

Deteksi Penggunaan Masker Wajah Menggunakan YOLO



Disusun oleh:

A

Latar Belakang

Pandemi virus SARS-Cov-II yang menyebabkan penyakit COVID-19 adalah pandemi pertama yang muncul di era modern. Dengan tingkat pergerakan manusia yang tertinggi selama sejarah manusia karena perkembangan infrastruktur dan transportasi, persebaran virus ini menjadi sangat cepat dikarenakan banyaknya manusia yang bertemu satu dengan yang lainnya. Virus ini telah menjangkit dan membunuh jutaan jiwa dan penyebarannya akan menjadi tidak terkendali apabila laju penyebarannya tidak ditekan.

Dalam rangka menghambat persebaran virus tersebut, pemerintah telah mengupayakan berbagai cara, dari vaksinasi hingga mengkampanyekan masyarakat untuk memakai masker, menjaga jarak, dan mencuci tangan. Namun usaha-usaha tersebut memerlukan pengawasan yang ketat untuk memastikan bahwa masyarakat memang telah mematuhi protokol kesehatan. Bagi para pelanggar, perlu diberikan pembinaan dan/atau tindakan.

Deteksi penggunaan masker menggunakan YOLO diharapkan dapat menjadi salah satu cara untuk mempermudah dan meningkatkan upaya pengawasan masyarakat agar patuh pada protokol kesehatan, khususnya dalam poin mengenakan masker ketika berada di luar rumah.

Cara Kerja

2.1. YOLO v1 (Redmon, Divvala, Girshick, & Farhadi, 2016)

Metode *You Only Look Once* atau disingkat YOLO bertujuan untuk melakukan *object classification* dengan cepat dan ringan dengan penurunan akurasi yang relatif rendah. Kecepatan ini dicapai dengan menghindari iterasi berulang untuk mendeteksi setiap class dalam image. Oleh karena itu, YOLO mencoba melakukan deteksi untuk berbagai class sekaligus.

Hal ini dilakukan dengan terlebih dahulu memecah *image* menjadi beberapa bagian dengan ukuran masing-masing bagiannya sama. Untuk setiap bagian, dihitung probabilitas bagian tersebut adalah sebuah *object*. Hal ini nantinya digunakan dalam menentukan posisi *bounding box* pada *object detection*.

Pada saat yang bersamaan, untuk setiap bagian, model juga langsung menghitung *object* apa yang ada dalam bagian tersebut jika diasumsikan itu adalah *object*. Dengan demikian, model dapat langsung mengetahui klasifikasi *object* sebelum mengetahui posisi *object* sehingga prosesnya dapat dilakukan dengan lebih cepat. Namun, memprediksi *object* sebelum mengetahui adanya *object* akan menghasilkan banyak deteksi yang tidak relevan. Oleh karena itu, *confidence* juga dihitung untuk setiap klasifikasi dan menerapkan *threshold confidence* minimal sebagai salah satu syarat agar klasifikasi tersebut dipakai dalam *object detection* nantinya.

2.2. YOLO v2 (Redmon & Farhadi, 2016)

YOLO v2 berusaha mengembangkan mekanisme YOLO v1. YOLO v2 menggunakan resolusi *image* yang sama pada waktu *training* dan waktu digunakan sehingga fitur-fitur yang diperhatikan lebih mendetail. Sebagai perbandingan, YOLO v1 mengurangi resolusi pada waktu *training* sehingga mempercepat proses *training* namun mengurangi akurasi.

Dalam memprediksi posisi *bounding box*, YOLO v2 memprediksi *anchor box* menggunakan *K-means clustering*, lalu memprediksi *bounding box* yang sebenarnya sebagai *offset* dari *anchor box* tersebut. Memprediksi *offset* umumnya lebih cepat daripada memprediksi koordinat sehingga proses menentukan posisi *bounding box* dapat dipercepat.

Beberapa perbedaan arsitektur lainnya seperti jumlah *layer* juga meningkatkan akurasi YOLO v2 dibandingkan dengan YOLO v1.

2.3. YOLO v3 (Redmon & Farhadi, 2018)

YOLO v3 melakukan pengembangan dan percobaan metode baru yang bertujuan untuk meningkatkan efektivitas YOLO sambil menjaga tingkat akurasi. YOLO v3 menggunakan *logical regression* untuk melakukan prediksi dalam pembuatan *bounding box*, berbeda dengan YOLO v2 yang memakai *anchor boxes* yang meningkatkan kecepatan dalam memprediksi lokasi *bounding box*. YOLO v3 juga mengganti metode *class prediction* karena *bounding box* dapat mengandung beberapa klasifikasi, seperti sebuah foto perempuan memiliki klasifikasi perempuan dan orang, menjadi *independent logistic classifiers* dikarenakan *softmax* tidak berpengaruh terhadap performa YOLO sehingga YOLO v3 memakai *independent logistic classifiers*.

Untuk melakukan *feature extraction* YOLO v3 memakai versi modifikasi dari Darknet-19 yang digunakan oleh YOLO v2, yang disebut Darknet-53. Darknet-53 memiliki 53 *convolutional layers* yang lebih kuat daripada Darknet-19 tetapi tetap menjaga kecepatan dan efisiensi.

YOLO v3 kesulitan mendeteksi benda yang berukuran sedang dan besar. Hal ini berbanding terbalik dengan YOLO versi sebelumnya yang kesulitan mendeteksi benda berukuran kecil.

2.4. YOLO v4 (Bochkovskiy, Wang, & Liao, 2020)

YOLO v4 mempertahankan struktur dan cara kerja yang sama dengan YOLO v3, namun dengan jumlah *layer*, kedalaman *layer*, dan resolusi yang lebih besar. Berbagai fungsi yang digunakan dalam YOLO v3 diganti dengan fungsi-fungsi lain yang telah diteliti lebih lanjut dan

ditemukan lebih baik, setidaknya dalam kasus di mana YOLO digunakan. Misalnya, *activation function* tidak lagi menggunakan *sigmoid* melainkan *DropBlock*.

Perubahan-perubahan di atas meningkatkan kecepatan dan akurasi YOLO v4 terhadap YOLO v3.

Training dan Hasil

2.5. Detail Training

Training dilakukan menggunakan *framework* Darknet yang dikembangkan oleh Alexey (<https://github.com/AlexeyAB/darknet>). Untuk melakukan *training*, *file-file* berikut disiapkan:

- *obj.names* mengandung nama-nama kelas yang akan di train
- *obj.data* mengandung informasi jumlah class, lokasi path dari file *train.txt* dan *test.txt*, file **.names*, dan folder tempat penyimpanan *weight*. Jika path yang dimasukkan adalah *relative path*, path akan relatif terhadap *executable darknet*.
- *train.txt* mengandung daftar path gambar-gambar yang digunakan untuk *training* relatif terhadap *executable darknet*
- *test.txt* mengandung daftar gambar-gambar yang digunakan untuk *testing* relatif terhadap *executable darknet*
- *File-file image* yang diberi *annotation* labels dalam file **.txt* dengan nama yang sama dengan *file image* tersebut

```
darknet
|-cfg
| |-network-settings.cfg
|-data
| |-obj
| |-obj.names
| |-obj.data
| |-test
| |-train.txt
| |-test.txt
```

Untuk persiapan *image file* untuk *training* dan *testing*, setiap *image* diberi *text file* dengan nama yang sama dengan nama *image file* tersebut. *Text file* tersebut berisi anotasi dalam format berikut:

```
# className center-x center-y width height
0 0.479375 0.49130434782608695 0.85375
0.9721739130434782
```

Setiap *bounding box* menggunakan satu baris. Variabel *className* menunjukkan kelas yang ditunjuk oleh *bounding box*. Variabel *center-x* dan *center-y* menunjukkan koordinat titik pusat dari *bounding box*. Variable *width* dan *height* menunjukkan ukuran dari *bounding box*. Nilai dari keempat koordinat tersebut dihitung relatif terhadap ukuran *image* dengan range di atas 0 dan tidak melebihi 1.0.

Setelah *file-file* disiapkan, *training* dilakukan dengan *command* berikut:

```
./darknet detector train <path ke obj.data> <path ke  
custom config> <path ke weight file>
```

Training dilakukan menggunakan model Yolo v3 tiny dan Yolo v4 tiny karena waktu yang diperlukan relatif cepat terhadap model-model lainnya. Selain itu, tidak semua komputer memiliki *hardware* yang relatif kuat sehingga model-model yang lebih kecil diperlukan.

2.6. Dataset yang Digunakan

Dataset yang digunakan untuk training diambil dari Face Mask Dataset (YOLO Format) oleh Aditya Purohit (link: <https://www.kaggle.com/aditya276/face-mask-dataset-yolo-format>).

Dataset ini terdiri atas tiga folder:

- Train folder: 610 *jpg files*, 82 *jpeg files*, 8 *png files*
- Test folder: 105 *jpg files*, 12 *jpeg files*, 3 *png files*
- Validation folder (tidak digunakan dalam percobaan ini): 100 *image files*

Dalam dataset tersebut, ada dua label: *unmasked* dan *masked*. Foto-foto dalam dataset tersebut dominan mengandung yang menggunakan masker.

2.7. Settings untuk Semua Eksperimen

- Cfg settings:
 - Jumlah class = 2 class
 - Jumlah maksimum step = 6000 steps
 - Tidak kurang dari jumlah *image* untuk *training* = di atas 700
 - Tidak kurang dari jumlah class * 2000 = di atas 4000
 - Tidak kurang dari 6000 = di atas 6000
 - line_steps = 4800, 5400
 - Batch size = 64
 - Subdivision = 16
- Platform: Google Colab
 - GPU: NVIDIA T4
 - Versi CUDA: 11.0
 - Versi CUDNN: 7.6.5

2.8. Settings per Eksperimen

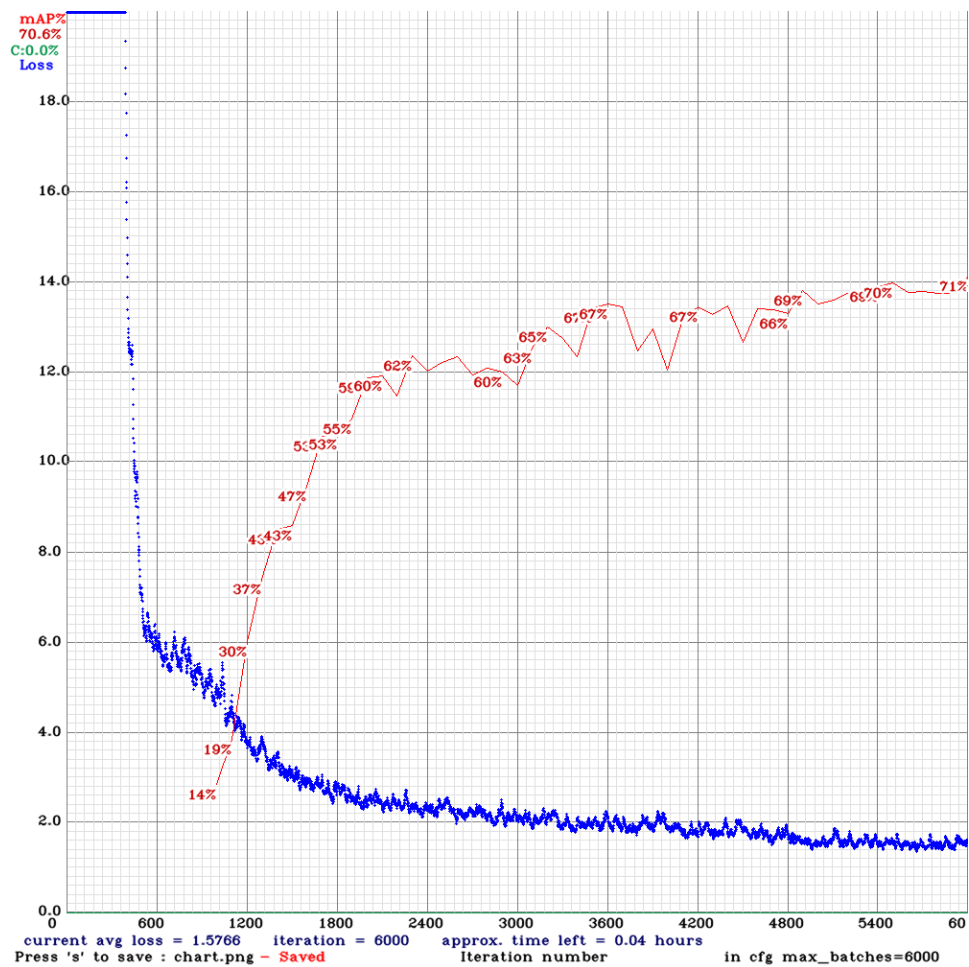
- Eksperimen Pertama
 - Model: Yolo v3 tiny
 - Dataset yang digunakan: 105 untuk testing, 610 untuk training
 - Learning rate: 0.001
- Eksperimen Kedua
 - Model: Yolo v3 tiny
 - Dataset yang digunakan: 120 untuk testing, 700 untuk training
 - Learning rate: 0.001
- Eksperimen Ketiga
 - Model: Yolo v3 tiny
 - Dataset yang digunakan: 120 untuk testing dengan histogram equalization, 700 untuk training dengan histogram equalization

- Learning rate: 0.001
- Eksperimen Keempat
 - Model: Yolo v3 tiny
 - Dataset yang digunakan: 120 untuk testing, 700 untuk training
 - Learning rate: 0.002
- Eksperimen Kelima
 - Dataset yang digunakan: 120 untuk testing, 700 untuk training
 - Model: Yolo v4 tiny
 - Learning rate: 0.002
- Eksperimen Keenam
 - Dataset yang digunakan: 120 untuk testing dengan histogram equalization, 700 untuk training dengan histogram equalization
 - Model: Yolo v4 tiny
 - Learning rate: 0.002
- Eksperimen Ketujuh
- Eksperimen Kedelapan

Hasil Eksperimen

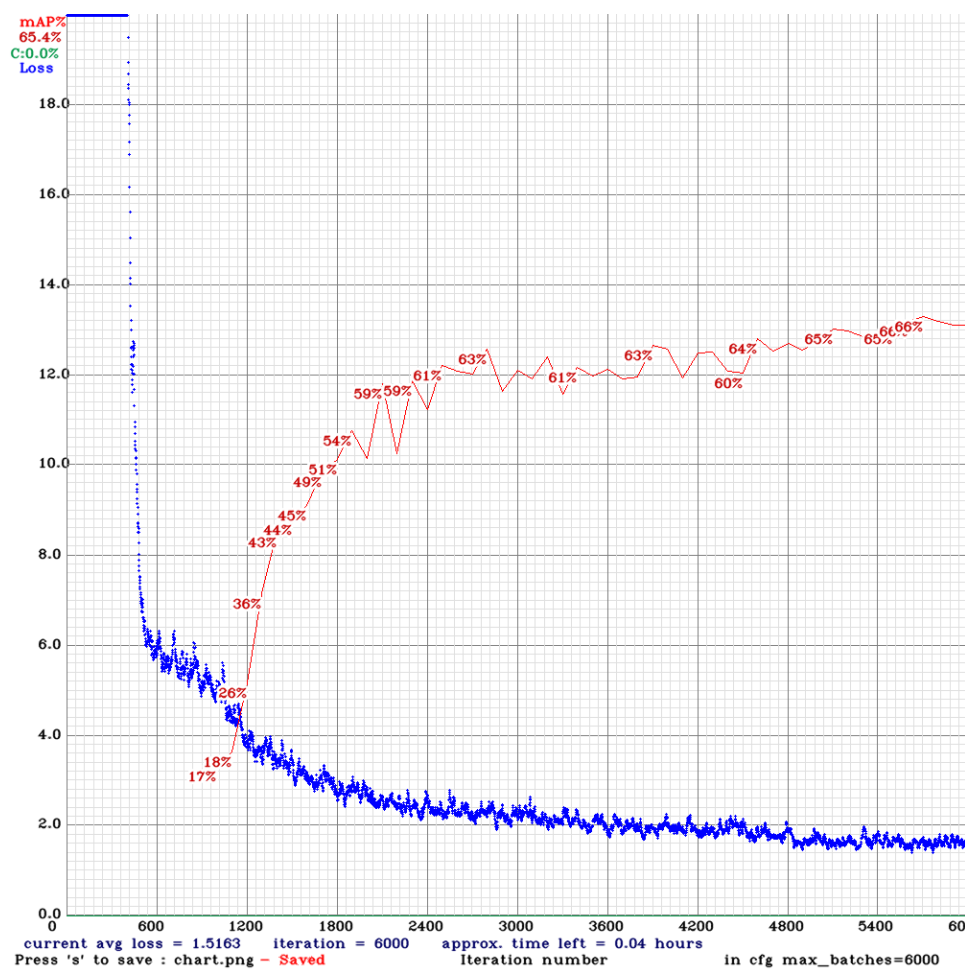
4.1. Eksperimen Pertama

- Lama training: 3 jam 35 menit
- Learning rate: 0.001
- mAP: 70.6%
- no_mask ap = 47.04%
- mask ap = 82.00%



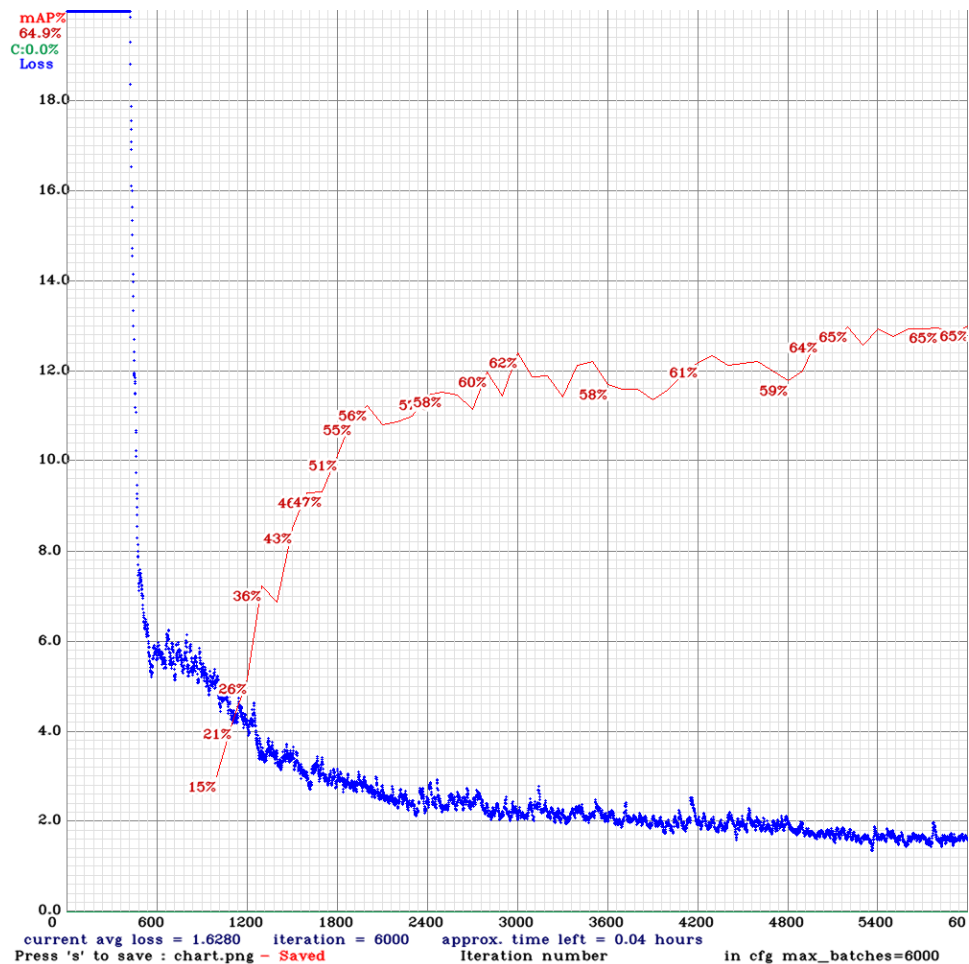
4.2. Eksperimen Kedua

- Hal ini dilakukan untuk mengamati pengaruh dataset yang lebih bervariasi terhadap tingkat akurasi.
- Hasil:
 - Learning rate: 0.001
 - Lama training: 2 jam 43 menit 59 detik
 - Mean AP: 65.4%
 - no_mask ap = 45.65%
 - mask ap = 81.98%



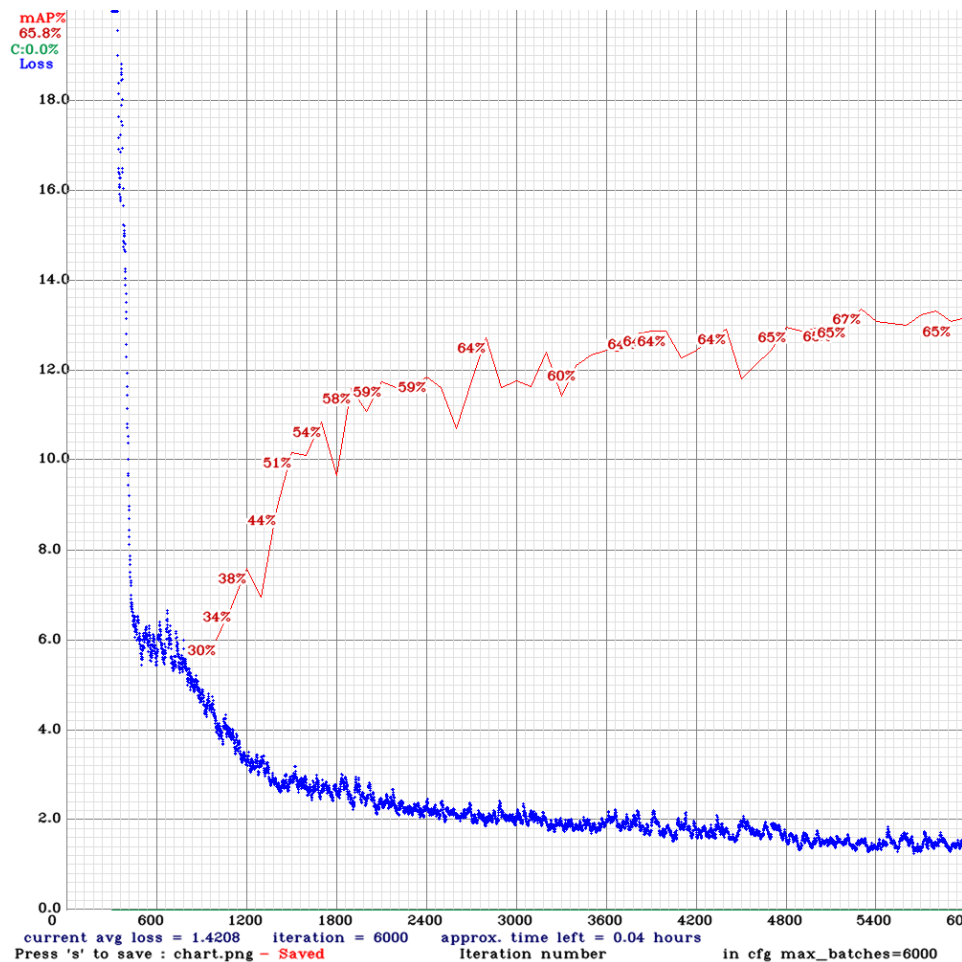
4.3. Eksperimen Ketiga

- Sama seperti eksperimen kedua (700 training images), tapi semua image diberi histogram equalization untuk mendistribusikan intensitas.
- Learning rate: 0.001
- Hasil:
 - Lama training: 2 jam 21 menit 40 detik
 - mAP: 64.9%
 - no_mask ap = 47.36%
 - mask ap = 82.47%



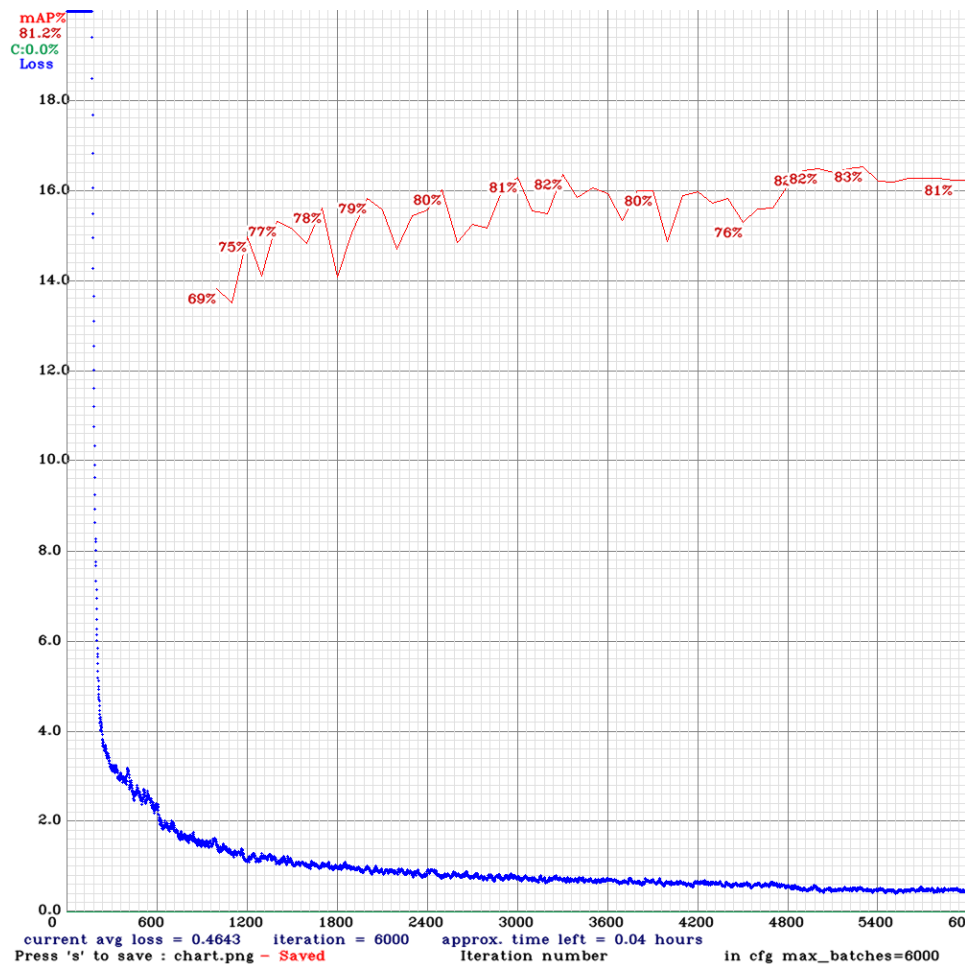
4.4. Eksperimen Keempat

- Sama seperti eksperimen kedua, tapi learning rate digandakan (0.002)
- Peningkatan akurasi di langkah-langkah awal lebih tinggi, namun Loss rate lebih fluktuatif
- Hasil:
 - Lama training: 2 jam 34 menit
 - mAP = 65.8%
 - no_mask ap = 46.23%
 - mask ap = 81.55%



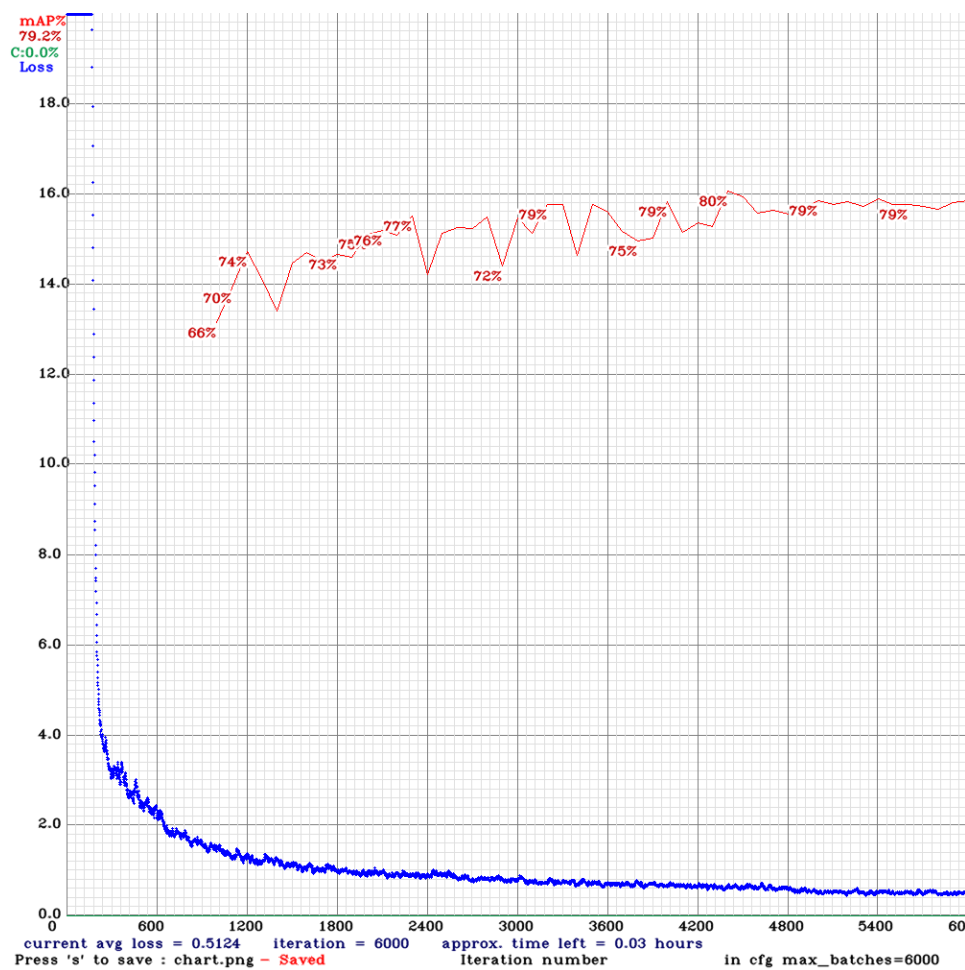
4.5. Eksperimen Kelima

- Sama seperti eksperimen keempat (700 *training images*, learning rate = 0.002), tapi menggunakan model Yolo V4 tiny. Hal ini dilakukan untuk mengamati tingkat akurasi Yolo v4 terhadap Yolo v3.
- Lama training: 2 jam 14 menit 4 detik
- Hasil:
 - mAP: 81.2%
 - no_mask ap = 71.44%
 - mask ap = 89.16%



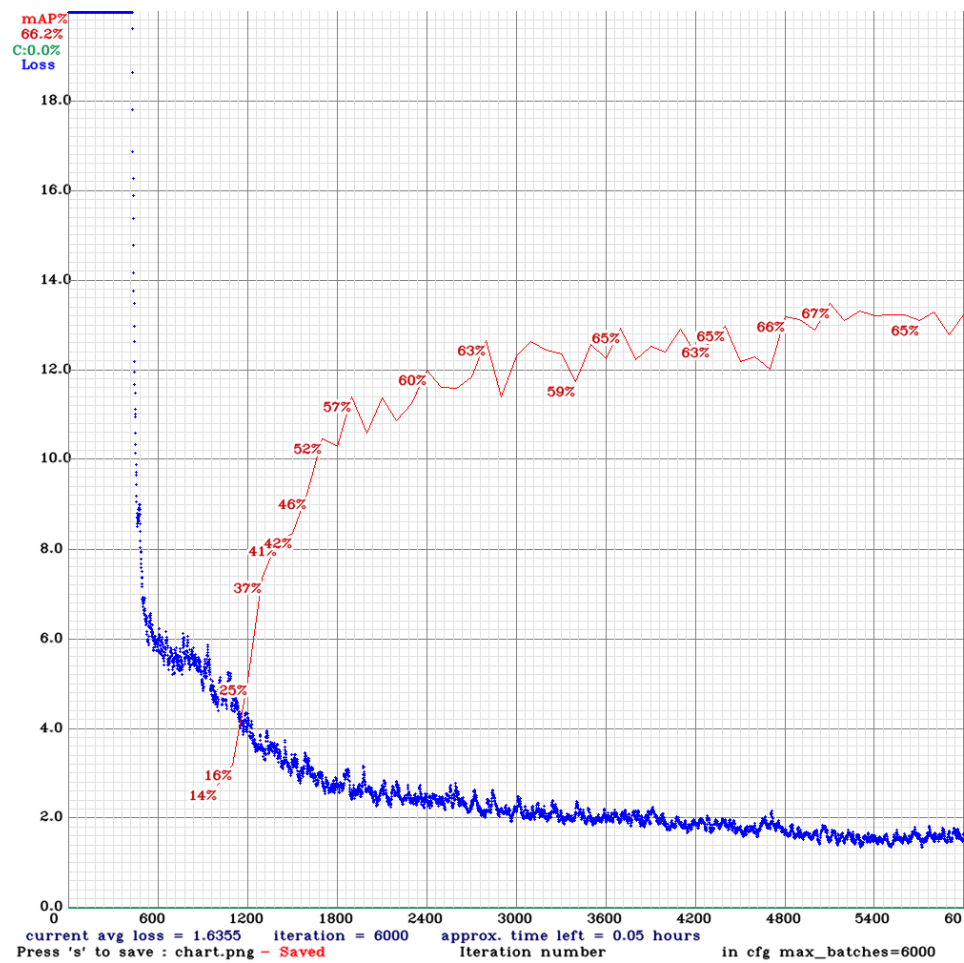
4.6. Eksperimen Keenam

- Sama seperti eksperimen kelima (700 training images, Yolo v4 tiny, learning rate = 0.002), tapi semua gambar input diberi *histogram equalization*
- Lama training: 1 jam 54 menit 58 detik
- Hasil
 - mAP: 79.2%
 - no_mask ap = 68.79%
 - mask ap = 89.62%



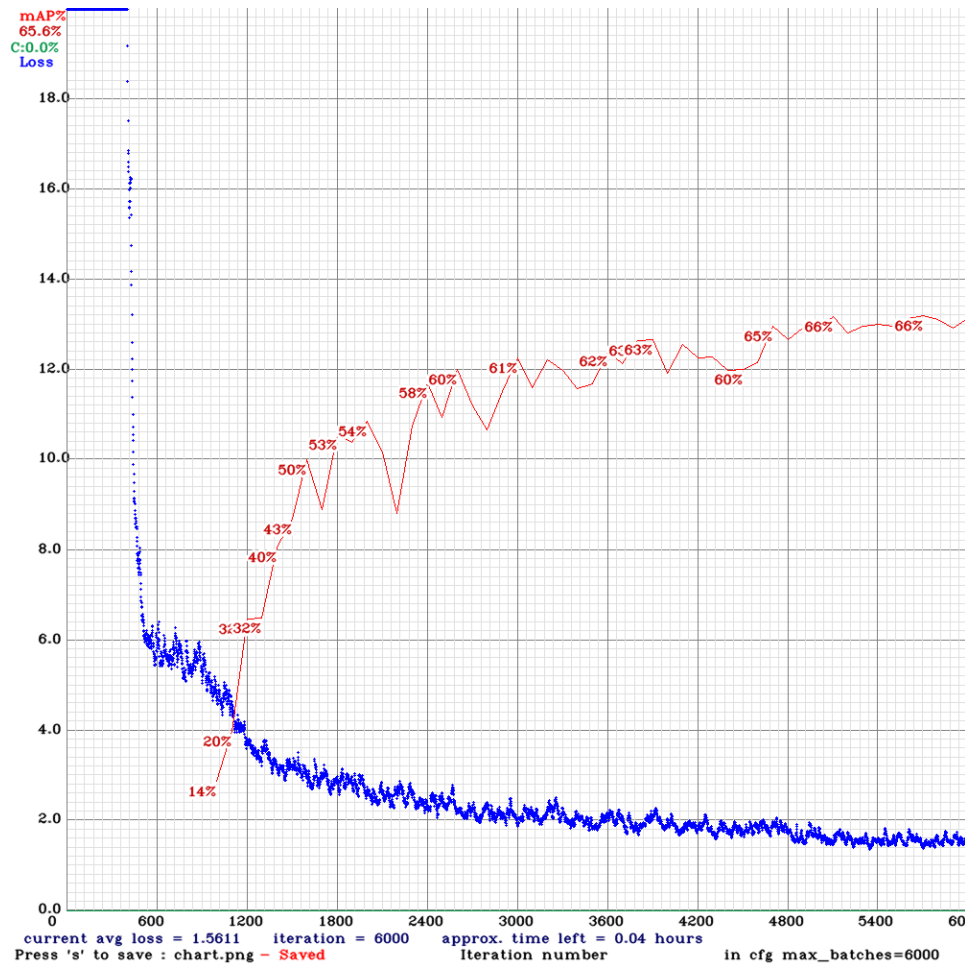
4.7. Eksperimen Ketujuh

- Sama seperti eksperimen ketiga
- Learning rate: 0.001
- Lama training: 3 jam 30 menit
- mAP: 66.2%



4.8. Eksperimen Kedelapan

- Menggunakan obj2 fully equalized
- No random training
- Learning rate: 0.001
- Lama training: 2 jam 43 menit
- mAP: 65.6%



Penutup

4.1.Kesimpulan

Hal-hal yang diperoleh berdasarkan analisis hasil penelitian-penelitian dan *training* di atas:

- Yolo v4 memiliki tingkat akurasi lebih tinggi dan waktu *training* yang lebih cepat.
- *Preprocessing* gambar memiliki pengaruh terhadap tingkat akurasi
 - *Preprocessing* gambar *training* dan *testing* melalui *histogram equalization* menurunkan tingkat akurasi dalam dataset ini.
- *Learning rate* dapat mempengaruhi perubahan akurasi per *step*
- Dataset yang tidak seimbang dapat mempengaruhi akurasi dalam mendeteksi objek dengan kelas-kelas yang tidak dominan.
 - Akurasi deteksi wajah yang tidak menggunakan masker lebih rendah daripada akurasi deteksi wajah yang menggunakan masker. Dalam dataset yang digunakan, wajah yang tidak menggunakan masker lebih sedikit daripada wajah yang menggunakan masker.
 - Akurasi deteksi wajah yang tidak menggunakan masker pada YOLO v4 lebih tinggi daripada YOLO v3.

Daftar Pustaka

- Bochkovskiy, A., Wang, C., & Liao, H.M. 2020. *YOLOv4: optimal speed and accuracy of object detection*. Retrieved from <https://arxiv.org/abs/2004.10934>.
- Redmon, J., Divvala, S., Girshick, R. & Farhadi, A. 2016. *You Only Look Once: Unified, Real-Time Object Detection*. Retrieved from <https://arxiv.org/abs/1506.02640>.
- Redmon, J. & Farhadi, A. 2016. *YOLO9000: better, faster, stronger*. Retrieved from <https://arxiv.org/abs/1612.08242>.
- Redmon, J. & Farhadi, A. 2018. *YOLO v3: an incremental improvement*. Retrieved from <https://pjreddie.com/media/files/papers/YOLOv3.pdf>.