



دانشگاه صنعتی امیرکبیر  
(پلی تکنیک تهران)  
دانشکده مهندسی کامپیوتر

پایان نامه کارشناسی

# هدایت پهباد با علائم دست مبتنی بر بینایی ماشین

نگارش  
سارا تاجرنیا

استاد راهنما  
دکتر مهدی جوانمردی

اردیبهشت ۱۴۰۳

بِسْمِ اللَّهِ الرَّحْمَنِ الرَّحِيمِ



دانشگاه صنعتی امیرکبیر  
(پلی تکنیک تهران)  
دانشکده مهندسی کامپیوتر

پایان نامه کارشناسی

## هدایت پهباد با علائم دست مبتنی بر بینایی ماشین

نگارش  
سارا تاجرنیا

استاد راهنما  
دکتر مهدی جوانمردی

اردیبهشت ۱۴۰۳

# صفحه فرم ارزیابی و تصویب پایان نامه - فرم تأیید اعضاء کمیته دفاع

در این صفحه فرم دفاع یا تأیید و تصویب پایان نامه موسوم به فرم کمیته دفاع - موجود در پرونده آموزشی - را قرار دهید.

## نکات مهم:

- نگارش پایان نامه/رساله باید به **زبان فارسی** و بر اساس آخرین نسخه دستورالعمل و راهنمای تدوین پایان نامه های دانشگاه صنعتی امیرکبیر باشد.(دستورالعمل و راهنمای حاضر)
- رنگ جلد پایان نامه/رساله چاپی کارشناسی، کارشناسی ارشد و دکترا باید به ترتیب مشکی، طوسی و سفید رنگ باشد.
- چاپ و صحافی پایان نامه/رساله بصورت **پشت و رو(دورو)** بلامانع است و انجام آن توصیه می شود.



دانشگاه صنعتی امیرکبیر  
(پلی تکنیک تهران)

به نام خدا

## تعهدنامه اصالت اثر

تاریخ: اردیبهشت ۱۴۰۳

اینجانب **سارا تاجرنیا** متعهد می‌شوم که مطالب مندرج در این پایان‌نامه حاصل کار پژوهشی اینجانب تحت نظارت و راهنمایی اساتید دانشگاه صنعتی امیرکبیر بوده و به دستاوردهای دیگران که در این پژوهش از آنها استفاده شده است مطابق مقررات و روال متعارف ارجاع و در فهرست منابع و مآخذ ذکر گردیده است. این پایان‌نامه قبلاً برای احراز هیچ مدرک هم‌سطح یا بالاتر ارائه نگردیده است.

در صورت اثبات تخلف در هر زمان، مدرک تحصیلی صادر شده توسط دانشگاه از درجه اعتبار ساقط بوده و دانشگاه حق پیگیری قانونی خواهد داشت.

کلیه نتایج و حقوق حاصل از این پایان‌نامه متعلق به دانشگاه صنعتی امیرکبیر می‌باشد. هرگونه استفاده از نتایج علمی و عملی، واگذاری اطلاعات به دیگران یا چاپ و تکثیر، نسخه‌برداری، ترجمه و اقتباس از این پایان‌نامه بدون موافقت کتبی دانشگاه صنعتی امیرکبیر ممنوع است. نقل مطالب با ذکر مآخذ بلامانع است.

**سارا تاجرنیا**

امضا

این پایان نامه را تقدیم می‌کنم به مهرباترین همراهان زندگیم، پدر، مادر، برادران  
عزیزم که حضورشان همیشه گرمابخش روح من بوده است.

# سپاسگزاری

زندگی دفتري از خاطره هاست، يك نفر در دل شب، يك نفر در دل خاك، يك نفر همدم خوشبختي هاست، يك نفر همسفر سختي هاست، چشم تا باز كنيم، عمرمان مي گذرد ما همه رهگذريم، آنچه باقيست فقط خوبي هاست.

تشكر مي كنم از تمامي عزيزاني كه در تمامي مراحل زندگي همراه من بوده اند.  
و همچنين از استاد گرامي جناب آقاي دكتر مهدي جوانمردي كه در انتخاب و پيشبرد اين پروژه به عنوان استاد پروژه، كمك هاي فراواني به اين جانب داشتند، كمال تشكر را دارم.

سارا تاجرنا  
ارديشست ۱۴۰۳

## چکیده

پهپادهای تجاری که به عنوان هواپیماهای بدون سرنشین<sup>۱</sup> نیز شناخته می‌شوند، به سرعت در حال رایج شدن هستند و در بسیاری از کاربردهای مختلف مانند نظارت برای رویدادهای ورزشی، حمل و نقل تجهیزات و کالاهای اضطراری، فیلمبرداری، عکاسی هوایی و بسیاری از فعالیتهای دیگر مورد استفاده قرار می‌گیرند.

هدف این پروژه توسعه سیستمی است که از حرکات دست به عنوان روشی برای کنترل پرواز پهپاد استفاده شود. بدین صورت که با استفاده از روش‌های بینایی ماشین<sup>۲</sup>، روشی بصری برای ارتباط بدون عامل بین پهپاد و اپراتور آن ایجاد می‌کنیم. روش‌های مبتنی بر بینایی ماشین بر توانایی دوربین هواپیماهای بدون سرنشین متکی هستند. بدین صورت که تصاویر اطراف را گرفته و با استفاده از ترجمه تصاویر و تشخیص الگوی دست، اطلاعات معناداری را استخراج می‌کنند. ساختار این پروژه از دو ماژول اصلی تشکیل شده است: تشخیص حرکت دست<sup>۳</sup> و دستور به هواپیمای بدون سرنشین. برای ماژول اول از یک روش یادگیری عمیق<sup>۴</sup> استفاده شده است. الگوریتم‌ها و تکنیک‌های پردازش تصویر به عنوان روشی پویا برای شناسایی ژست‌ها و حرکات دست معرفی شده‌اند. ماژول دوم وظیفه ارتباط با پهپاد را بر عهده دارد. بدین صورت که پیام‌های بین سیستم پیشنهادی و پهپاد متصل به سیستم را ارسال و دریافت می‌کند و طبق آن پیام‌ها عملیات مورد نظر را اجرا می‌کند.

## واژه‌های کلیدی:

پهپاد، هواپیمای بدون سرنشین، ژست دست، بینایی ماشین، شبکه‌های عصبی پیچشی<sup>۵</sup>، حافظه طولانی

<sup>1</sup>Unmanned aerial vehicles

<sup>2</sup>Computer vision

<sup>3</sup>Hand detection

<sup>4</sup>Deep learning

<sup>5</sup>Convolutional neural network

<sup>6</sup>Long short-term memory

<sup>7</sup>Machine learning

<sup>8</sup>Human-drone interface



کوتاه مدت<sup>۶</sup>، یادگیری ماشین<sup>۷</sup>، رابط انسان و پهباد<sup>۸</sup>

# فهرست مطالب

صفحه

عنوان

۱	.....	۱ مقدمه
۲	.....	۱-۱ مقدمه
۳	.....	۲-۱ چالش‌های استفاده از پهباد
۳	.....	۳-۱ اهمیت استفاده از بینایی ماشین در پهباد
۵	.....	۴-۱ تعریف مسئله
۵	.....	۵-۱ مراحل انجام پروژه
۵	.....	۶-۱ چالش‌های اجرای پروژه
۶	.....	۷-۱ ابزارها و نرم افزارهای مورد استفاده
۶	.....	۱-۷-۱ TensorFlow
۶	.....	۲-۷-۱ MediaPipe
۶	.....	۸-۱ جمع بندی
۷	.....	۲ کارهای مشابه
۸	.....	۱-۲ مقدمه
		۲-۲ مقاله Hand و Hand Gesture Controlled Drones: An Open Source Library
۸	.....	Gestures For Drone Control Using Deep Learning
۹	.....	۱-۲-۲ روش‌شناسی
۹	.....	۲-۲-۲ نتیجه
		۳-۲ مقاله Applying و MediaPipe Hands: On-device Real-time Hand Tracking
۱۰	.....	Hand Gesture Recognition for User Guide Application Using MediaPipe
۱۰	.....	۱-۳-۲ روش‌شناسی
۱۰	.....	۲-۳-۲ نتیجه
۱۰	.....	۴-۲ جمع‌بندی
۱۲	.....	۳ روش انجام پروژه
۱۳	.....	۱-۳ مقدمه

۲-۳	مدیایپایپ	۱۳
۱-۲-۳	مدل تشخیص کف دست	۱۳
۲-۲-۳	مدل تشخیص نقاط عطف دست	۱۴
۳-۳	اهمیت ژست دست	۱۴
۴-۳	کنترل پهباد	۱۵
۴	نتایج و ارزیابی	۱۶
۱-۴	مقدمه	۱۷
۲-۴	نتایج و ارزیابی	۱۷
۳-۴	جمع بندی	۱۷
۵	نتیجه گیری و پیشنهادات	۱۸
۱-۵	مقدمه	۱۹
۲-۵	نتیجه گیری و پیشنهادات	۱۹
۳-۵	جمع بندی	۱۹
۲۰	کتاب نامه	

## فهرست تصاویر

صفحه

شکل

صفحه	فهرست جداول	جدول
------	-------------	------

# فصل اول

## مقدمه

## ۱-۱ مقدمه

پهپادها یا به عبارتی هواپیماهای بدون سرنشین امروزه در صنایع مختلف به عنوان یک فناوری بسیار گسترده و کارآمد مورد استفاده قرار می‌گیرند. هواپیماهای بدون سرنشین اساساً به عنوان ربات‌های پرنده‌ای دیده می‌شوند که عملکردهای متعددی مانند جمع‌آوری داده‌ها و سنجش از محیط اطراف را بر عهده دارند [۱]. از جمله این صنایع می‌توان به کشاورزی، ساخت و ساز، خدمات حمل و نقل و نقشه‌برداری اشاره کرد. یکی از دلایل اصلی افزایش کاربرد این هواپیماهای بدون سرنشین، کارایی بالای آنها است. این فناوری نه تنها به دلیل سرعت بالا در پوشش‌دهی مساحت‌های گسترده، بلکه به دلیل قابلیت برنامه‌ریزی و استفاده در صنایع مختلف مورد توجه قرار می‌گیرد. همچنین، صرفه‌جویی در هزینه‌های مالی و جانی و افزایش امنیت نیز از جمله عوامل مهمی است که اهمیت پهپادها را بیشتر می‌کند [۲].

در حال حاضر، ربات‌های پرنده در مشاغل مختلف مانند سیستم‌های تحویل بسته استفاده می‌شوند [۳]. به عنوان مثال، شرکت‌هایی مانند آمازون و UPS از پهپادهای چند روتور برای تحویل بسته‌های خود استفاده می‌کنند [۴]. در پی این موضوع، بسیاری از شرکت‌های تولید کننده پهپاد تشویق شدند تا انواع مختلفی از ویژگی‌های نرم‌افزاری و سخت‌افزاری مانند حسگرها را به پهپادها اضافه کنند، که ابتدایی‌ترین آنها دوربین است. دوربین بصری یک حسگر ضروری برای پهپادهای فعلی است. هزینه کم، قدرت کم، اندازه کوچک ضبط تصویر، و دستگاه‌های پخش جریان، آنها را به پهپادهای کاربردی و متعدد در بازار تبدیل می‌کند [۵]. در ادامه زمینه مطالعاتی جدیدی به نام رابط هواپیماهای بدون سرنشین و انسان<sup>۱</sup> گشوده شد تا تعامل بین پهپاد و انسان را پیشرفت دهد، که این تعامل مجموعه دستگاه‌های سنتی مانند کنترلر رادیویی<sup>۲</sup> تا کنترل پهپادها با استفاده از وضعیت بدن و دست انسان را شامل می‌شود [۶].

یکی از رویکردهای مورد استفاده برای افزایش کاربرد و دسترسی به پهپادها، استفاده از بینایی ماشین است. این ویژگی معمولاً از طریق پردازش تصویر و با استفاده از شبکه‌های عصبی به کار می‌رود. پهپادهایی که با مدل‌های بینایی ماشین آموزش می‌بینند، توانایی تحلیل تصاویر و ویدئوهای که از محیط اطراف دریافت می‌کنند را دارا هستند. این قابلیت به پهپاد این امکان را می‌دهد که بدون نیاز به تداخل انسانی، وظایفی همچون امنیت، ارسال کالا، پست و این چنین موارد را انجام دهد [۷]. می‌توان گفت هدف اصلی استفاده از بینایی ماشین در پهپادها برای به حداقل رساندن دخالت انسان به صورت مستقیم است. این

<sup>1</sup>Human drone interface<sup>2</sup>Radio Controller

امر پهپاد را قادر می‌سازد تا تشخیص اشیاء، تشخیص چهره، تحلیل تصاویر، شناسایی الگوهای مختلف و مواردی از این دست را به صورت خودکار انجام دهند [۸].

## ۲-۱ چالش‌های استفاده از پهپاد

استفاده از پهپادها، با چالش‌های متعددی همراه است. یکی از این چالش‌ها، محدودیت زمان پرواز است که پس از مدتی نیاز به شارژ مجدد دارند. همچنین، محدودیت‌های محیطی نیز می‌تواند به چالش‌هایی بدل شوند؛ زیرا پهپادها به شرایط محیطی مانند آب و هوا، یا وزن و ارتفاع حساس هستند و این موارد می‌تواند در طراحی آنها تأثیر به‌سزایی داشته باشد. در ادامه باید به میزان اهمیت امنیت اطلاعات هم اشاره کرد، زیرا پهپادها به دلیل استفاده از سیستم‌های موقعیت‌یاب و ارتباطات بی‌سیم ممکن است در برابر حملات سایبری آسیب‌پذیر باشند و اطلاعات مهمی که توسط آنها مخابره می‌شود، در معرض خطر قرار گیرد.

همچنین می‌توان به برخی چالش‌هایی که ما هم در این پروژه به صورتی با آنها سر و کار داریم و در تلاشیم آنها را از بین ببریم یا کمتر کنیم اشاره کرد. مانند انتقال اطلاعات، زیرا برای ارتباط با پهپادها از شبکه‌های بی‌سیم استفاده می‌شود و در شرایطی مانند اشباع شبکه یا فاصله بین پهپاد و کنترل‌کننده، ممکن است این ارتباط دچار مشکل شود. علاوه بر این، محدودیت محاسباتی پهپاد نیز با توجه به اهدافی که برای آن در نظر گرفته شده می‌تواند چالش برانگیز باشد؛ زیرا پهپادها به دلیل محدودیت‌های سخت‌افزاری و نرم‌افزاری، دارای پردازشگرها و حافظه‌های محدودی هستند [۹]. قابل ذکر است که با ادامه پیشرفت فناوری پهپاد، می‌توان انتظار داشت که ویژگی‌های جدید و نوآورانه‌ای برای از بین بردن این محدودیت‌ها و چالش‌ها به پهپادهای آینده اضافه شود.

## ۳-۱ اهمیت استفاده از بینایی ماشین در پهپاد

طبق اعلام پیش‌بینی اداره هوانوردی فدرال، بازار هواپیماهای بدون سرنشین تا سال ۲۰۲۵ به ۱۷ میلیارد خواهد رسید و ۷ میلیون هواپیمای بدون سرنشین به آسمان پرواز خواهند کرد. پهپادهای کنترل از راه دور به تدریج به دستگاه‌های نیمه خودکار یا کاملاً خودکار تبدیل می‌شوند که از پیاده‌سازی مبتنی بر هوش مصنوعی بهره می‌برند. در این پروژه هدف ما هدایت پهپاد با استفاده از علائم دست مبتنی بر بینایی ماشین است که یک حوزه پژوهشی مهم در ترکیب هوش مصنوعی و رباتیک است. استفاده از



حرکات دست در کنترل هواپیماهای بدون سرنشین در حال تبدیل شدن به یک روش محبوب برای تعامل است. این پایان نامه یک سیستم کامل برای کنترل هواپیماهای بدون سرنشین با استفاده از حرکات دست پیشنهاد می‌کند. سیستم پیشنهادی باید در زمان واقعی<sup>۳</sup> کار کند و دقت<sup>۴</sup> خوبی داشته باشد تا بتواند به بهترین نحو ممکن پهپاد را کنترل کند [۶].

در این روش، از سیستم بینایی ماشین به منظور تشخیص و تحلیل حرکات دست از روی تصاویر ویدئویی پهپاد استفاده می‌شود. با استفاده از الگوریتم‌های یادگیری عمیق و شبکه‌های عصبی، سیستم قادر است علائم و حرکات دست را تشخیص داده و به تفسیر آنها بپردازد. سپس، براساس تحلیل این حرکات، دستورات مربوطه برای حرکت و کنترل پهپاد را صادر کند. بدین صورت این روش نه تنها از دقت بالا برای تشخیص و تفسیر حرکات دست برخوردار است، بلکه قابلیت ارائه یک رابط کاربری بین انسان و پهپاد را نیز فراهم می‌کند. به طوری که با استفاده از حرکات دست کاربر قادر است به راحتی و بدون نیاز به دستگاه‌های کنترل خارجی، پهپاد را هدایت کند [۱۰].

استفاده از حرکات دست برای کنترل پهپاد مزایای زیادی دارد. ابتدا باید گفت که حرکات دست یک شکل طبیعی ارتباطی هستند و استفاده از آنها برای کنترل پهپاد یک روش شهودی و طبیعی برای تعامل با فناوری است. این امر باعث می‌شود که کاربران بتوانند به راحتی و با کمترین تلاش پهپاد را کنترل کنند. استفاده از حرکات دست به کاربر اجازه می‌دهد پهپاد را با سرعت و دقت بیشتری کنترل کند و محدودیت‌های مرتبط با دستگاه‌های کنترل سنتی را کاهش دهد. همچنین، این روش، حرکت و دنبال کردن پهپاد را آسان‌تر می‌کند و امکان جابجایی پهپاد در فضا را بهبود می‌بخشد.

استفاده از علائم دست سبب کاهش نیاز به دستگاه‌های کنترل پیچیده می‌شود و به این ترتیب، پهپاد را برای طیف وسیع‌تری از کاربران قابل دسترس می‌کند. این امر به کاربرانی که با دستگاه‌های کنترل سنتی آشنایی ندارند، امکان استفاده آسان از پهپاد را می‌دهد. همچنین، با توجه به چالش‌هایی که از قبل بیان شده است، این روش خطرات مرتبط با اتصالات بی‌سیم بین کنترلر و پهپاد را کاهش می‌دهد و دقت در کنترل پهپاد در محیط‌های پرتلاطم و مختلف را افزایش می‌دهد.

---

<sup>3</sup>Real-time

<sup>4</sup>Accuracy

<sup>5</sup>Image Processing

<sup>6</sup>Deep Neural Network

<sup>7</sup>Convolutional Neural Network(CNN)

## ۴-۱ تعریف مسئله

هدف این پروژه کنترل کردن پهباد با استفاده از پردازش تصویر<sup>۵</sup> در زمان واقعی است. برای پیاده‌سازی آن می‌توان از یک شبکه عصبی عمیق<sup>۶</sup>، مانند یک شبکه عصبی کانولوشن<sup>۷</sup>، استفاده کرد. دلیل استفاده از این معماری قابلیت استخراج خودکار ویژگی‌ها با توجه به الگوریتم طبقه‌بندی تصاویر<sup>۸</sup> است. عملکرد شبکه عصبی کانولوشنال به این گونه است که ویژگی‌ها را با توجه به لایه‌های پنهان می‌آموزد، همچنین می‌تواند تعداد پارامترها را بدون به خطر انداختن دقت مدل تغییر دهد. با گذشت زمان محققان معماری‌های مختلفی از شبکه عصبی کانولوشن را برای دقت<sup>۹</sup> بهتر، زمان پردازش کمتر و پیچیدگی<sup>۱۰</sup> های گوناگون مطرح کردند.

## ۵-۱ مراحل انجام پروژه

۱. پیاده‌سازی کدی برای جمع‌آوری دیتاست

۲. پیاده‌سازی مدل‌های مدنظر

۳. آموزش به مدل‌ها

۴. بهینه‌سازی مدل‌ها

۵. تست مدل‌ها و انتخاب بهترین مدل

۶. اجرای مدل روی پهباد

## ۶-۱ چالش‌های اجرای پروژه

وجود سخت‌افزاری مناسب برای اجرای این پروژه الزامی است. پهباد انتخاب شده در ابتدا باید شامل یک دوربین با رزولوشن نسبتاً بالا (حداقل \*\*\*\* پیکسل باشد) تا ژست دست تا فاصله سه متری از پهباد به وضوح گرفته شود. در ادامه از آنجایی که زمان واقعی در این پروژه از اهمیت بالایی برخوردار است پهباد باید پردازنده نسبتاً قوی داشته باشد تا بتواند به صورت مستقل و بدون نیاز به هیچ‌گونه سخت

<sup>۸</sup>Image Classification

<sup>۹</sup>Accuracy

<sup>۱۰</sup>Complexity

افزار خارجی مدل را اجرا کند، بدین صورت که در هر لحظه ورودی عکس گرفته شده از دوربین را به مدل بدهد و در کمترین زمان ممکن بتواند خروجی مدل را به دست آورده و دستور مورد نظر را روی پهپاد به اجرا درآورد. از دیدگاهی دیگر، از آنجایی که اجرای یک مدل بینایی ماشین یک برنامه سنگین است و اجرای آن برای عموم پهپادها انرژی زیادی میطلبد، لذا باید پهپادی را انتخاب کرد که از شامل باتری بادوام و باکیفیت باشد که هم در هنگام اجرای مدل بتواند انرژی موردنیاز پردازنده را فراهم کند و همچنین عمر کوتاه آن به مرور زمان برای استفاده کننده آزاردهنده نباشد.

## ۷-۱ ابزار ها و نرم افزار های مورد استفاده

### ۱-۷-۱ TensorFlow

TensorFlow یک کتابخانه نرم افزاری رایگان و منبع باز برای یادگیری ماشین و هوش مصنوعی است. می توان از آن در طیف وسیعی از وظایف استفاده کرد، اما تمرکز ویژه ای بر آموزش و استنتاج شبکه های عصبی عمیق دارد.

### ۲-۷-۱ MediaPipe

MediaPipe مجموعه ای از کتابخانه ها و ابزارهایی است که از تکنیک های هوش مصنوعی و یادگیری ماشین در برنامه های خود استفاده می کند. این کتابخانه می تواند مطابق با نیازهای افراد خود سفارشی شود و در پلتفرم های مختلف توسعه پیدا کند [۱۱].

## ۸-۱ جمع بندی

هدف این پروژه پیاده سازی برنامه ای کاربردی بر روی پهپاد است تا بتواند ۹ ژست دست از پیش تعیین شده را شناسایی و با توجه به آنها دستور داده شده از طرف کاربر را به پهپاد بدهد. در این پروژه موارد زیر از اهمیت بالایی برخوردار هستند:

- دقت بالای مدل زیرا در صورت انجام نادرست دستورات امکان برآورد هزینه مالی وجود دارد.
- زمان واقعی زیرا اجرای دستورات باید در کمترین زمان ممکن رخ دهد تا مورد پسند کاربر باشد.
- مدلی سبک تا توانایی اجرا روی پردازنده پهپاد را داشته باشد.

## فصل دوم

### کارهای مشابه

## ۱-۲ مقدمه

در این فصل هدف ما بررسی پروژه های مشابه است تا بتوان از آنها در روند پروژه کمک گرفت. همچنین در این راه می توان با توجه به نتایج و ارزیابی پروژه های دیگر بستری را فراهم کرد تا نتیجه پروژه را با دیگر کارهای مشابه مقایسه کرد.

به صورت کلی پروژه هایی با هدف کنترل پهپاد با ژست دست در ۲ دسته قرار می گیرند.

- کنترل پهپاد با کمک بینایی ماشین که شامل شبکه هایی برای پردازش تصویر است.
- کنترل پهپاد با دستکش های سنسور دار از جمله سنسور IMU که نیازمند سخت افزار خاص برای پیدا کردن موقعیت نقاط دست است. مانند پروژه های Motion Estimation and Hand Gesture Recognition-Based Human-UAV Interaction Approach in Real Time [۱۰] و Hand gesture recognition with convolutional neural networks for the multimodal UAV control [۱۲].
- وجود دستگاه کنترل کننده حرکت جهشی Leap Motion Controller که با توجه آن ویژگی های دست با دقت بالا اندازه گیری شده و با کمک شبکه های عصبی ژست دست تشخیص داده میشود. پروژه های Deep Learning Based Hand Gesture Recognition and UAV Flight Controls [۱۳] و Gesture control of drone using a motion controller [۱۴] نمونه ای از این جمله پروژه ها هستند.

از بین این موارد پروژه ما مربوط به اولین گزینه است که تنها سخت افزار مورد نیاز به جز پهپاد دوربین نصب شده روی پهپاد است. که به بررسی نمونه ای این پروژه ها می پردازیم.

## ۲-۲ مقاله Hand Gesture Controlled Drones: An Open Source

### Hand Gestures For Drone Control Using Library

### Deep Learning

این دو پروژه هر دو یک هدف دارند و با یک ساختار و معماری به آن رسیده اند. آنها بر روی پیاده سازی یک سیستم کنترل برای هواپیماهای بدون سرنشین با استفاده از حرکات دست، مشابه رویکرد مورد بحث

در مقاله تمرکز دارند. هدف آنها استفاده از شبکه‌های عصبی یادگیری عمیق برای تشخیص لحظه‌ای حرکات دست پویا برای کنترل پرواز پهپاد است.

## ۱-۲-۲ روش‌شناسی

پروژه‌های پیاده‌سازی شده حاوی طراحی و آموزش شبکه‌های عصبی در راستای حرکت پهپاد می‌باشند. این سیستم شامل پیش پردازش داده‌ها، انتخاب ویژگی، ماژول شبکه عصبی یادگیری عمیق برای تشخیص ژست و ماژول کنترل پهپاد برای ترجمه ژست‌های شناسایی شده به دستورات حرکت پهپاد است.

برای شناسایی و تشخیص ژست‌های دست، ابتدا از یک شبکه عصبی برای تشخیص موقعیت دست استفاده می‌شود. این شبکه با استفاده از داده‌های ورودی به صورت تصویری، موقعیت دقیق دست را در تصویر تعیین می‌کند. پس از تشخیص موقعیت دست، ویژگی‌های برای استخراج ویژگی‌های مهم از تصویر استفاده می‌شود.

ویژگی‌های Haar مجموعه‌ای از الگوریتم‌های تشخیص ویژگی است که به صورت یکپارچه و متناوب از تصاویر استفاده می‌کنند تا ویژگی‌های خاصی از تصویر را شناسایی کنند. این ویژگی‌ها شامل اندازه‌ها و الگوهای مختلفی از رنگ و شدت نور می‌شوند. به عنوان مثال، ویژگی‌های Haar می‌توانند مرزهای قابل توجه و سایه‌ها را شناسایی کنند که برای تشخیص اشیاء مهم است.

در نهایت، ویژگی‌های مختلفی که از تصویر استخراج شده به عنوان ورودی به ماژول شبکه عصبی یادگیری عمیق برای تشخیص ژست دست مورد استفاده قرار می‌گیرد. و مدل مورد نظر ساخته می‌شود.

## ۲-۲-۲ نتیجه

این پروژه‌ها دقت بالایی را در تشخیص ژست دست و کنترل پرواز پهپاد به دست آورده‌اند. به عنوان خروجی پروژه Hand Gesture Controlled Drones: An Open Source Library ۵ حالت دست را مدنظر قرار گرفته. دقت متوسط این مدل برابر ۹۷.۴۷۱ درصد است که عملکرد عالی را نشان می‌دهد. همچنین در پروژه Hand Gestures For Drone Control Using Deep Learning ۹ حالت دست مدنظر قرار گرفته شده و دقت آن برابر ۸۳.۳ درصد است. قابل ذکر است که این دقت در پس زمینه‌های بهم ریخته و همچنین در شرایط نوری مختلف بسیار متغیر است چرا که ویژگی Haar به سایه و رنگ‌های درون تصویر بسیار حساس اند [۵] [۶].

## ۳-۲ مقاله MediaPipe Hands: On-device Real-time Hand

### Applying Hand Gesture Recognition for Tracking

#### User Guide Application Using MediaPipe

در این مقاله‌ها از کتابخانه MediaPipe استفاده شده‌است تا بتوان ۲۱ نقطه عطف دست را پیدا کرده و در پروژه‌های گوناگون از جمله پیدا کردن ژست دست و افکت‌های AR استفاده کند. ما در پروژه خود از این کتابخانه استفاده می‌کنیم تا بتوانیم مدلی سبک و ساده پیاده کنیم.

#### ۱-۳-۲ روش‌شناسی

در این مقاله به بررسی این کتابخانه پرداخته‌شده و ما از آن استفاده می‌کنیم تا بتوانیم مدلی برای پیش‌بینی ژست دست استفاده کنیم. برای پیاده‌سازی این پروژه از دو شبکه کانولوشن استفاده شده است. شبکه اول که برای پیدا کردن کف دست در تصویر استفاده می‌شود و شبکه دوم که به عنوان ورودی موقعیت عکس دست پیدا شده را دریافت و مختصات ۲۱ نقطه عطف را موقعیت‌یابی می‌کند.

#### ۲-۳-۲ نتیجه

مدل‌های طراحی شده در این مقالات برای تشخیص نقاط عطف دست از دقت ۹۵.۷ درصد برخوردار هستند که دقت بسیار بالایی محاسبه می‌شود. همچنین این مدل به نور و تصویر پس‌زمینه وابسته نیست و دقت متوسط آن در زمینه‌های مختلف اندازه‌گیری شده لذا مدل را کاربردی و مورد پسندتر می‌کند [۱۵].

#### ۴-۲ جمع‌بندی

پروژه‌های مشابه با کار ما که با کمک پینایی ماشین پهباد را کنترل می‌کنند به ۴ دسته کلی تفکیک می‌شوند.

۱. پیاده‌سازی با کمک کلاس MediaPipe برای تشخیص نقاط عطف دست و شبکه‌ای برای تشخیص ژست دست با کمک نقاط عطف دست.

۲. استفاده از ویژگی‌های Haar و پیدا کردن ژست دست توسط آنها.
۳. استخراج ویژگی‌های تصویر از جمله پارامترهایی مانند زاویه انحراف، مختصات، قدرت گرفتن دست و استفاده آنها در شبکه برای رسیدن به کلاس ژست دست.
۴. تشخیص دست<sup>۱</sup> برای پیدا کردن موقعیت دست در هر فریم تصویر و استفاده از آن به هر پیکسل RGB و کلاس‌بندی ژست دست با توجه به تصویر.

---

<sup>۱</sup>Hand detection



فصل سوم

روش انجام پروژه

## ۱-۳ مقدمه

سببش

## ۲-۳ مدیاپایپ

برای این پروژه ما از مدل از قبل آموزش داده شده<sup>۱</sup> در کلاس مدیاپایپ که مخصوص نقاط عطف دست است استفاده میکنیم. مدیاپایپ از یک خط لوله یادگیری ماشین متشکل از چندین مدل که با هم کار می کنند استفاده می کند: یک مدل تشخیص کف دست<sup>۲</sup> که تصویر را از ورودی می گیرد و عکس محدوده دست را به عنوان خروجی دریافت میکند و یک مدل تشخیص نقاط عطف دست<sup>۳</sup> که عکس دست را به عنوان ورودی گرفته و مختصات ۲۱ نقطه کلیدی بندهای انگشتان دست را در ناحیه دست تشخیص می دهد.

## ۱-۲-۳ مدل تشخیص کف دست

مدل تشخیص کف دست مدیاپایپ دارای دقت متوسط ۷۹.۹۵ درصد است که این دقت بالا با استفاده از استراتژی های مختلف به دست آمده است. ابتدا، به جای آشکار کردن دست<sup>۴</sup>، آشکار کردن کف دست را به مدل آموزش می دهند، زیرا پیدا کردن محدود از اجسام سفت و سخت مانند کف دست و مشت بسیار ساده تر از تشخیص دست ها با انگشتان مفصلی است. علاوه بر این، از آنجایی که کف دست ها اشیاء کوچکی هستند، الگوریتم سرکوب غیر حداکثری<sup>۵</sup> که یک تکنیک پس پردازش<sup>۶</sup> است و در تشخیص اشیاء برای حذف تشخیص های تکراری<sup>۷</sup> و انتخاب مرتبط ترین اشیاء شناسایی شده استفاده می شود. این به کاهش مثبت کاذب<sup>۸</sup> و پیچیدگی محاسباتی<sup>۹</sup> یک الگوریتم تشخیص کمک می کند. تا بهترین

<sup>1</sup>Pretrained<sup>2</sup>Palm detection model<sup>3</sup>Hand landmark model<sup>4</sup>hand detector<sup>5</sup>Non-maximum suppression<sup>6</sup>post-process<sup>7</sup>duplicate detections<sup>8</sup>false positive<sup>9</sup>computational complexity<sup>10</sup>bounding box<sup>11</sup>high scale variance

محدوده مربعی<sup>۱۰</sup> با واریانس بالا<sup>۱۱</sup> را بدست آورد. [۱۵]

### ۲-۲-۳ مدل تشخیص نقاط عطف دست

در این مرحله مکان‌یابی مختصات ۲۱ نقطه کلیدی بندهای انگشتان دست که شامل سه بعد است از طریق رگرسیون<sup>۱۲</sup> انجام می‌شود. این مدل بر روی ۳۰ هزار تصویر دنیای واقعی با ۲۱ مختصات سه بعدی برچسب زده‌شده<sup>۱۳</sup> آموزش دیده‌است. برای پوشش بهتر ژست‌های احتمالی دست و ارائه نظارت بیشتر بر ماهیت هندسه دست، این دیتاست از مدل‌های دست مصنوعی با کیفیت بالا را نیز روی پس‌زمینه‌های مختلف ارائه می‌کند تا دقت را به بالاترین حد ممکن برساند. این مدل حتی در برابر دست‌های نیمه نیز عملکرد قوی نشان می‌دهد. [۱۵]

### ۳-۳ اهمیت ژست دست

وقتی مردم صحبت می‌کنند، ژست می‌گیرند. ژست جزء اساسی زبان است که اطلاعات معنادار و منحصر به فردی را انتقال می‌دهد. ژست‌ها به گوینده کمک می‌کنند تا اهداف خود را بهتر منعکس کند. آن‌ها نقش‌های بسیاری را در ارتباط، یادگیری و درک هم برای افرادی که آن‌ها را مشاهده می‌کنند و هم برای کسانی که آن‌ها را ایجاد می‌کنند، ایفا می‌کنند. وقتی مردم صحبت می‌کنند، دستان خود را حرکت می‌دهند. به حرکات خود به خودی دست که در ریتم گفتار ایجاد می‌شوند، حرکات هم‌گفتاری<sup>۱۴</sup> نامیده می‌شوند و مردم از همه فرهنگ‌ها و پیشینه‌های زبانی شناخته شده ژست می‌گیرند و برای ارتباط از حرکات هم‌گفتاری برای رساندن بهتر مفهوم خود کمک می‌گیرند. در واقع، نوزادان قبل از اینکه اولین کلمات خود را بیان کنند، از انواع ژست‌ها استفاده می‌کنند. دست‌های ما به ما کمک می‌کنند صحبت کنیم، فکر کنیم، و به خاطر بسپاریم، گاهی دانش منحصر به فردی را که هنوز نمی‌توان به زبان آورد، آشکار می‌کنند. به طوری که می‌توان گفت ژست‌ها اغلب به عنوان زبان گفتاری ثانویه در نظر گرفته می‌شود. [۱۶] ژست‌ها به‌ویژه زمانی مؤثر هستند که مزیتی نسبت به کلمات داشته باشند. [۱۷] توانایی درک شکل و حرکت دست‌ها می‌تواند یک جزء حیاتی در بهبود تجربه کاربر<sup>۱۵</sup> در حوزه‌ها و پلتفرم‌های مختلف فناوری باشد. درک مفهوم ژست دست در زمان واقعی برای افراد به طور طبیعی وجود دارد، یک

<sup>12</sup>regression

<sup>13</sup>labeling

<sup>14</sup>co-speech gestures

<sup>15</sup>user experience

کار بینایی کامپیوتری کاملاً چالش برانگیز است، زیرا دست ها اغلب خود یا یکدیگر را مسدود می کنند مانند انسداد انگشت، کف دست و لرزش دست و فاقد الگوهای کنتراست بالا هستند. [۱۵]

## ۴-۳ کنترل پهپاد

اکثر پهپادهای تجاری موجود در بازار یا دارای کنترلرهای طراحی شده ویژه هستند، یا دارای فرستنده سیگنال اختصاصی و برنامه های نرم افزاری هستند که روی دستگاه های دستی کاربران مانند تلفن های همراه یا تبلت ها اجرا می شوند. در هر دو مورد، کنترل کننده فرمان هایی را با اطلاعات دقیق از طریق کانال های بی سیم مانند وای فای یا بلوتوث ارسال می کند. اخیراً محصولات تجاری وجود داشته است که حرکات دست را به عنوان یک مکانیسم کنترل قابل اجرا معرفی می کنند. برای گرفتن ژست ها، دو رویکرد وجود دارد.

- استفاده از دستکش های طراحی شده ویژه: کنترل کننده بر روی دستکشی که توسط کاربران استفاده می شود نصب می شود و در زمان واقعی انحراف، گام و چرخش دست را شناسایی می کند تا به حرکات مربوطه برای پهپاد را شناسایی و ارسال کند. محصولات عبارتند از Kd Interactive MenKind Motion Control Drone و Aura Drone

- استفاده از بینایی کامپیوتر از طریق دوربین: این دستگاه ها از دوربین نصب شده روی پهپاد استفاده می کنند تا بتوانند در لحظه تشخیص دهند که دست کاربر کجاست و در چه حالتی قرار دارد تا پهپاد را کنترل کند. محصولات عبارتند از DJI Spark Drone

# فصل چهارم

## نتایج و ارزیابی

۱-۴ مقدمه

۲-۴ نتایج و ارزیابی

۳-۴ جمع‌بندی

## فصل پنجم

### نتیجه گیری و پیشنهادات

۱-۵ مقدمه

۲-۵ نتیجه گیری و پیشنهادات

۳-۵ جمع بندی



## کتاب نامه

- [1] Walter, Ian and Khadr, Monette. Gesture controlled drone.
- [2] Puri, Vikram, Nayyar, Anand, and Raja, Linesh. Agriculture drones: A modern breakthrough in precision agriculture. *Journal of Statistics and Management Systems*, 20(4):507–518, 2017.
- [3] Gatteschi, Valentina, Lamberti, Fabrizio, Paravati, Gianluca, Sanna, Andrea, Demarini, Claudio, Lisanti, Alberto, and Venezia, Giorgio. New frontiers of delivery services using drones: A prototype system exploiting a quadcopter for autonomous drug shipments. in *2015 IEEE 39th annual computer software and applications conference*, vol. 2, pp. 920–927. IEEE, 2015.
- [4] Moore, T. Nypd considering using drones to fight crime. *New York Daily*, 2014.
- [5] Natarajan, Kathiravan, Nguyen, Truong-Huy D, and Mete, Mutlu. Hand gesture controlled drones: An open source library. in *2018 1st International Conference on Data Intelligence and Security (ICDIS)*, pp. 168–175. IEEE, 2018.
- [6] Hadri, Soubhi. Hand gestures for drone control using deep learning. 2018.
- [7] Zhu, Pengfei, Wen, Longyin, Bian, Xiao, Ling, Haibin, and Hu, Qinghua. Vision meets drones: A challenge. *arXiv preprint arXiv:1804.07437*, 2018.
- [8] Guvenc, Ismail, Koohifar, Farshad, Singh, Simran, Sichitiu, Mihail L, and Matolak, David. Detection, tracking, and interdiction for amateur drones. *IEEE Communications*

- Magazine*, 56(4):75–81, 2018.
- [9] Hassanalian, Mostafa and Abdelkefi, Abdessattar. Classifications, applications, and design challenges of drones: A review. *Progress in Aerospace sciences*, 91:99–131, 2017.
- [10] Yoo, Minjeong, Na, Yuseung, Song, Hamin, Kim, Gamin, Yun, Junseong, Kim, Sangho, Moon, Changjoo, and Jo, Kichun. Motion estimation and hand gesture recognition-based human–uav interaction approach in real time. *Sensors*, 22(7):2513, 2022.
- [11] Harris, Moh, Agoes, Ali Suryaperdana, et al. Applying hand gesture recognition for user guide application using mediapipe. in *2nd International Seminar of Science and Applied Technology (ISSAT 2021)*, pp. 101–108. Atlantis Press, 2021.
- [12] Ma, Yuntao, Liu, Yuxuan, Jin, Ruiyang, Yuan, Xingyang, Sekha, Raza, Wilson, Samuel, and Vaidyanathan, Ravi. Hand gesture recognition with convolutional neural networks for the multimodal uav control. in *2017 Workshop on Research, Education and Development of Unmanned Aerial Systems (RED-UAS)*, pp. 198–203. IEEE, 2017.
- [13] Hu, Bin and Wang, Jiacun. Deep learning based hand gesture recognition and uav flight controls. *International Journal of Automation and Computing*, 17(1):17–29, 2020.
- [14] Sarkar, Ayanava, Patel, Ketul Arvindbhai, Ram, RK Ganesh, and Capoor, Geet Krishna. Gesture control of drone using a motion controller. in *2016 international conference on industrial informatics and computer systems (ciics)*, pp. 1–5. IEEE, 2016.
- [15] Zhang, Fan, Bazarevsky, Valentin, Vakunov, Andrey, Tkachenka, Andrei, Sung, George, Chang, Chuo-Ling, and Grundmann, Matthias. Mediapipe hands: On-device real-time hand tracking. *arXiv preprint arXiv:2006.10214*, 2020.
- [16] Clough, Sharice and Duff, Melissa C. The role of gesture in communication and cogni-

tion: Implications for understanding and treating neurogenic communication disorders. *Frontiers in Human Neuroscience*, 14:323, 2020.

- [17] Kang, Seokmin and Tversky, Barbara. From hands to minds: Gestures promote understanding. *Cognitive Research: Principles and Implications*, 1:1–15, 2016.