## ● 교통표지판 다중분류 인공지능 (코드 전문 : https://url.kr/5k6zbi)

# 1. 개발동기

AI와 머신러닝 과목에서 배운 내용을 토대로 기말 프로젝트를 진행하게 되었습니다. 자율주행 자동차에서 실제로 사용하고 있는 인공지능이고 배운 내용을 적절히 응용하여 만들 수 있을 것이라 생각하여 교통표지판을 분류하는 인공지능을 개발하기로 결정하였습니다.

#### 2. 프로그램 설명

python과 keras를 이용하여 교통 표지판이 이미지 형태로 입력되면 어떤 표지판인지 분류해내는 CNN모델을 만들었습니다. 모델을 학습시키는데 필요한 데이터셋은 kaggle 에서 구하였고 CNN모델의 하이퍼파라미터 중 커널의 개수와 Dropout 값을 조금씩 변경한 여러 개의 모델을 모두 학습시킨 뒤 가장 정확도가 높은 모델을 찾았습니다.

### 3. 중요 포인트

합성곱 신경망1 kernel(16-32-64), Dropout 0.3 합성곱신경망2 kernel(16-32-64), Dropout 0.4

```
1 from tensorflow import keras
                                                           1 model2=keras,Sequential()
2 model=keras.Sequential()
                                                          3 model2,add(keras,layers,Conv2D(16, kernel_size=3, activati
4 model.add(keras.layers.Conv2D(16, kernel_size=3, activatio
                                                          4 model2,add(keras,layers,MaxPooling2D(2))
5 model,add(keras,layers,MaxPooling2D(2))
                                                          5 model2.add(keras.layers.Conv2D(32, kernel_size=3, activati
6 model.add(keras.lavers.Cony2D(32, kernel size=3, activatio
                                                          6 model2,add(keras,layers,MaxPooling2D(2))
7 model,add(keras,layers,MaxPooling2D(2))
                                                           7 model2.add(keras,layers,Conv2D(64, kernel_size=3, activati
8 model.add(keras.layers.Conv2D(64, kernel_size=3, activatio
                                                          8 model2,add(keras,layers,MaxPooling2D(2))
9 model,add(keras,layers,MaxPooling2D(2))
                                                          1 model2 add(keras layers Flatten())
1 model,add(keras,layers,Flatten())
                                                          2 model2.add(keras, layers, Dense(100, activation='relu'))
2 model.add(keras.layers.Dense(100, activation='relu'))
                                                          3 model2,add(keras, layers, Dropout(0,4))
3 model,add(keras,layers,Dropout(0,3))
                                                          4 model2.add(keras.layers.Dense(43, activation='softmax'))
4 model,add(keras,layers,Dense(43, activation='softmax'))
                                                          5 model2.summarv()
                                                           합성곱신경망2 평가
 합성곱 신경망1 평가
                                                              1 model2.evaluate(test_scaled, test_target)
1 model.evaluate(test_scaled, test_target)
                                                            395/395 [========] - 1s 3n
  395/395 [========= ] - 1s
                                                            [0,38210660219192505, 0,9208234548568726]
   [0,23808132112026215, 0,9542359709739685]
```

#### 합성곱신경망3 kernel(32-64), Dropout 0.3 합성곱신경망4 kernel(32-64), Dropout 0.4 1 model3=keras.Sequential() 1 model4=keras,Sequential() 3 model3,add(keras,layers,Conv2D(32, kernel\_size=3, activat 3 model4,add(keras,layers,Conv2D(32, kernel\_size=3, activat 4 model3,add(keras,layers,MaxPooling2D(2)) 4 model4,add(keras,layers,MaxPooling2D(2)) 5 model3.add(keras.layers.Conv2D(64, kernel\_size=3, activat 5 model4,add(keras,layers,Conv2D(64, kernel\_size=3, activat 6 model3,add(keras,layers,MaxPooling2D(2)) 6 model4,add(keras,layers,MaxPooling2D(2)) 1 model3,add(keras,layers,Flatten()) 1 model4,add(keras,layers,Flatten()) 2 model3,add(keras,layers,Dense(100, activation='relu')) 2 model4.add(keras.layers.Dense(100, activation='relu')) 3 model3,add(keras, layers, Dropout (0,3)) 3 model4,add(keras,layers,Dropout(0,4)) 4 model3,add(keras,layers,Dense(43, activation='softmax')) 4 mode14,add(keras,layers,Dense(43, activation='softmax')) 5 model3, summary() 5 model4, summary() 합성곱신경망3 평가 합성곱신경망4평가 1 model3.evaluate(test\_scaled, test\_target) 1 model4,evaluate(test\_scaled, test\_target) 395/395 [======== ] - 2s [0,21652837097644806, 0,9516231417655945] [0,17391511797904968, 0,9617577195167542]

커널의 개수를 2개 혹은 3개, Dropout 값을 0.3 혹은 0.4로 설정한 모델을 4개 만들어 학습시킨 뒤 정확도를 평가하자 커널 2개, Dropout 0.4 모델의 정확도가 96.17%로 가장 높은 것을 확인하였습니다.

### 4. 프로그램 구현 모습

```
1 plt,imshow(val_scaled[4],reshape(32, 32), cmap='gray_r')
                                                         1 preds4=model.predict(val_scaled[4:5])
2 plt.show()
                                                         2 print (preds4)
                                                        1/1 [======] - Os 19ms/step
                                                        [[6,2311398e-30 9,9079983e-23 1,9334176e-17 2,4420483e-12 4,0972613e-18
                                                          5,3751987e-18 0,0000000e+00 1,4026244e-29 9,1405190e-26 2,5363018e-13
                                                          1.4470102e-22 1.0397437e-31 8.7779599e-17 1.9035075e-14 1.9572150e-18
                                                          1,0000000e+00 0,0000000e+00 4,7224965e-30 1,2319633e-18 2,4477893e-34
                                                          1 2616204e-34 4 5927928e-34 1 2207761e-28 9 4758216e-33 6 7201767e-35
10
                                                          2,0117057e-21 1,0553760e-24 5,7453669e-38 1,3545232e-34 9,4481194e-29
                                                          0,0000000e+00 7,7554024e-22 2,0223727e-26 2,9520211e-28 3,1981500e-27
                                                          9,2540411e-21 1,9565092e-22 2,7932526e-37 1,4317059e-17 1,2876339e-25
15
                                                          1.0521305e-27 2.5546781e-32 0.0000000e+0011
20
                                                         1 print(label_names[np,argmax(preds4)])
                                                        [15 'No vehicles']
75
                 10
                              20
                                     25
```

위 표지판을 입력시켰더니 No vehicles이라고 정확하게 분류해 냈습니다.