덕성여자대학교 & 해성여자고등학교

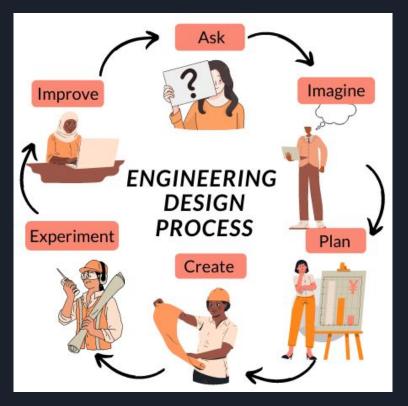
2025학년도 꿈이름 창의융합인재 세번째 시간

인공지능실습심화 & 우리 주위의 해결할 문제 찾아보기

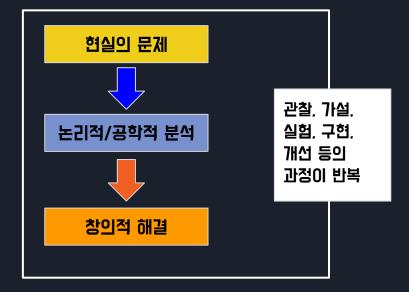


하윤종(hayunjong83@gmail.com)

공학적 문제 해결 과정



우리가 살고 있는 현실 공간에서 문제를 발견하고 기술을 통해 해결하려는 자세



단계 1) 문제 정의

문제를 정확하게 이해하는 곳에서 시작한다.

- 단순히 "불편하다"의 보고에 그치지 않고 누가. 언제. 어디서. 어떤 상황에서 겪는 문제 상황인지를 명확하게 정의할 필요가 있다.

점심 시간 마다 4층 계단이 너무 많은 사람들로 붐빈다

→ 정확한 시간대는? 몇 명 ? 얼마나 위험한 상황?



단계 2) 정보 수집 및 분석

문제를 더 잘 이해하기 위해서 어떤 정보가 필요할까?

- 직접 관찰, 설문조사, 사진 또는 영상 기록 수집
- 수집된 데이터로부터 문제 상황의 패턴과 원인을 분석한다.

접심 시간대를 10분 단위로 나눠 다양한 방향에서 영상 촬영

→ 각 시간대별로 인원 수를 표로 기록하고 비교



단계 3) 해결 아이디어 제안

이 문제를 어떻게 해결할 수 있을까?

- 다양한 아이디어를 자유롭게 떠올리는 브레인 스토밍
- 기술, 현실성, 비용 등을 고려하여 실현 가능한 방법을 결정

시간대 별로 나누어 점심시간 사용하기 시를 통해서 위험 상황 또는 붐비는 상황의 자동감지 계단의 혼잡도를 사람들에게 알려주는 표시 시스템



단계 4) 해결 방법의 설계 및 구현

결정한 해결책을 실제로 구현하는 방법은 무엇인가?

- 필요한 기술과 도구를 결정하고
- 실험 계획을 수립하고 필요시 프로토타입을 제작한다.

실시간 카메라 + 객체탐지 AI모델(YOLO) → 혼잡도 자동 감지 시스템 혼잡 상황을 표현해주는 작은 신호등 표시기. 스마트폰 알림앱



단계 5) 실제 테스트 및 피드백

실제로 사용하였을 때 잘 동작할 것인가?

- 구현한 시스템을 직접 여러번 테스트하고
- 문제점이 발견되면 지속적으로 수정한CH(반복 개선)

사람 수의 감지가 정확하지 않음 → 데이터 보강 또는 AI 모델 변경 신호등 또는 알림시스템의 반응이 느림 → 알고리즘의 수정



단계 6) 결과 공유 및 확장

비슷한 다른 상황에서도 구현한 해결책을 적용할 수 있을까?

- 해결과정을 문서화하고, 결과를 발표한다.
- 더 많은 장소와 상황에 적용할 수 있는 가능성을 토인한다.

교내 자습 공간의 현황 알리미 또는 탐색 시스템 <u>학교 내 위험</u> 구역 자동 탐지 시스템





<u>한국 경제 신문 - 학교 내 총기. 흉기 이제 AI로 다 잡아낸다.</u>



<u>"AI 기반 학내 안전망 시/스템 절실" ...지능형 학교안전관리 솔루션</u>

참고) <u>Crowd Analysis Using Vision Al</u>





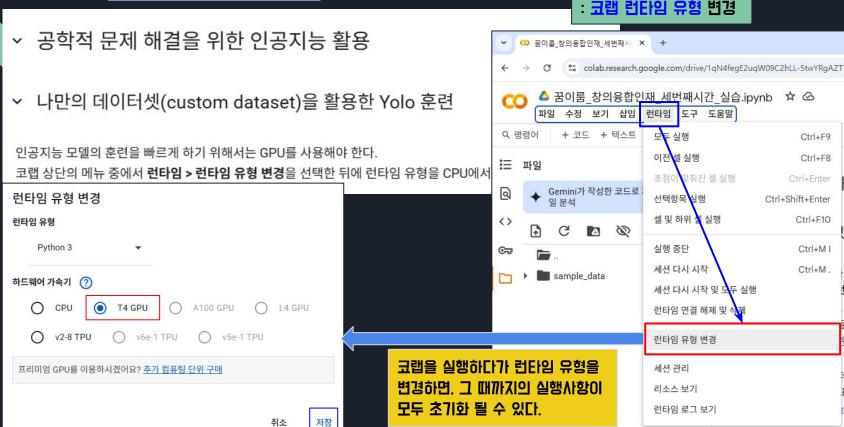




실습 1.

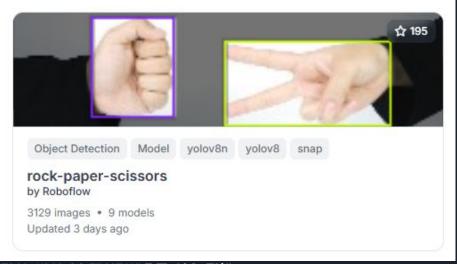
나만의 데이터셋으로 객체 탐지 모델 YOLOv11 학습시키기

가장 먼저 해야 할 일 · 그래 러타일 으형 변경

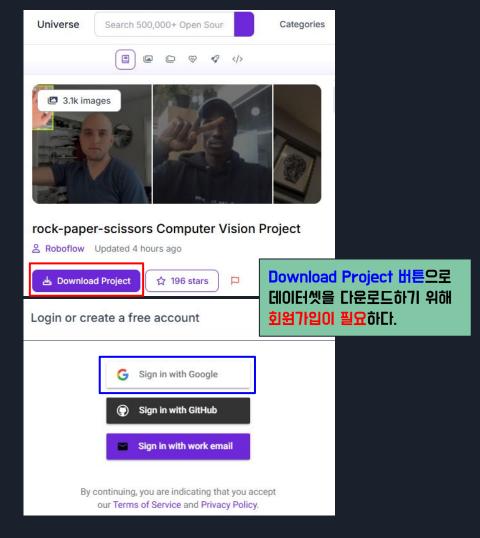


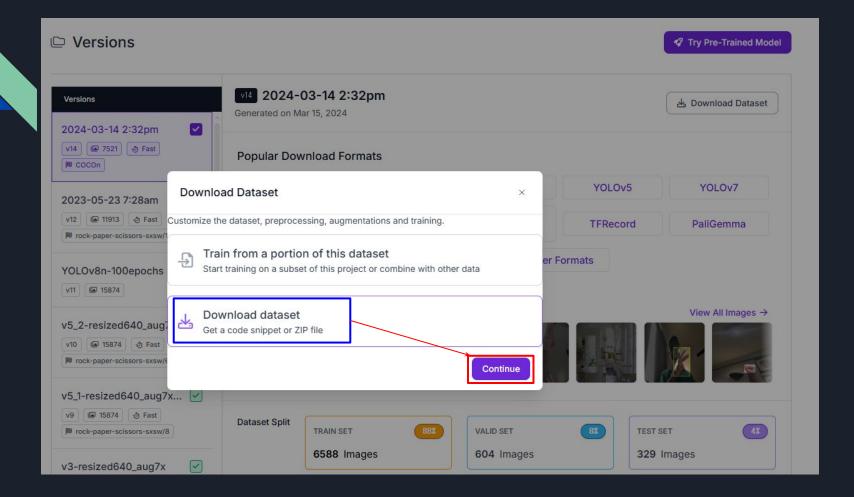
여러 종류의 데이터셋을 제공해주는 Roboflow

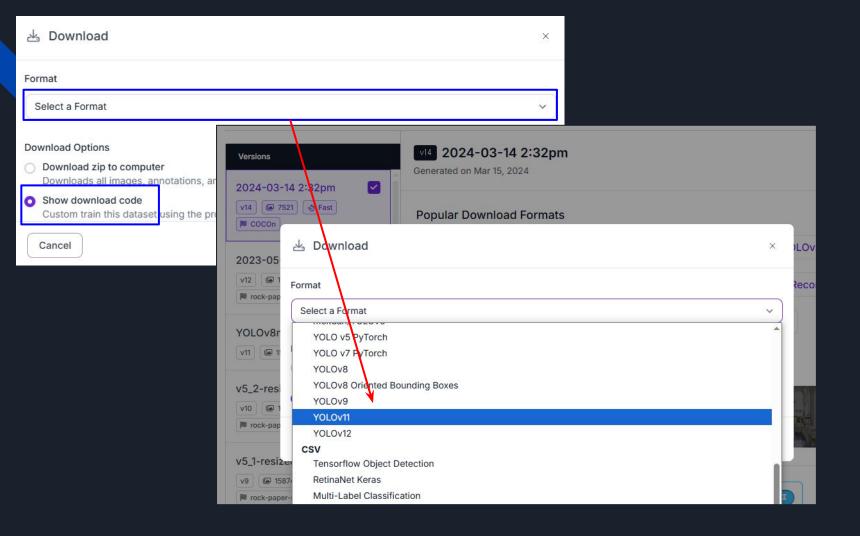
Favorite Projects

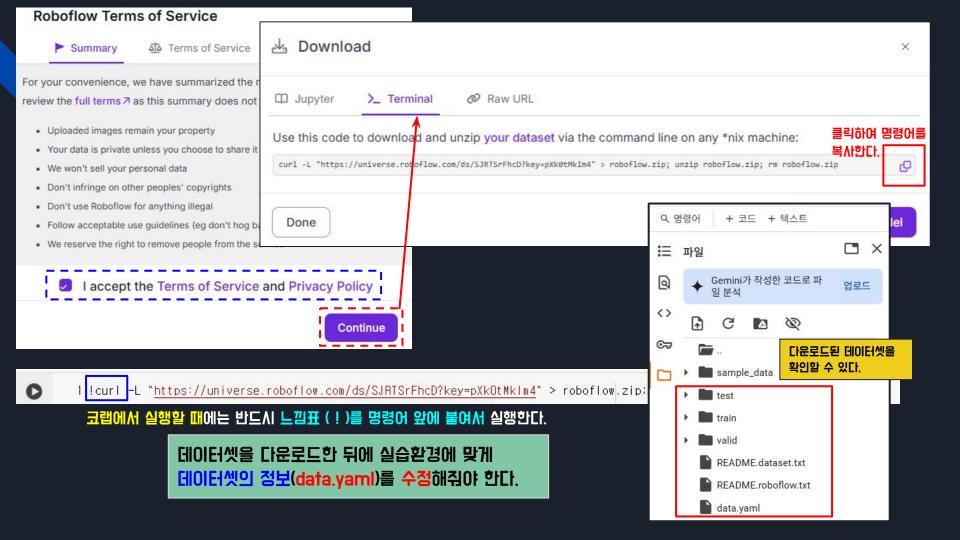


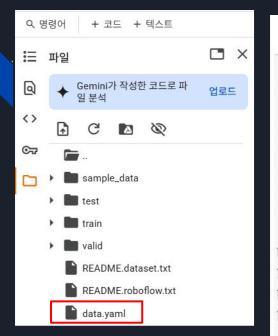
<u>가위-바위-보 데이터셋</u>으로 실습 진행



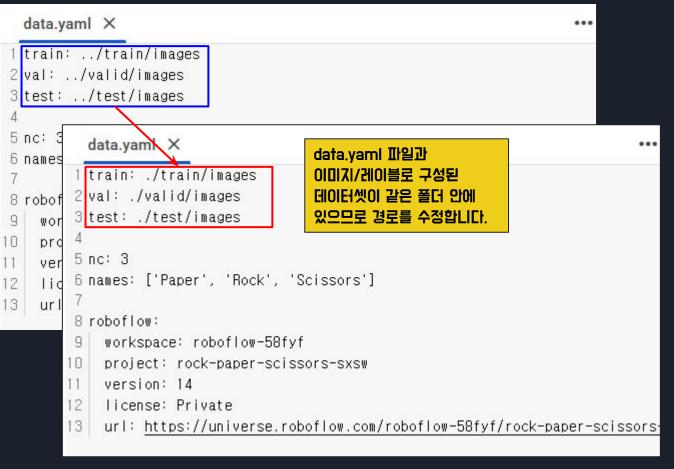








data.yaml을 더블클릭하여 현재 실습 환경에 맞게 경로를 수정해줍니다



지난 시간의 실습과 마찬가지로 YOLO 모델의 실행을 위하여 ultralytics 라이브러리를 설치합니다.

필요한 라이브러리들을 설치해준다.

<u>(</u> [3

[3] 1 !pip install ultralytics opency-python

₹

숨겨진 출력 표시

더불어 우리가 다운로드한 파일을 직접 시각화해보기 위하여. opency 라이브러리를 설치합니다.

0001_png.rf.5e009a9ec5fbf7a8e856ba7f413996af.txt X

1 1 0.6703125 0.62421875 0.11015625 0.190625

2 1 0.4625 0.83046875 0.10625 0.1828125

예시 레이블







사전 훈련 모델을 나만의 커스텀 데이터셋에서 미세 조정하는 전이학습

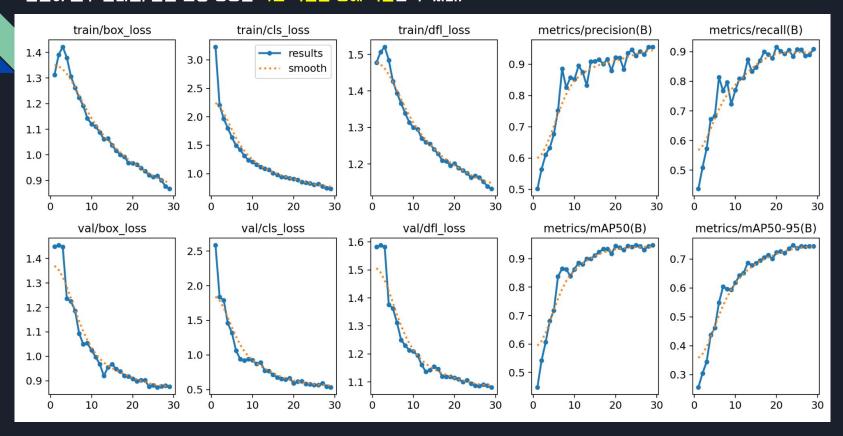
사전 훈련 모델(pretrained model) 불러오기

앞에서 변경한 환경설정에 따라서 추가 훈련(=미세 조정, fine-tuning)을 시행한다.

```
ブ[12] 1 model.train(data='data.yaml', epochs=50, patience=5, imgsz=640)
분
```

이 때, 훈련을 위해 선택한 조건들을 초 매개변수(하이퍼 파라미터, hyperparameter)라고 한다.

훈련이 모두 끝나면, 훈련 진행 상황을 학습 곡선을 통해 확인할 수 있다.



훈련 전/후의 객체탐지 모델이 바꼈음을 아래와 같이 알 수 있다.

```
1 print(f"Yolov11 사전훈련모델의 클래스 개수: {len(model.names)}")
2 print(f"Yolov11 사전훈련모델의 클래스 명:\model.names}")
```

추가 훈련 전

Yolov11 사전훈련모델의 클래스 개수: 80

Yolov11 사전훈련모델의 클래스 명:

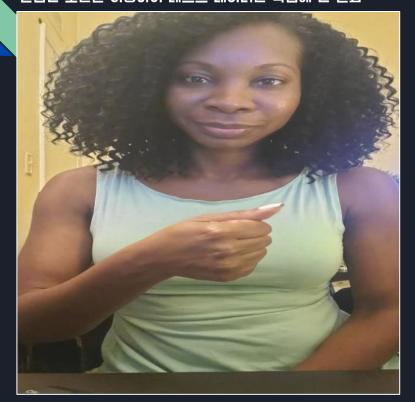
{O: 'person', 1: 'bicycle', 2: 'car', 3: 'motorcycle', 4: 'airplane', 5: 'bus', 6: 'train',

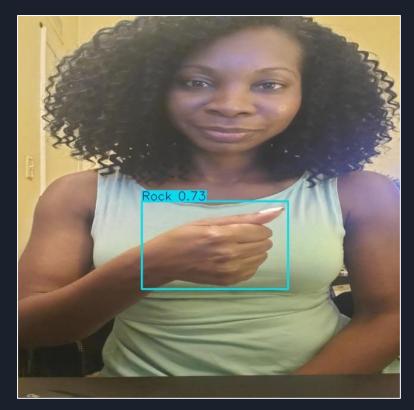
추가 훈련 후

```
1 print(f"커스텀 데이터셋에서 미세 조정된 모델의 클래스 개수: {len(model.names)}")
2 print(f"커스텀 데이터셋에서 미세 조정된 모델의 클래스 명:₩n{model.names}")
```

커스텀 데이터셋에서 미세 조정된 모델의 클래스 개수: 3 커스텀 데이터셋에서 미세 조정된 모델의 클래스 명: {D: 'Paper', 1: 'Rock', 2: 'Scissors'}

훈련된 모델을 이용하여 테스트 데이터를 확인해 본 결과





중요) 훈련된 모델을 구글 드라이브 따로 저장해 놓아야 한다.

이 코랩 노트북 파일과 자신의 구글 드라이브 공간을 연결한다(=마운트,mount)

✓ 25 초 0

1 from google.colab import drive 2 drive.mount('/content/drive')



[21]

Mounted at /content/drive

학습된 결과가 있는 runs 디렉토리를 runs250520라는 이름으로 ai_results 안에 모두 저장해본다.

1초

1 !cp -r runs/ /content/drive/MyDrive/ai_results/runs250520

이렇게 구글 드라이브에 저장해놓으면. 코랩의 실행이 종료된 후에도 훈련된 결과를 잃어버리지 않고 다시 사용할 수 있다.

저장해 놓은 모델을 불러와서 사용하는 방법도 간단하다.

단계 1) 구글 드라이브 마운트

[22] 1 from google.colab import drive 2 drive.mount('/content/drive')

단계 2) 폴더 안에 있는 가중치 파일로부터 모델 불러오기

이제 지난 실습 시간에 배운 것처럼. infer_model을 이용해 어떤 이미지에서도 객체 탐지를 수행할 수 있다.



Q&A

감사합니다