당신의 밸런스를 맞춰드립니다

밸런스가 핵심이조 (장성현, 최민석, 이지평)

INDEX

서론 및 문제정의

- 주제선정배경
- 목적
- 기존연구
- 문제정의

모델 구현

- 데이터셋
- 전처리
- 학습

우리의 제안

- 후처리
- 파이프라인
- 추가적 연구방향 제시

Reference

• 참고자료

주제선정배경

- 잘못된 자세로 인한 <mark>부상</mark> + 인체 부하
- 매우 비싼 PT 비용
- 헬스인들에게 좌우밸런스는 중요한 요소 중 하나



목적



keypoint detection을 통해 밸런스 측정 예시



1. 헬스를 하며 어느 정도 자세를 숙지하는 사 람들을 대상으로 운동의 보조적측면에서 좌우 밸런스를 측정하여 적정범위 내인지 밖인지 판독한다.

2. 위와 같은 프로세스를 통해서 본인이 혼자라면 쉽게 알 수 없는 자세의 흔들림을 교정하여 부상을 사전에 방지할 수 있고, 고액의 PT 비용 없이도 밸런스 잡힌 운동을 하는 것을 목표로 하고 있다.

기존연구 - 1

Journal of The Institute of Electronics and Information Engineers. Vol.57, NO.E, June 2020.

https://doi.org/10.5573/kiss.2020.57.6.4 ISSN 2287-5026/Print) / ISSN 2288-1598/IOnios

논문 2020-57-6-6

인공지능 기반의 스마트 헬스케어 운동관리를 위한 애플리케이션 구혁

(Implementation of Application for Smart Healthcare Exercise Management Based on Artificial Intelligence)

하 태용", 이 후 진"

(Taeyong Ha and Hoojin Lee®)

요약

스트트를 등용하여 개인의 전상을 입어한 소리하는 표현되지 위한다 리네에 전도에서 만든 데이터스가 많은 관심을 받고 있다는 등에 가장하는 전실이 되었다. 전혀 본 전에 대하여되었다. 전혀 본 전에 대하여되었다. 대한 경험 전에 대하여되었다. 대한 경험 경험 전에 대하여 대하여 전에 대하여 전

Abstract

With the spond of the trend of mal-time management of personal health using sametphones, and healthcare—related devices are necessing at let of attention, necess are now reloyal presery on collisioning the instructure through these content or flaress again, in this study, the Artificial Intelligence (All Convolutional Nemion Network UNN) model, Possebect, is used to convent the value into the Matchalle Engineties of the all preserved departs go part of the residue, We sized to convent the value into the Matchalle Engineties of Tools (MeET and it is also intended to be replacement as a smart control to value into the Matchalle Engineties of Tools (MeET and it is also intended to be replacement as a smart collective consumption of a user's occurring sing MEET for the motion analysis of an elimit tempore scienciates through a between, whenever and wherever a device with a content function is supported. Thus, Possebt can be considered to be very useful, since it is a model that acclosive the purpose of developing somet healthcare services.

Keywords: Al, Deep Learning, PoseNet, Fitness, Healthcare

I. 서 ₹

최근 일반인의 건강에 대한 관심의 지속적인 증가는 모바일 헬스케이와 그와 관련된 콘텐츠산업의 관심 증가

* 학생회원, "광생회원, 한성대학교 스마트용합권설당학과 (Department of Smart Convergence Consulting, Hansung University)

© Corresponding Author(E-mail: hjlee@hansung.ac.kr) 를 본 연구는 현실대학교 교대학술연구에 개원되지임. Bexivod: March 2, 2020 Revised: April 21, 2020 Accepted: April 22, 2020 표 나타나고 있다²¹, 이는 스마트폰 등의 모여설 디에이 소를 통용하여 개인이 건강실력을 실시간으로 유민한 수 있는 콘텐츠에 대한 관광 주가는 이어지고 있으나, 현신 기술에 발전히 시청에서가 수당실 숙인에서는 소리 시간 전원 단체로 지수하면 가능계에게 운동원의 제발 및 목 선이 요구되어지고 있는 생용이다²¹, 따라서 이미란 요구 사랑을 보내 효율적으로 해결하고가 하는 안단으로 만든 기술(Atticial Heligingors: All 인터/Uppe Learning) 1 DU 기술을 적용한 계획 인적 및 접을 발고려운을 통 용안으로써 가시면 설계를 보고 있다²¹.

1전 가서 축원을 통한 본에도로 MITTE 등록대 교육 기장 중 스마트 웹스웨에 세비스를 전반된다.

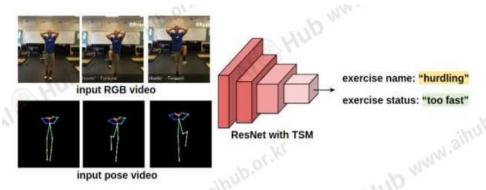
〈인공지능 기반의 스마트 헬스케어 운동관리를 위한 어플리케이션 구현〉

- 고. PoseNet을 통한 단일 Pose Estimation
- ㄴ, 운동의 강도와 운동량을 측정
- ㄷ. 모바일로 이식가능한 구조

→ 하지만 PoseNet은 기본적으로 bottom-up 방식, 우리 task는 성능적인 면을 강조해야 함, 정확도 측면에서 부족한 모습을 보임

기존연구 - 2





[그림 1. 인공지능 모델의 개요도]

〈AI hub 피트니스 자세 이미지 데이터 구축활용 가이드라인〉

- ㄱ. 운동종목별 상세 운동상태 정의
- L. input으로 비디오 데이터와 keypoint 데이터 사용
- c. ResNet + TSM모델 사용, output으로 운동종목 및 운동수행정도 측정
- → 같은 데이터를 사용하지만, 사용목적과 target이 다름

기존연구 정리

기존연구 1

PoseNet을 통한 Pose Estimation은 bottom-up이므로 상대적으로 정확도 측면의 문제가 있음

→ bottom-up이 아닌 top-down 방식을 적용하여 정확도 향상

기존연구 2

같은 데이터셋을 사용하지만 target이 다름. target 값을 Re-labeling하여 사용하는 방법 고려.

- → Re-labeling에 소요되는 시간과 비용의 한계
- → 좌우밸런스 여부를 판단하는 custom function으로 좌우밸런스 판단하기로 결정

문제 정의

최종 목표 : 다양한 동작들에서 좋은 동작(좌우밸런스가 맞는 동작)과 좋지 않은 동작을 구분해야 함

- 1) 정면이 아닌 비스듬한 각도에서 찍은 영상 각도 조정
- 2) 좌우 밸런스가 맞는다는 것에 대한 수학적 정의

데이터셋

- Al Hub의 피트니스 자세 이미지 데이터
- 동작: 30종의 동작(5개의 운동상태)
- 수집피사체 : 성별, 체형, 키 등 다양한 형태
- 촬영 Clip: 200,000 Clip (5개 Multiview로 40,000 Clip수집)
- 기본정보: COCO 17 Skeleton keypoint
- 주요 특징: 정자세, 오류자세를 구분하여 취득
- 라벨링: 정자세, 오류자세 여부

대표도면



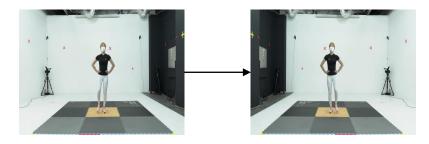
<데이터 구축 도면>



전처리

- 객체가 화면 중간에 위치하도록 처리 (발이 보이도록)
 - → 발이 보여야 각도측정이 가능함

- Data Augmentation
 - → 배경제거 및 Random flip
 (좌우, 실제에서는 상하반전이 현실에 있을 가능성 x)



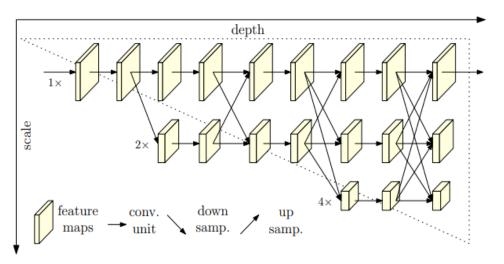
⟨Random flip⟩



〈배경 제거〉

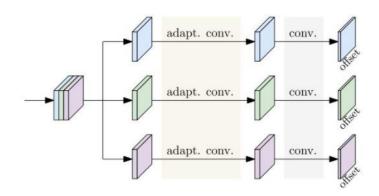
학습

- backbone model: HRNet
- Loss function: OKS(Object Keypoint Similarity)



학습

- 성능을 높이기 위한 방법: DEKR(Disentangled Keypoint Regression)
- 서로 다른 keypoint를 회귀하기 위한 representation을 분리하여 각 representation이 해당 keypoint 영역에 집중하도록 하는 방법





비스듬한 각도에서 찍힌 영상 각도 조절 관련

- 모델링을 통해 키포인트들 중 양발 좌표를 이은 직선의 기울기를 구하고 그것을 기준축(default)으로 설정
- 그 기울기와 다른 관절들의 기울기를 비교하며 수평여부 확인 및 각도 조정

발 기준으로 밸런스를 계산하는 운동 사전

(FOOT_LABEL_EXERCISE) =

{뎀벨 체스트 플라이: [어깨,팔꿈치,손목],

뎀벨 인클라인: [어깨,팔꿈치,손목],

체스트 플라이: [어깨,팔꿈치,손목],

바벨 로우 : [팔꿈치 ,손목] ,

랫풀 다운 : [손, 어깨 ,팔꿈치],

프런트레이즈: [어깨, 팔꿈치,손목],

업라이트로우: [어깨,팔꿈치,손목],

오버 헤드 프레스 : [어깨 ,팔꿈치 ,손목],

사이드 레터럴 레이즈 : [어깨 .팔꿈치 .손목].

바벨 스트프 데드리프트 : [골반 ,무릎 ,손목],

바벨 데드리프트 : [골반 ,무릎 ,손목],

바벨 스쿼드: [골반,무릎,손목],

바벨 런지 : [골반 ,손목]}

손 기준으로 밸런스를 계산하는 운동사전

(HAND_LABEL_EXERCISE) =

{딥스 : [어깨 ,팔꿈치]

풀업:[어깨,팔꿈치]}

좌우밸런스를 어떻게 정의할지에 대한 Balance Function 정의

- Balance Function: 모델을 통해 도출된 keypoint를 통해 custom-function 생성
- 기준선: 양발의 keypoint를 이은 선 / 손을 기준으로 하는 운동은 양손의 keypoint를 이은 선
- 오차범위: 0~5°
- 과정
 - 1. 운동종목별 밸런스 계산 신체부위의 좌표값을 output에서 뽑음
 - 2. 신체부위 별 뽑은 점을 각각 이은 선을 만들어 기울기 값을 구함
 - 3. 기준선(발 or 손)과 나머지 신체부위 선 내적 / (기준선 길이 * 나머지 신체부위 길이) → cosθ
 - $4. \cos \theta$ 을 통해 θ값을 추출하여 Print
 - 5. 또한 오차범위를 정하여 밸런스 정도 표시(Great, Good, Weak, Bad, Terrible)

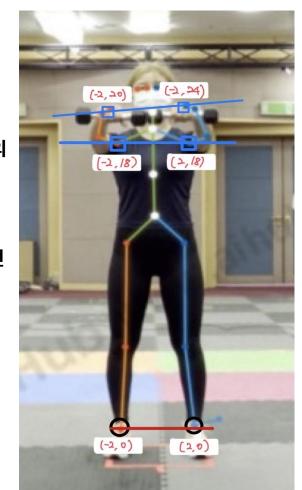
밸런스 정도 예시

- ex) 풀업[밸런스 계산 신체부위: 손(기준선), 어깨, 팔꿈치]:
 - 1) 기준선의 기울기와 두 선의 기울기가 같을 경우 손 기울기 = 팔꿈치 기울기 = 어깨 기울기 : 밸런스가 잘 맞는 자세 → Great!
 - 2) 기준선의 기울기와 같고 다른 선이 하나씩일 경우 손 기울기 = 어깨 기울기 〈 팔꿈치 기울기 : 왼쪽 팔꿈치가 높은 자세 오차범위 이내 → Good, 오차범위 초과 → Weak
 - 3) 기준선 외 두 직선이 같은 방향(+ or -)으로 기울기 다름 손 기울기 〈 어깨 기울기, 팔꿈치 기울기 : 왼쪽 어깨, 팔꿈치 상승한 자세 오차범위 이내 → Weak, 오차범위 초과 → Bad
 - 4) 기준선 외 두 직선이 다른 방향(+ or -)으로 기울기 다름 어깨 기울기 〈 손 기울기 〈 팔꿈치 기울기 : 오른쪽 어깨 상승, 왼쪽 팔꿈치 상승한 자세 오차범위 이내 → Bad, 오차범위 초과 → Terrible

Example)

1. 운동종목별 밸런스 계산 신체부위의 좌표값을 output에서 뽑음

2. 신체부위 별 뽑은 점을 각각 이은 선 을 만들어 기울기 값을 구함





Example)

3. 기준선(발 or 손)과 나머지 신체부위 선 내적

이 때 cosθ값이 양의 값인지 음의 값인지 파악하여 기울어진 방향을 본다! Ex) cosθ=-(1/2) -- θ=120° → 음의 방향으로 기울어짐

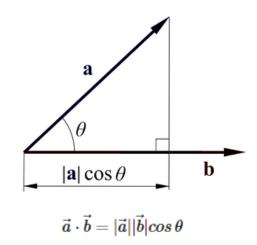
 \rightarrow cos θ

4. $\cos\theta$ 을 통해 θ 값을 추출하여 각도 Print

이 때 θ값이 90° 이상일 경우 180° - θ 를 추출! Ex) cosθ=-(1/2) -- θ=120° → θ를 180-120=60°로 지정

5. 기울어진 방향과 오차범위(0~5°)기준 기울어진 정도를 통해 밸런 스 정도 표시(Great, Good, Weak, Bad, Terrible)

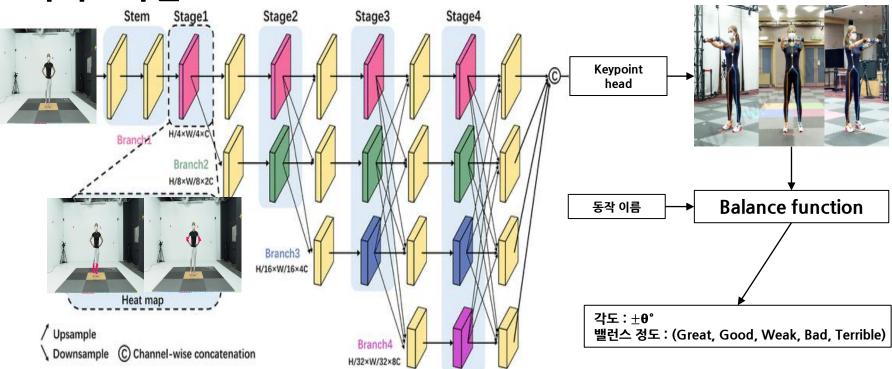
> 어깨는 발의 기울기와 같고 손은 발의 기울기와 다른 경우이다. 또한 오차범위 내 차이이다 → Good!



ex) 발과 손 각도 차이 → 3°

ex) 발과 어깨 각도 차이 → 0°

파이프라인



기여점 및 추가적 연구방향 제시

기여점

 사람의 운동 이미지를 input으로 그 운동이 좌우밸런스가 맞게 행하고 있는 것인지 파악 가능한 모델 생성함

추가적 연구방향 제시

- 각도조정 후처리 관련 양 발(양손)을 수평의 기준으로 사용하지 못하는 경우에 관해 각도 조절방안을 생각해봐야함
- 현재는 양 발의 직선과 양 무릎의 직선을 보는 형태
 - → 발과 무릎을 이은 직선을 생성하여 기준선(양 발을 이은 선)과 직교하는지 파악하는 기능 추가
- 밸런스 뿐만 아니라 운동자세 정확도까지 파악하여 송출하는 기능 추가

참고자료

- 선행조사1: http://journal.auric.kr/AURIC_OPEN_temp/RDOC/ieie01/ieien_202006_013.pdf
- 선행조사2, dataset 관련:https://aihub.or.kr/aidata/8051
- HRNet 관련(논문, 논문요약, github)
 - 1. https://arxiv.org/pdf/1902.09212.pdf
 - 2. https://velog.io/@hanovator/Deep-High-Resolution-Representation-Learning-for-Human-Pose-Estimation
 - 3. https://github.com/HRNet/HRNet-Human-Pose-Estimation
- DEKR 관련(논문, 논문요약, github)
 - 1. https://arxiv.org/abs/2104.02300.pdf
 - 2. https://eehoeskrap.tistory.com/565
 - 3. https://github.com/HRNet/DEKR

감사합니다