# Deep Learning: Helmet Detection

딥러닝 오픈소스를 활용한 안전모 착용 감지 시스템

# 목차 A table of contents

1 Aim & Background

2 Contents

3 Appendix

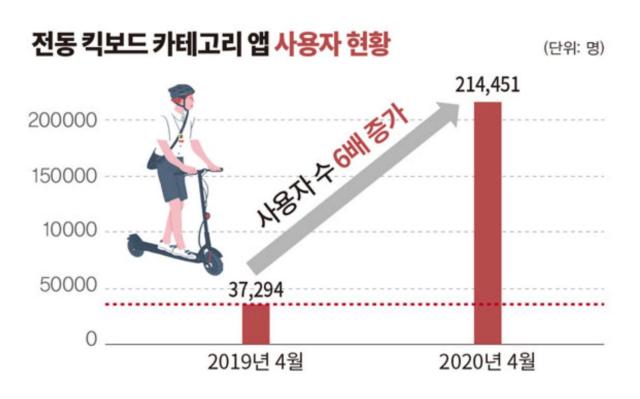
4 Reference

Part 1,
Aim & Background

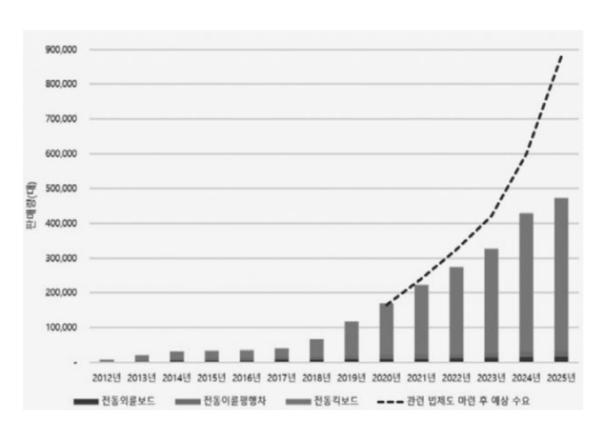
프로젝트 목표와 배경



# 1.1 안전모 착용의 중요성



전동 킥보드 사용자 현황.



'퍼스널 모빌리티 현황 및 쟁점사항'

2017년

2018년

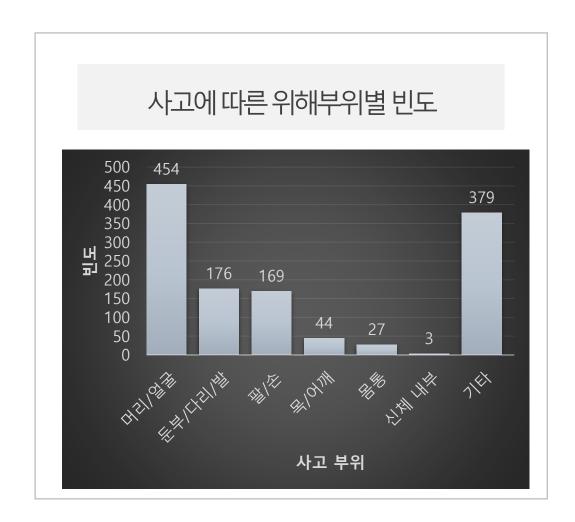
< 최근 3년 11개월('17~'20.11월)간 전동킥보드 사고 현황 >

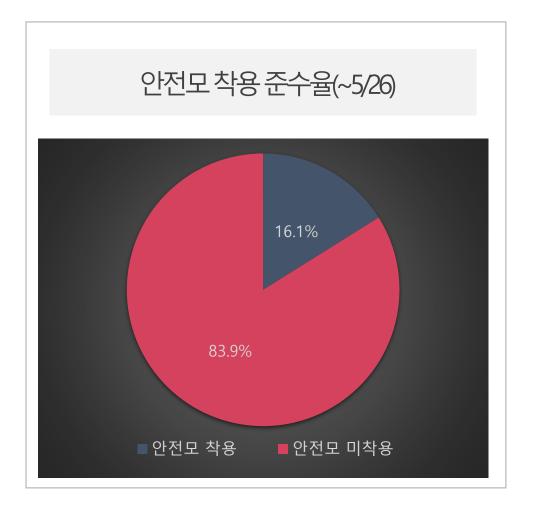
2019년

2020년 11월

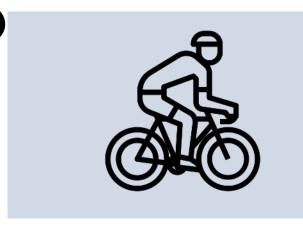
19' - 20' 수요자가 급증하며

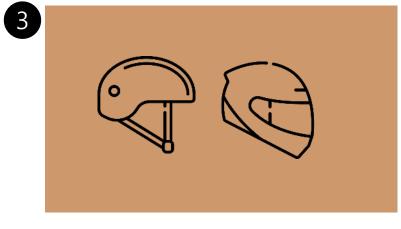
사고율이 135% 증가







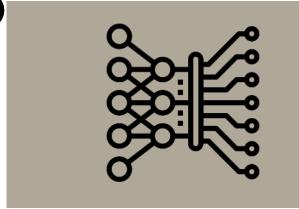




운전자 탑승

안전모 착용 확인







운전자와 안전모를 식별

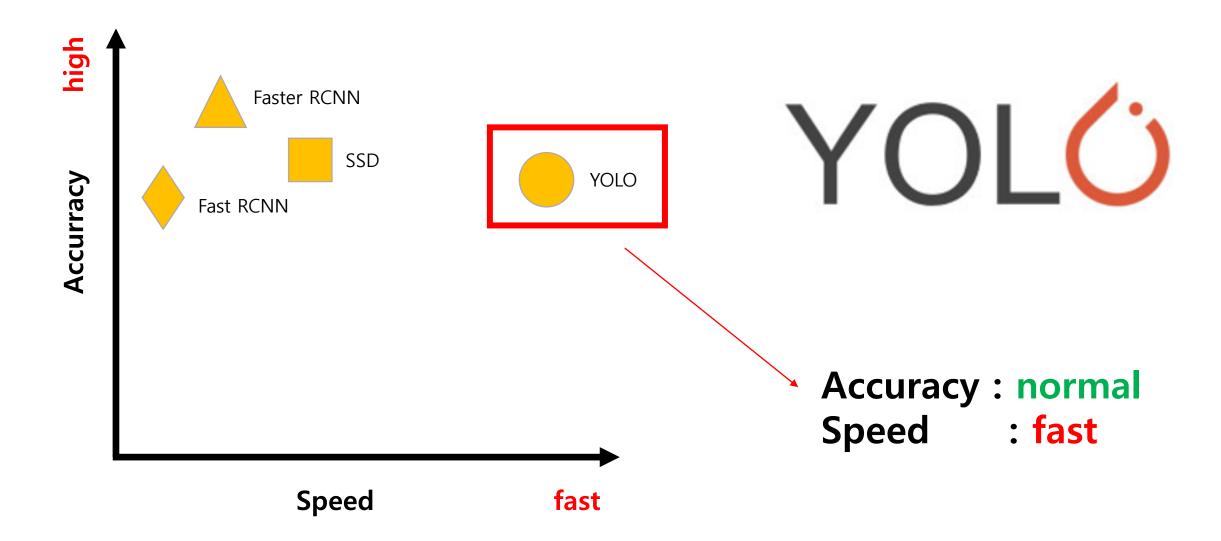
학습된 데이터셋

경고음 출력

Part 2,
Contents

cat

# You Only Look Once [YOLO] Implementation













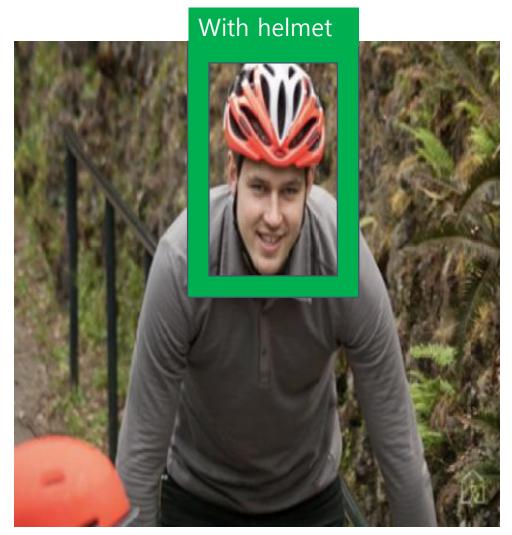








Image data 전처리 Without helmet With helmet

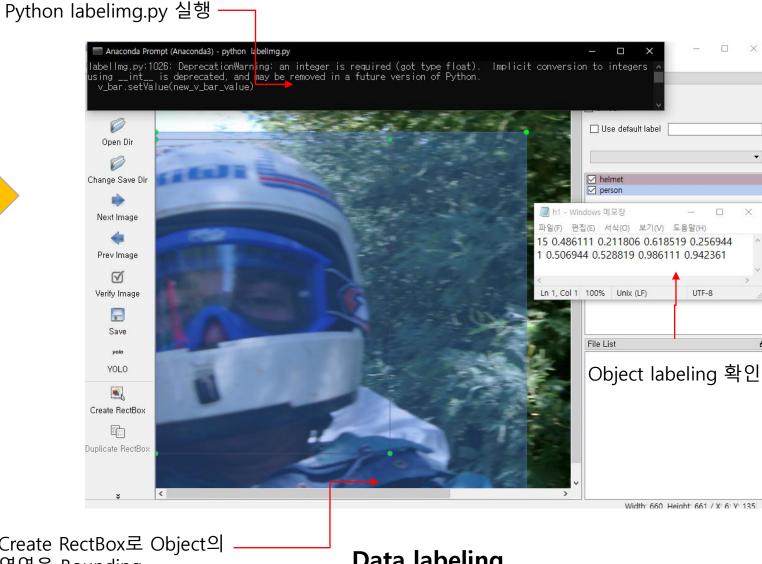
Image detected Video detected Realtime detected







Image data 수집



Create RectBox로 Object의 영역을 Bounding

**Data labeling** 

# Train - 데이터 학습

### data.yaml

확인할 class의 개수와 이름

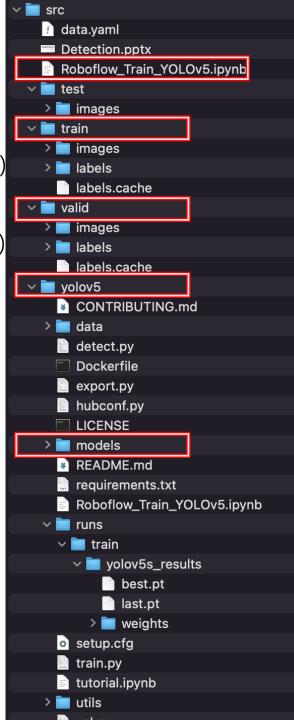
#### Roboflow\_Train.ipynb

test training {image.jpg, label.txt) validate {image.jpg, label.txt)

Dataset 경로

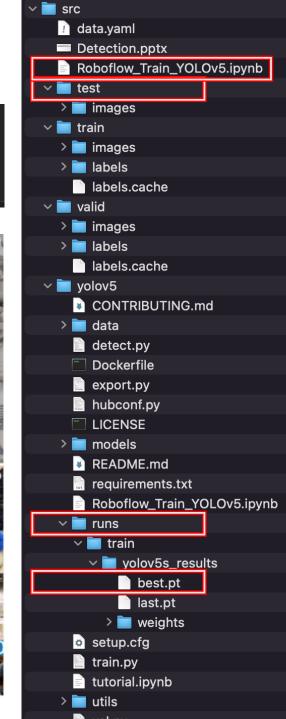
N -> S -> M -> I -> X

Trained Pytorch



```
# print out an augmented training example
print("GROUND TRUTH AUGMENTED TRAINING DATA:")
Image(filename='/content/yolov5/runs/train/yolov5s_results/train_batch0.jpg', width=900)
```





# Test – Detecting

```
image Resize

train모델의 사이즈와 동일하게 test이미지의 크기를 맞춰줌

# image size
import glob
import cv2
path = glob.glob("../test/images/*.jpg")

for img in path:
    src = cv2.imread(img)
    dst = cv2.resize(src, dsize=(416, 416), interpolation=cv2.INTER_LINEAR)
    cv2.imwrite(img, dst)
print("finish")
```

Detect Test image

```
# when we ran this, we saw .007 second inference time. That is 140 FPS on a TESLA P100!
# use the best weights!
%cd /content/yolov5/
!python detect.py —weights runs/train/yolov5s_results/weights/best.pt —img 416 —conf 0.3 —source ../test/images

Trained Pytorch
```

∨ ■ src data.yaml Detection.pptx Roboflow\_Train\_YOLOv5.ipynb ✓ ■ test > images ✓ ■ train > images > labels labels.cache valid > images > labels labels.cache ∨ ■ yolov5 **■ CONTRIBUTING.md** > 🔳 data detect.py Dockerfile export.py hubconf.py LICENSE > models README.md requirements.txt Roboflow\_Train\_YOLOv5.ipynb ✓ I runs 🗸 🔲 train ✓ 

✓ yolov5s\_results best.pt last.pt > weights setup.cfg train.py tutorial.ipynb > utils

test

{image.jpg}

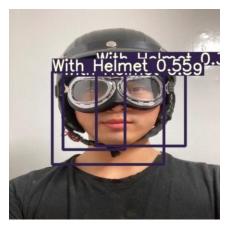
### Bounding된 test image 표시



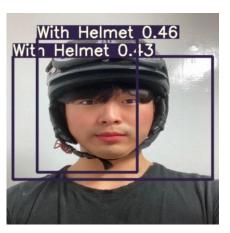
#### **Detecting Result**



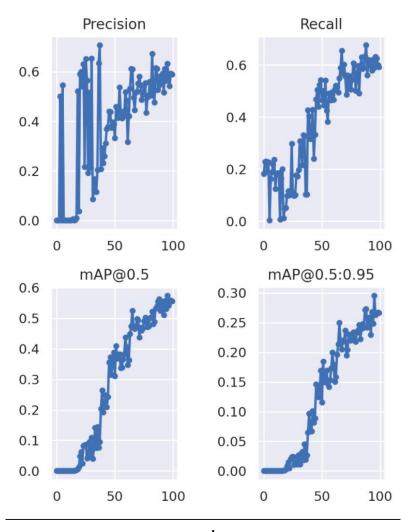








©Saebyeol Yu. Saebyeol's PowerPoint



Precision: 검출 결과의 정밀도

Recall: Detection 재현율

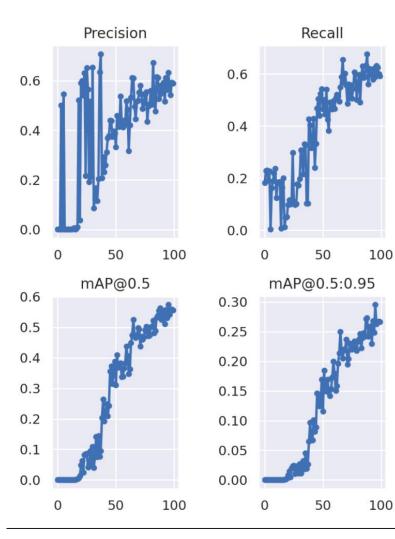
Mean Average Precision : AP의 평균

epoches를 반복 할 수록 정확한 결과를 얻을 수 있음

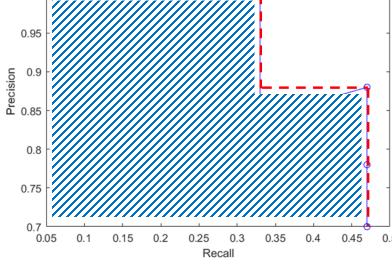
# Performence

#### Precision-Recall 곡선

PR curve



Precision : 검출 결과의 정밀! 등 0.9



Recall: Detection 재현율

Mean Average Precision : AP의 평균

epoches를 반복 할 수록 정확한 결과를 얻을 수 있음

1.05

epoches

Part 3,
Appendix

개선방안 및 향후 계획



mAP수치가 다른 모델에 비해 다소 낮음



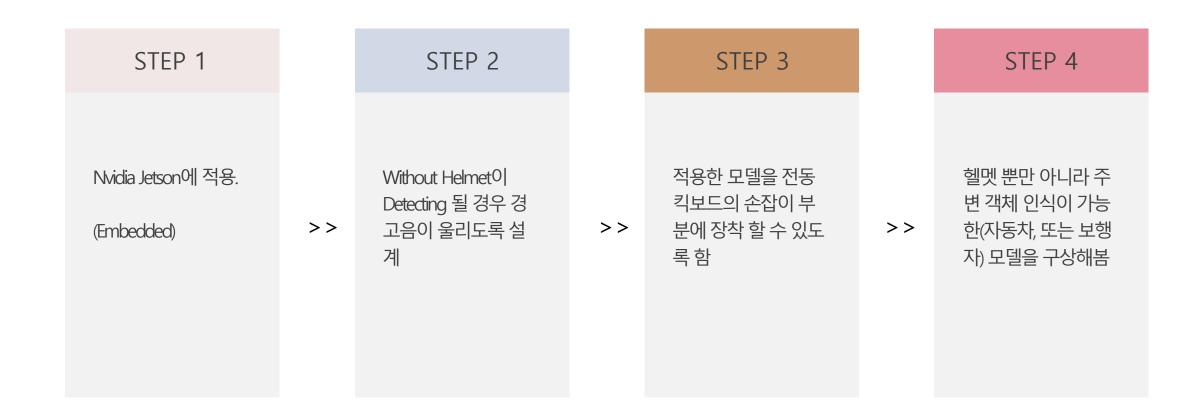
GPU사양이 높은 머신에서 정확도가 보다 높은 YOLOv5m, I, x 모델을 사용



학습 데이터를 더욱 다양하게 적용하여 여러가지 상황에서도 Detecting 할 수 있도록 함



Data Augmentation 기법으로 학습 데이터에 인위적인 노이즈를 주어 데이터 수를 늘림



Part 4,
Reference

참고자료















## Reference

4.2

https://www.flaticon.com/

http://www.econovill.com/news/articleView.html?idxno=406417

https://www.donga.com/news/lt/article/all/20210923/109363192/1

https://github.com/ultralytics/yolov5.git

https://github.com/tzutalin/labelImg.git

https://lapina.tistory.com/98

https://www.kaggle.com/

https://roboflow.com/

https://pytorch.org/

<< 역할분담 >>

주우성, 최성원 : 사례 분석 및 문제 인식 주우성, 최성원 : 데이터 수집 및 전처리

주우성 : 데이터셋 학습

최성원 : 학습된 데이터를 통해 Detect

감사합니다