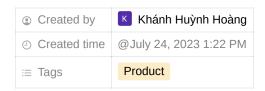


Sử dụng tool "Near miss accident prediction using dashcam video"



Sử dụng tool với Python cell trong Jupyter.notebook hoặc Google Colabs

LƯU Ý: TOOL ĐÒI HỎI CÓ GPU

Clone github:

!git clone https://github.com/keeganhuynh/Near-miss-accident-prediction-using-dashcam-videos.git

Cài đặt các thư viện cần thiết và set up môi trường chạy:

!pip install filterpy !pip install pykml

%cd /content/Near-miss-accident-prediction-using-dashcam-videos/DeepHough
%cd model/_cdht
!python setup.py build
!python setup.py install --user

Chạy file run.py

%cd /content/Near-miss-accident-prediction-using-dashcam-videos
!python run.py --folderpath '/content/Near-miss-accident-prediction-using-dashcam-videos/Runs/sample_741376'\
--videopath '/content/Near-miss-accident-prediction-using-dashcam-videos/Runs/sample_741376/sample_741376.mp4'\
--KML_file_path ''



INPUT

- <u>Chú thích:</u> có hai tham số cần thiết để tool chạy là VIDEO và FILE KML. Trong đó, video được truyền vào tool bằng đường dẫn đến Video và tương tự với file KML.
 - --folderpath: là đường dẫn đến thư mục chính chứa video và file KML
 - --videopath: đường dẫn đến video đầu vào
 - --KML_file_path: đường dẫn đến file KML (vì sample này không có file KML, nên em chuẩn bị sẵn một file vận tốc trích từ file csv lớn nên không cần truyền file KML)

OUPUT:

Những mục sau sẽ được lưu vào "folderpath"

- *file txt:* vanishing_point_list
- file_velocity: velocity_list
- predict_collision_vehicle_each_frame: risk json
- trajectory_file: data_json
- video_visuallize: output_video.mp4

Format Input

- 1) VIDEO được đọc bằng OpenCV. Nên bất kì loại video nào có thể được đọc bởi OpenCV đều có thể được sử dụng trong tool này.
- 2) Vận tốc của ego car có thể được truyên vào tool bằng hai cách:
- File KML tiêu chuẩn: tool sẽ tư đọc được nếu có sẵn file KML
- File txt: mỗi dòng chứa vận tốc của xe đơn vị tính (m/s). Nếu video có tổng cộng 223 frame thì sẽ có 223 dòng ứng với vận tốc ở từng frame trong video.
- ⇒ Lưu cả hai input trên vào một folder (ví dụ như: **sample_741376**) được sử dụng trong repo này. Và truyền đường dẫn vào model khi sử dụng

• Các hàm chính trong file run.py

```
def MakeInput(folderpath):
    fps, frame_count = ProcessVideo(folderpath, videopath)
    VanishingPointDetection(output_path), vnp_output_path, videopath, stage=2)

fps, frame_count = MakeInput(folderpath, vnp_output_path, videopath, stage=2)
```

Hàm MakeInput:

- Xử lí video thành đầu vào cho model Deephough
- Chạy model Deephough trên video "videopath" và Trích xuất ra những vanishing point sau đó lưu vào "vnp_output_path"

TrajectoryAndMakingVideo(videopath, vnp_output_path, veclocity_path, json_file_path, fps, (1280, 720))

Hàm TrajectoryAndMakingVideo:

- Chạy model Yolo để detect những phương tiện trên đường
- Trajectory vị trí những xe từ những công cụ (CameraCalibration, ObjectSpeedEstimate, Sort) trên đường rồi lưu vào *"json_file_path"*
- Dự đoán va chạm với model LSTM rồi lưu vào metadata "json_file_path"

```
risk_json_file = makeJson(frame_count, json_file_path, risk_json_path)
```

Hàm makeJson:

- Trích xuất những phương tiện có khản năng va chạm từ "json_file_path" thành file json "risk_json_path"

```
ExtractVideo('tam', frame_count, fps, video_path)
```

Hàm ExtractVideo:

- Visuallize video và lưu vào "video_path"

🛫 Tác giả

Giáo viên hướng dẫn: Thầy Đào Minh Sơn

Sinh viên thực hiện: Huỳnh Hoàng Khánh (Khoa Khoa học máy tính - UIT)