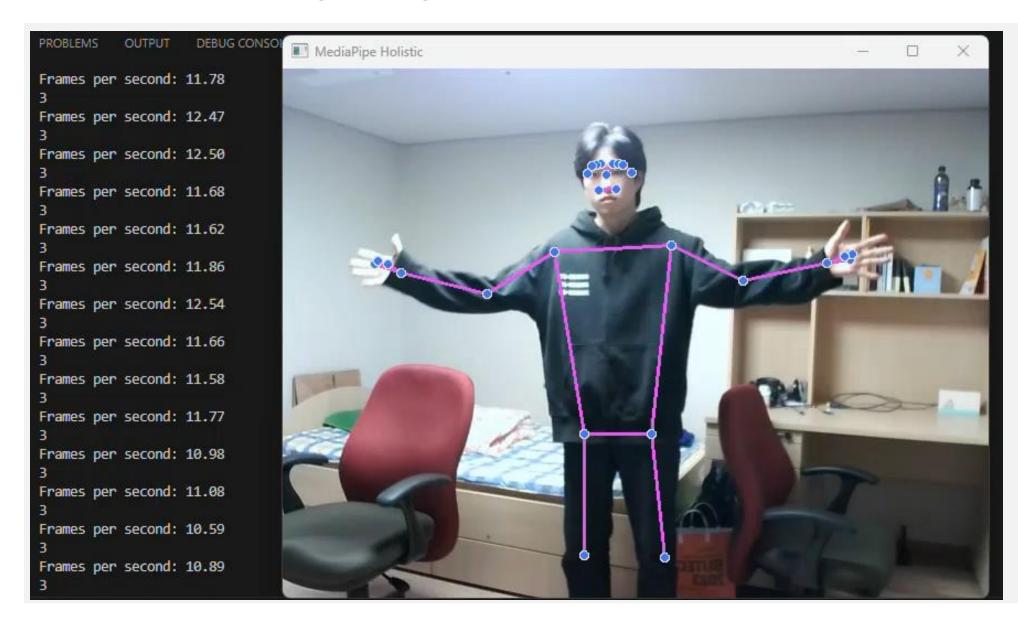


평균 6.98fps

#### YOLOv5 사용 제한

```
while cap.isOpened():
success, image = cap.read()
if not success:
    continue
image = cv2.cvtColor(image, cv2.COLOR_BGR2RGB)
image.flags.writeable = False
if start:
    start = False
    startTime = time.time()
    result = yolo_model(image)
if (frameCnt == 3):
    result = yolo_model(image)
    frameCnt = 0
frameCnt += 1
```

### YOLOv5 사용 제한

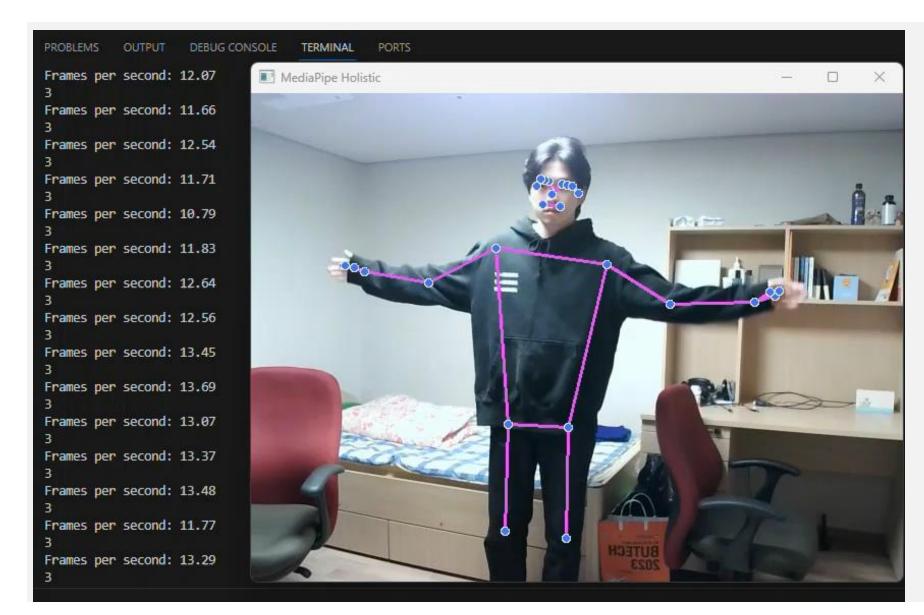


평균 7.5fps

#### 멀티 스레딩 사용

```
def holiticProcess(image, i, resultList):
xmin, ymin, xmax, ymax, confidence, clas = resultList[i]
results = holistic[i].process(image[int(ymin)+MARGIN:int(ymax)+MARGIN,int(xmin)+MARGIN:int(xmax)+MARGIN:])
mp_drawing.draw_landmarks(image[int(ymin)+MARGIN:int(ymax)+MARGIN,int(xmin)+MARGIN:int(xmax)+MARGIN:],
                    results.pose landmarks, mp_holistic.POSE_CONNECTIONS,
                   mp_drawing.DrawingSpec(color=(245,117,66), thickness=2, circle_radius=2),
                   mp drawing.DrawingSpec(color=(245,66,230), thickness=2, circle radius=2)
data_left = str(results.left_hand_landmarks)
data_right = str(results.right_hand_landmarks)
data pose = str(results.pose world landmarks)
# data face = str(results.face landmarks)
temp = [data_left, data_right, data_pose]
                                             for i in range(len(resultList)):
part_data.append(temp)
                                                 p = threading.Thread(target=holiticProcess, args=(image, i, resultList, ))
                                                 p.start()
                                                 procs.append(p)
                                             for p in procs:
                                                 p.join() # 프로세스가 모두 종료될 때까지 대기
```

## 멀티 스레딩 사용



평균 10.26fps