IT 실험 프로젝트

CNN(convolutional neural network)기법을 활용한 버스 분류

Bus classification by using CNN method

지도교수: 임종태 교수님

작성자: B515171 임형구

gudrn7869@naver.com

참고: 학위 논문으로 제출함.

1. 연구 배경

1.1 시각 장애인들의 불편함

✓ 일상 생활 중 버스를 탈 때 가장 많이 불편함을 느낌

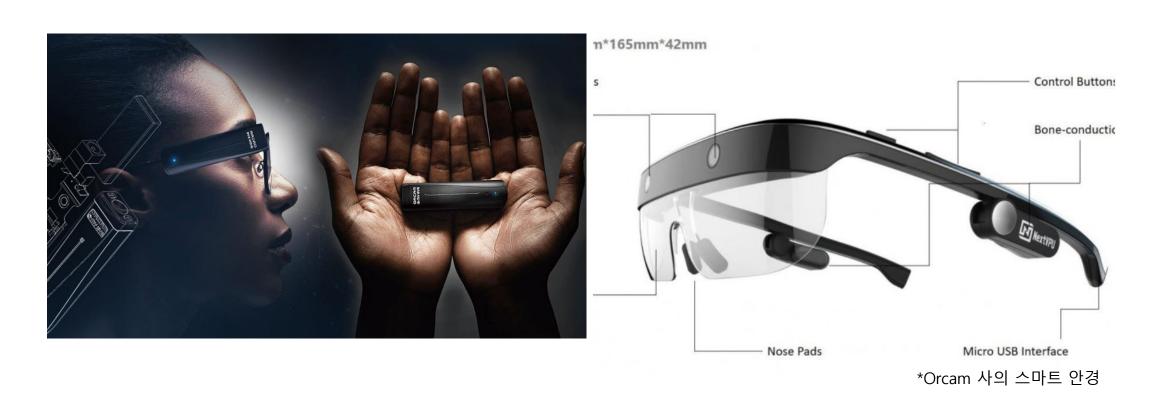
교통수단별 장애인 이용가능 비율

구분	버스	지하철	택시
시각장애인	21.1%	63.2%	49.2%
	(안내정보 부족)	(승차 후 착석 힘듦)	(택시 승하차 곤란)

*서울시정개별연구원(교통약자 이동편의 증진 계획)

1. 연구 배경

1.2 웨어러블 디바이스의 발전



2. 연구 주제

2.1 스마트 디바이스에 함께 활용될 버스 안내 기능 제안

- ✓ 버스의 존재 여부 확인(실험 1 busornot)
- ✓ 시각 장애인이 이용 할 특정 버스의 존재 여부 확인(실험 2 mapo08ornot)



*머니투데이 강남역 사진

2. 연구 주제

2.2 실험1 버스의 존재 여부 (busornot)

✓ 버스가 도착한 경우



✓ 버스가 도착하지 않은 경우



2. 연구 주제

2.3 실험2 특정버스의 도착 여부 확인 (mapo08ornot)

✓ 특정 버스가 도착한 경우(마포 08)



✓ 다른 버스가 도착한 경우



3.1. Convolutional Neural Network(CNN)이란?

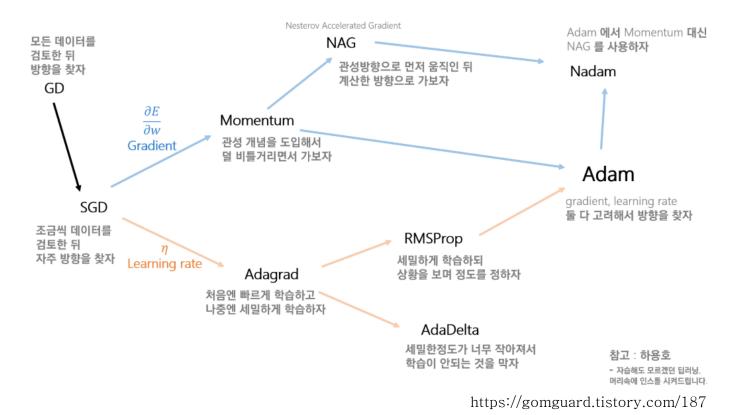
- ✓ 이미지 인식에 뛰어난 신경망
- ✓ 컨볼루션 연산과 풀링 연산을 반복하는 형태

1	1	1	0	0							
0	1	1	1	0	1	0	1				
0	0	1	1	1	0	1	0		4	3	4
0	0	1	1	0	1_	9	4		2	4	3
0	1	1	0	0	F	ilte	ır		2	3	4
	1-1	la	yer					,		aye	er

*Evaluation of Food Image Recognition Using CNN in Smart Refrigerator-논문

3.2 Optimizer & Learning Rate & Dropout

- ✓ 손실함수(loss function)는 훈련을 진행하는 동안 최소로 만들어야 하는 값
- ✔ Optimizer는 손실함수를 기반으로 네트워크가 어떻게 업데이트 될지 결정



3.3 소규모 데이터 셋을 위한 다양한 기법들

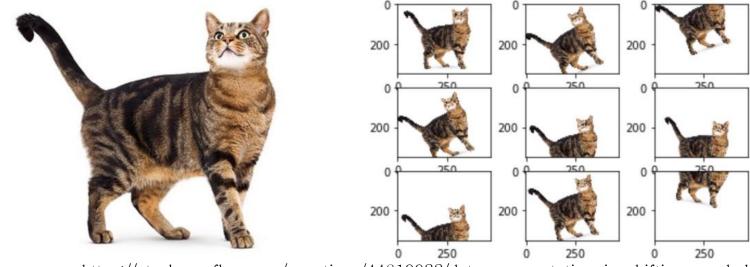
- ✓ Learning Rate은 옵티머이저로 어떻게 움질일지를 결정했다면, 얼만큼 움직일지를 결정
- ✔ Dropout은 오버슈팅을 방지하기 위한 방법 중에 하나, 훈련 중 무작위로 일부 출력 특성 제외

0.3	0.2	1.5	0.0	500 /	0.0	0.2	1.5	0.0
0.6	0.1	0.0	0.3	50% dropout	0.6	0.1	0.0	0.3
0.2	1.9	0.3	1.2		0.0	1.9	0.3	0.0
0.7	0.5	1.0	0.0		0.7	0.0	0.0	0.0

https://www.google.com/search?q=dropout+example&tbm=isch&ved=2ahUKEwjss6DUoO3pAhWjG6YKHXwuDJcQ2-likewidelike

3.4 소규모 데이터 셋을 위한 다양한 기법들

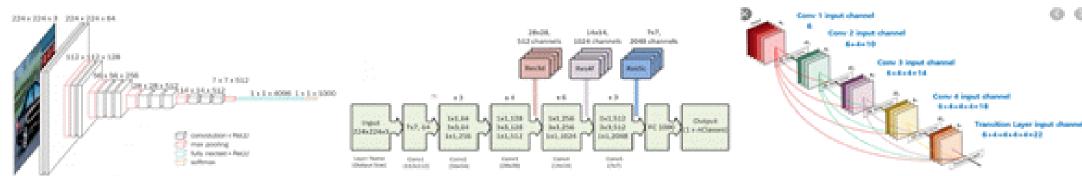
- ✔ 데이터 증식은 이미지를 수평,수직 평행이동 확대 등으로 이미지를 변환시키는 것
- ✓ 목적에 따라서 적절히 선택하여 증식하는 것이 중요



https://stackoverflow.com/questions/44819922/data-augmentation-is-shifting-needed

3.5 특징 추출하기

- ✓ 사전에 학습된 네트워크의 표현을 사용하여 샘플에서 흥미로운 특징을 뽑아내는 기법
- ✓ ImageNet 데이터 셋에 훈련된 (VGG16, resnet50, Xeception) 네트워크를 새로운 분류에 적용

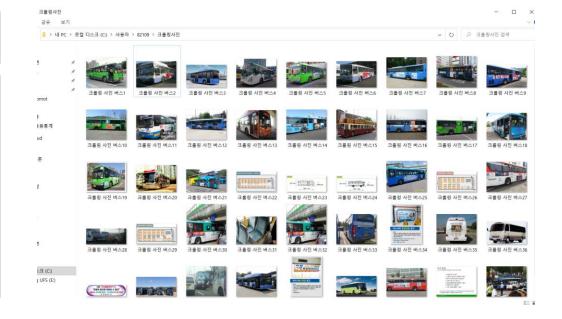


http://samediff.kr/wiki/index.php/DenseNet

4.1 이미지 수집

✓ 쥬피터에서 코드를 통해 네이버 이미지 다운로드

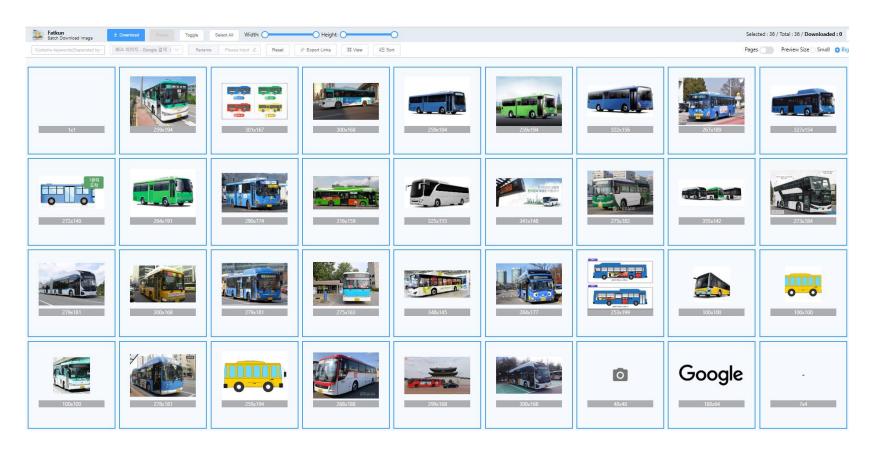
```
In [1]: M from urllib.request import urlopen
            from urllib.parse import quote plus
            from bs4 import BeautifulSoup
In [3]: 🕨 baseur! = "https://search.naver.com/search.naver?where=image&sm=tab_jum&query="
            plusurl = input("크롤링 할 검색어를 입력하세요:")
           url = baseurl + quote_plus(plusurl)
            html = urlopen(url).read()
            |soup = BeautifulSoup(html,'html.parser')
            img = soup.find all(class =' img')
            n = 1
            for i in img:
               imgurl = i['data-source']
               with urlopen(imgurl) as f:
                   with open('./크롤링 사진 '+plusurl+str(n)+'.jpg','wb') as h:
                       img = f. read()
                       h.write(img)
               n += 1
```



크롤링 할 검색어를 입력하세요:버스

4.1 이미지 수집

✓ 구글 이미지 다운로드 모듈(Fatkun) 활용



4.1 이미지 수집

✓ 실험 1 busornot 이미지에 추출에 사용된 키워드들

BUS	버스	bus	buses	public bus	서울버스
NOT	bulidings	background	배경화면	도시	city

✓ 실험 1 busornot 에 사용된 이미지 데이터의 수

Tr	ain	Valid	ation	Test		
BUS	3278	BUS	819	BUS	819	
NOT	2091	NOT	522	NOT	522	

4.2 이미지 전처리

- ✓ 총 이미지가 5000장 정도로, ImageDataGenerator를 이용하여 이미지를 증식
- ✓ 회전, 가로 세로 이동, 확대 등을 parameter를 사용

4.3 신경망 생성

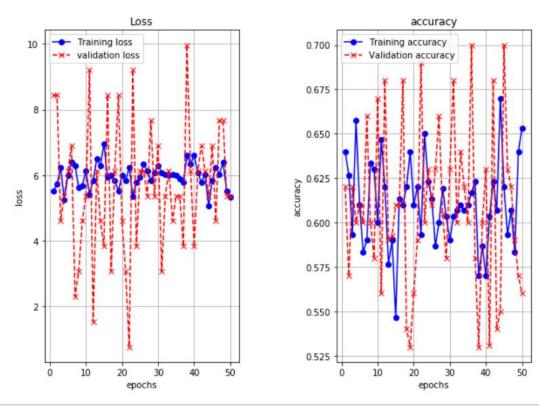
- ✓ 크기 (150,150), 가장 기본적인 신경망 이용
- ✓ 이미지 증식에도 상당히 안 좋은 결과 (0.6075)

```
In [5]: M from keras import models, layers
         # CNN layers
         CNN = models.Sequential()
         CNN.add(layers.Conv2D(32, (3,3), activation = 'relu', input_shape=(150,150,3)))
         CNN.add(layers.MaxPooling2D((2,2)))
         CNN.add(layers.Conv2D(64, (3,3), activation = 'relu'))
         CNN.add(layers.MaxPooling2D((2,2)))
         CNN.add(layers.Conv2D(128, (3,3), activation = 'relu'))
         CNN.add(layers.MaxPooling2D((2,2)))
         CNN.add(layers.Conv2D(64, (3,3), activation = 'relu'))
         CNN.add(layers.MaxPooling2D((2.2)))
         CNN.add(layers.Flatten())
         CNN.add(layers.Dropout(0.5))
         CNN.add(layers.Dense(512, activation = 'relu'))
         CNN.add(layers.Dense(1, activation = 'softmax'))
In [6]: H from keras import optimizers
         CNN.compile(loss='binary_crossentropy', optimizer='RMSprop', metrics=['acc'])
                                                      In [13]: N test_loss ,test_acc =CNN.evaluate_generator(test_generator,steps =20)
print('test_loss: ',test_loss)
               train_generator,
                                                                print('test_acc: ',test_acc)
               steps_per_epoch=15,
                epochs=50,
                                                                test_loss: 7.666619777679443
                                                                                           \triangleright test_acc = 0.6075
               validation_data= validation_generator,
                                                                test_acc: 0.6075000166893005
                validation steps=5)
         Epoch 2/50
```

4.3 신경망 생성

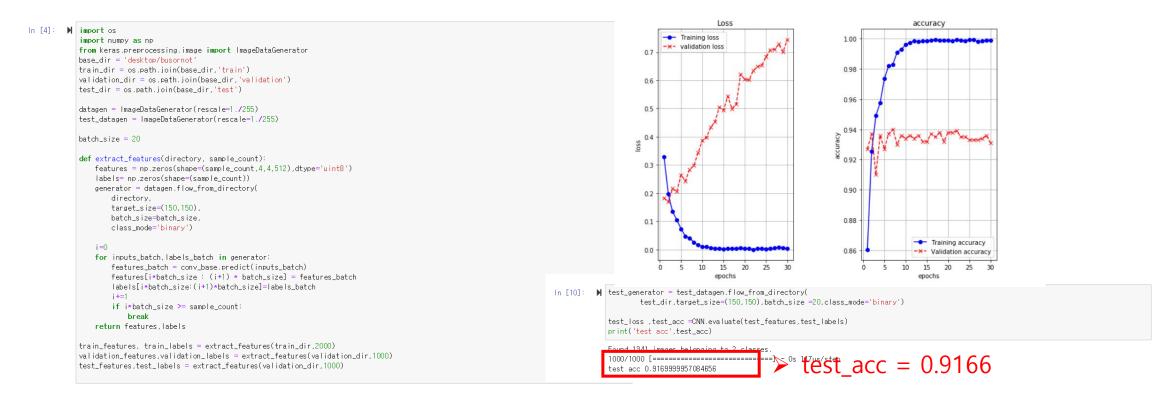
- ✓ Loss가 전혀 줄어들지 않음
- ✓ 정교한 방식의 필요성을 느낌

Out[8]: <matplotlib.legend.Legend at 0x1ae0047a1c8>



4.4 특징 추출하기

- ✓ Loss와 accuracy가 이상적인 모양
- ✓ Test accuracy 0.9169 상당히 개선된 모습 확인



4.5 최고 성능 만들기

- ✓ Optimizer 의 변경, 저장 형식의 변경
- ✓ Test accuracy 0.9499 로 개선

地 수	변경 전	변경 후	
optimizer	RMSprop	adam	
특징들 저장형식	uint8	uint16	

> test_acc = 0.9499

5.1 이미지 수집

- ✓ 네이버와 구글은 실험1 busornot과 같은 방식 이용
- ✓ 마포08은 직접 촬영한 이미지를 활용



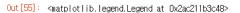
5.2 특징 추출 기법

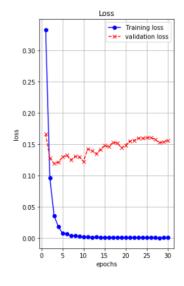
✓ 0.9499로 높은 test accuracy 확인

```
In [50]: M import numpy as np
              train_features =np.reshape(train_features,(500,4*4*512))
              validation_features = np.reshape(validation_features,(200,4*4*512))
             test_features = np.reshape(test_features,(200,4*4*512))
In [51]: M from keras import models
              from keras import lavers
              from keras import optimizers
              CNN = models.Sequential()
             CNN.add(layers.Dense(256, activation = 'relu', input_dim=4*4*512))
              CNN.add(layers.Dropout(0.5))
              CNN.add(layers.Dense(1,activation = 'sigmoid'))

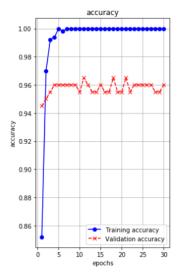
▶ from keras import optimizers

              CNN.compile(loss='binary_crossentropy', optimizer='adam', metrics=['accuracy'])
          hist = CNN.fit(train features.train labels.
                             epochs=30, batch_size=20,
                             validation_data = (validation_features, validation_labels))
              Train on 500 samples, validate on 200 samples
              500/500 [===
                                                :=====] - 1s 2ms/step - loss: 0.3332 - accuracy: 0.8520 - val_loss: 0.1663 - val_accuracy: 0.9450
              Epoch 2/30
                                                      - 1s 1ms/step - loss: 0.0958 - accuracy: 0.9700 - val_loss: 0.1278 - val_accuracy: 0.9500
              500/500 [=====
              Epoch 3/30
              500/500 [==
                                                       - 1s 1ms/step - Loss: 0.0356 - accuracy: 0.9920 - val_loss: 0.1187 - val_accuracy: 0.9550
              Epoch 4/30
              500/500 [==
                                                       - 1s 1ms/step - Loss: 0.0181 - accuracy: 0.9940 - val loss: 0.1212 - val accuracy: 0.9600
              Epoch 5/30
              500/500 [=====
                                                      - 1s 1ms/step - loss: 0.0073 - accuracy: 1.0000 - val_loss: 0.1292 - val_accuracy: 0.9600
              Epoch 6/30
              500/500 [-----
                                                      - 1s 2ms/step - loss: 0.0065 - accuracy: 0.9980 - val_loss: 0.1321 - val_accuracy: 0.9600
              Epoch 7/30
              500/500 [==
                                                       - 1s 2ms/step - Loss: 0.0031 - accuracy: 1.0000 - val Loss: 0.1246 - val accuracy: 0.9600
              Epoch 8/30
              500/500 [==
                                                       - 1s 2ms/step - loss: 0.0035 - accuracy: 1.0000 - val loss: 0.1304 - val accuracy: 0.9600
              Epoch 9/30
              500/500 [===
                                                       - 1s 2ms/step - loss: 0.0021 - accuracy: 1.0000 - val_loss: 0.1293 - val_accuracy: 0.9600
              Epoch 10/30
              500/500 [===
                                                      - 1s 2ms/step - loss: 0.0014 - accuracy: 1.0000 - val_loss: 0.1222 - val_accuracy: 0.9550
              Epoch 11/30
```





test acc 0.949999988079071



5.3 resnet 50

- ✓ 굉장히 느림
- ✓ Validation 부터 성능이 좋지 않음

```
In []: M from keras.applications import ResNet50
             from keras layers import Dense, Input, Activation
             from keras.models import Model
            from keras.callbacks import EarlyStopping
            from keras import optimizers
            from keras preprocessing image import ImageDataGenerator
            from keras.layers.normalization import BatchNormalization
In [5]: M train_datagen = ImageDataGenerator(rescale = 1./255, rotation_range =40, width_shift_range= 0.2
                                              ,height_shift_range=0.2,shear_range=0.2,zoom_range=0.2
                                              ,horizontal_flip=True,fill_mode='nearest')
            test_datagen = ImageDataGenerator(rescale = 1./255)
            train_generator = train_datagen.flow_from_directory("desktop/mapo08ornot/train",target_size =(150,150),
                                                               batch_size =20, class_mode = 'binary')
            validation_generator = test_datagen.flow_from_directory("desktop/mapo08ornot/validation",target_size =(150,150),
                                                               batch_size =20, class_mode = 'binary')
            test_generator = test_datagen.flow_from_directory("desktop/mapoO8ornot/test",target_size =(150,150),
                                                               batch_size =20, class_mode = 'binary')
            Found 3257 images belonging to 2 classes.
            Found 764 images belonging to 2 classes.
            Found 814 images belonging to 2 classes.
In [9]: M input = Input(shape=(150, 150, 3))
            model = ResNet50(input_tensor=input, include_top=False, weights=None, pooling='max')
            x = Dense(256, name='fully', init='uniform')(x)
            x = BatchNormalization()(x)
            x = Activation('relu')(x)
            x = Dense(126, init='uniform')(x)
            x = BatchNormalization()(x)
            x = Activation("relu")(x)
            x = Dense(1, activation='softmax', name='softmax')(x)
            CNN = Model(model.input, x)
             C:#Users#82109#anaconda@#lib#site-packages#ipykernel_launcher.py:5: UserWarning: Update your `Dense` call to the Keras 2 API: `Dense(2
            56, name="fully", kernel_initializer="uniform")`
             C:#Users#82109#anaconda3#lib#site-packages#ipykernel_launcher.py:8: UserWarning: Update your `Dense` call to the Keras 2 API: `Dense(1
            26, kernel_initializer="uniform")`
```

5.4 Densenet 121

```
In [43]: M from keras.applications import DenseNet121
              conv_bas = DenseNet121(include_top=False, weights='imagenet', input_tensor=None, input_shape=(150,150,3), pooling=None, classes=1000)
 In [*]: M import os
              import numpy as no
              from keras.preprocessing.image import ImageDataGenerator
              base_dir = 'desktop/mapo08ornot
              train_dir = os.path.join(base_dir, 'train')
              validation_dir = os.path.join(base_dir, 'validation')
              test_dir = os.path.join(base_dir, 'test')
              datagen = ImageDataGenerator(rescale=1./255)
              test_datagen = ImageDataGenerator(rescale=1./255)
              batch_size = 20
              def extract_features(directory, sample_count):
                  features = np.zeros(shape=(sample_count,4,4,1024),dtype='uint16')
                  Tabels= np.zeros(shape=(sample count))
                  generator = datagen.flow_from_directory(
                     directory.
                      target_size=(150,150).
                      batch_size=batch_size,
                      class_mode='binary')
                  for inputs batch labels batch in generator:
                      features_batch = conv_bas.predict(inputs_batch)
                      features[i*batch_size: (i+1) * batch_size] = features_batch
|abe|s[i*batch_size:(i+1)*batch_size]=|abe|s_batch
                      if i*batch_size >= sample_count:
                          break
                  return features, labels
              train_features, train_labels = extract_features(train_dir,500)
              validation features.validation_labels = extract_features(validation_dir.200)
              test_features,test_labels = extract_features(validation_dir,200)
              Found 3257 images belonging to 2 classes.
In [45]: M import numpy as no
              train_features =np.reshape(train_features,(500,4*4*1024))
              validation_features = np.reshape(validation_features,(200,4*4*1024))
              test_features = np.reshape(test_features,(200,4*4*1024))
```

```
In [46]: M from keras import models
           from keras import layers
           from keras import optimizers
           CNN = models.Sequential()
           CNN.add(layers.Dense(512, activation = 'relu', input_dim=4*4*1024))
           CNN.add(Tayers.Dropout(0.5))
           CNN.add(layers.Dense(1,activation = 'sigmoid'))
In [47]: M from keras import optimizers
           CNN.compile(loss='binary_crossentropy', optimizer='adam', metrics=['accuracy'])
In [48]: M hist = CNN.fit(train_features,train_labels,
                       epochs=50,batch_size=20,
                        validation_data = (validation_features,validation_labels))
           Epoch 42/50
           500/500 [===========] - 5s 10ms/step - loss: 0.0118 - accuracy: 0.9980 - val_loss: 0.3145 - val_accuracy: 0.9450
           Epoch 44/50
           500/500 [ ===
                                        ====] - 5s 10ms/step - loss: 0.0027 - accuracy: 0.9980 - val_loss: 0.3303 - val_accuracy: 0.9300
           Epoch 45/50
           500/500 [====
                                      :======] - 5s 11ms/step - loss: 0.0161 - accuracy: 0.9980 - val_loss: 0.5190 - val_accuracy: 0.9500
           Epoch 46/50
           500/500 [===
                                          ==1 - 5s 10ms/step - Ioss: 0.0251 - accuracy: 0.9940 - val_loss: 0.4171 - val_accuracy: 0.9350
           Epoch 47/50
           500/500 [ ===
                                       ======] - 3s 6ms/step - loss: 1.5170e-04 - accuracy: 1.0000 - val_loss: 0.3572 - val_accuracy: 0.95
              . . . . . . . . . . . . . . . .
In [50]: M test_generator = test_datagen.flow_from_directory(
                           test_dir,target_size=(150,150),batch_size =20,class_mode='binary')
                 test_loss ,test_acc =CNN.evaluate(test_features,test_labels)
                 print('test acc',test_acc)
                  Found 814 images belonging to 2 classes.
                                                              test_acc = 0.9700
```

6. 결론

6.1 실험 정확도 결과

✓ VGG16 특징 추출 기법 0.9449

✓ DenseNet 121 특징 추출 기법 0.9700

6. 결론

6.2 실험의 한계 & 향후 연구

- 실제 제공해야 하는 데이터의 차이 존재
 - ✓ 시각 장애인에게 필요한 "버스와의 거리" 정보 결여
 - ✓ "버스와의 거리 " 측정은 object-detection기법을 활용
 - ✓ 향후 연구로는 CNN과 object-dectection방식 결합하여 추가 정보에 대한 연구
- 모형,크기는 같고 숫자만 다른 버스에 대한 구별 실험 필요성
 - ✓ 실제 버스정류에는 모양,크기, 색이 동일하고 버스번호만 다른 경우가 다수 존재
 - ✓ 이런 버스들을 분류해내는 더 정교한 신경망의 필요
 - ✓ 숫자를 인식하는 OCR 방식과 정확도 차이 비교 및 OCR과 CNN 신경망 결합 가능성연구

7. 참고 문헌

- 게라스 창시자에게 배우는 딥러닝 (프랑소와 숄레 저)
- https://blog.naver.com/fkdldjs60/221867405574
- 모두의 딥러닝 1 (Youtube from sung kim)
- CS231n (youtube lecture from stanford university)
- 웹 크롤링과 스크레이핑 (카토 코타 저)
- https://github.com/codeMinst/ML-SimplerAPI/blob/master/blog/add_layer.py
- https://keras.io/api/applications/densenet/

8. 이미지 출처

[그림 1-1]	*서울시정개별연구원(교통약자 이동편의 증진 계획)
[그림 1-2]	http://www.seoulilbo.com/news/articleView.html?idxno=187194
[그림 1-3]	Evaluation of Food Image Recognition Using CNN in Smart Refrigerator-논문
[그림 1-4]	Evaluation of Food Image Recognition Using CNN in Smart Refrigerator-논문
[그림 1-5]	https://gomguard.tistory.com/187
[그림 1-6]	https://www.google.com/search?q=dropout+ example&tbm=isch&ved=2ahUKEwjss6DUoO3pAhWjG6YKHXwuDJcQ2-c CegQIABAA&oq=dropout+ example&gs_lcp=CgNpbWcQAzIECAAQGDIECAAQGDoCCAA6BAgAEB46BAgAEBM6CAgA EAUQHhATUKRXWIhpYONpaABwAHgAgAGoAYgBrQeSAQMwLjeYAQCgAQGqAQtnd3Mtd2l6LWltZw&sclient=img&ei =wJTbXuzTJaO3mAX83LC4CQ&bih=670&biw=809#imgrc=0A0eJw1961ApBM
[그림 1-7]	https://stackoverflow.com/questions/44819922/data-augmentation-is-shifting-needed
[그림 1-8]	http://samediff.kr/wiki/index.php/DenseNet