Universidad de Costa Rica

Facultad de Ingeniería Escuela de Ingeniería Eléctrica

IE-0624 Laboratorio de Microcontroladores

Arduino Nano 33 BLE: GPIO y TinyML

Wilber Hernández Ruiz B13257 8 de julio del 2024

1. Introducción

Este laboratorio trata del uso de la herramienta EdgeImpulse para hacer un modelo de machine learning a partir de un conjunto de datos. El modelo de aprendizaje es utilizado para que se pueda detectar por medio de una cámara si una persona esta utilizando o uno una mascarilla. El modelo es compilado para que sea utilizado en el microcontrolador Arduino Nano BLE 33 Sense Lite, perteneciente al kit de machine learning de Arduino.



Figura 1: Kit de machine learning utilizado para el laboratorio.

2. Nota Teórica

El Arduino Nano BLE 33 Sense Lite TinyML kit posee las siguientes caracteristicas:

- Es una placa de desarrollo compacta y versatil con 11 sensores.
- Placa diseñada para aplicaciones de bajo consumo y tiene conectividad BLE (Bluetooth Low Energy)
- IMU LSM9DS1 de 9-ejes (Giroscopio, acelerometro, magnetometro)
- Sensor de proximidad, color RGB, intensidad de luz y detección de gestos APDS9960
- Micrófono digital, cámara OV7675
- Versión Lite no tiene el sensor HTS221 (Temperatura y humedad) pero tiene el LPS22HB sensor de presión y temperatura

■ Soporte de MicroPython

De las características antes mencionadas, se va utilizar la cámara OV7675 para captar las imágenes que van a formar parte de la base de datos, en una plataforma de machine learning llamada Edge Impulse. Dicha plataforma tiene a disposición los procedimientos necesarios para realizar el diseño y entrenamiento de modelos a partir de conjunto de datos ingresado por el usuario. Los modelos predeterminados son el reconocimiento de patrones para audio, imágenes y movimiento. Presenta un bloque de preprocesamiento de los datos para la generación de los vectores de características. Para realizar el entrenamiento del modelo tiene a disposición el uso de redes neuronales.

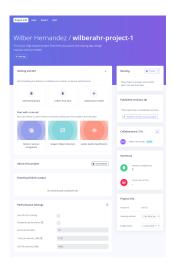


Figura 2: Vista general de proyecto en Edge Impulse.

3. Metodología

Se realizó un entrenamiento supervisado de un modelo de reconocimiento de imágenes, utilizando etiquetado de imágenes para çara" (face) y "máscara" (mask). El entrenamiento es supervisado en tanto se utiliza una razón 80/20 en donde el 80% del conjunto de datos es para el entrenamiento del modelo y el restante 20% es utilizado en la prueba del modelo. Para ello se tomaron alrededor de 60 imágenes, 20 con mascara, 20 sin mascara, y 20 solo con el fondo.

Se realizó la instalación de varios paquetes de software. Primero se instaló el Arduino CLI y Node.Js. En la figura 3 se muestra la instalación de Arduino CLI. Luego se hizo la instalación de Edge Impulse en la figura 4 y se ejecutó para realizar la conexión entre la plataforma web de Edge Impulse y el microcontrolador en la figura 5, el cual fue cargado con el firmware que permitiera acceder al feed de la cámara desde Edge Impulse y así hacer la toma de datos.

Figura 3: Instalación de Arduino CLI.

```
Characteristic decidency in intelligency content plant is cripts and one local engage depoles cliptics of --force was the processed occupied. In the parties of the plant is not more comprehensive and pose of the processed occupied. In this parties occupied in the partie
```

Figura 4: Instalación de Edge Impulse.

```
C:\Windows\System32radge.impulsa.ddemon
tdge Tagulss serial daemon v1.26.0
Endpaints:
Websocket: wss://remote-mgmt.edgeimpulse.com
API: https://studio.edgeimpulse.com
API: https://studio.edgeimpulse.com
API: https://studio.edgeimpulse.com

/ Which device do you want to connect to? COMB (Hicrosoft)
[SER] Connecting to COMB
[SER] Serial is connected, trying to read config...
[SER] Serial is connected, trying to read config...
[SER] Berial is connected, trying to read config...
[SER] Device in running AI command version 1.8.0

Setting upload host in device... OK
Configuring Pemote management settings... OK
Configuring API key in device... OK
Configuring MPI key in device... OK
Configuring MPI key in device... OK
Configuring MPI key in device... OK
SER] Device is not connected to remote management API, will use daemon
[SER] Device is not connected to remote management API, will use daemon
[SE] Connecting to wass/tremote-mgmt.edgeimpulse.com
[MB] Device is mot connected to remote management API, will use daemon
[SE] Connecting to wass/tremote-mgmt.edgeimpulse.com
[MB] Device is mot connected to project "willberahr-project-i". To connect to another project, run 'edge-impulse-daemon --clean'.
[MB] Service "mank-recognition" is now connected to project "willberahr-project-i". To connect to another project, run 'edge-impulse-daemon --clean'.
[MB] Service "mank-recognition" is now connected to project "willberahr-project-i". To connect to another project, run 'edge-impulse-daemon --clean'.
[MB] Service "mank-recognition" is now connected to project "willberahr-project-i". To connect to another project, run 'edge-impulse-daemon --clean'.
```

Figura 5: Configuración de la conexión entre el servidor de Edge Impulse y el Arduino Nano 33 BLE.

4. Análisis de resultados

En la figura 6 se muestra el conjunto de datos obtenido, en este paso para la detección de la máscara. A su vez después de obtener el conjunto de datos se realizó el etiquetado de las imágenes mostrado en la figura 7 para luego hacer la generación del vector de características en la figura 8. Se realizó el entrenamiento del modelo con el 80 % del conjunto de datos, el cual fue escogido aleatoriamente por la plataforma de Edge Impulse.

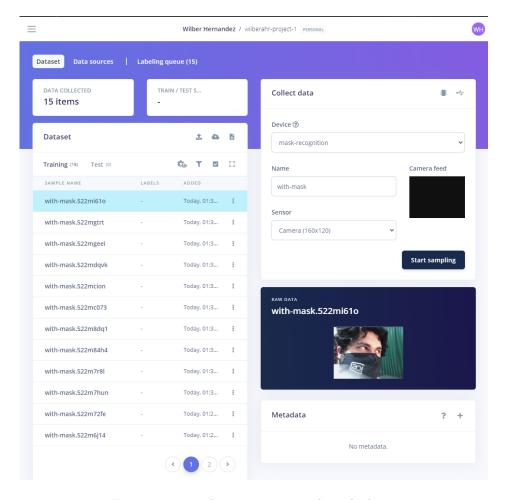


Figura 6: Toma de imagenes para el set de datos.

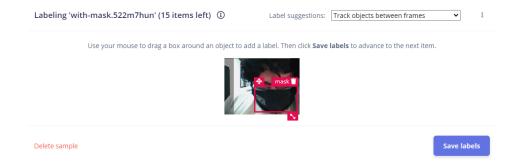


Figura 7: Etiquetado de imágenes.

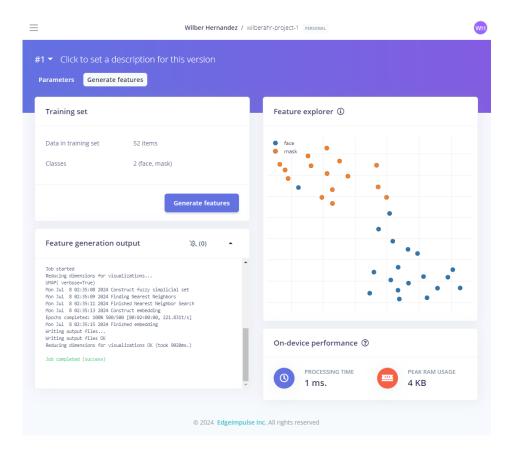


Figura 8: Set de entrenamiento para el proyecto.

Se realiza el entrenamiento del modelo mediante las redes neuronales, mostrado en la figura 9. Se obtiene un rendimiento de 58 % de exactitud. Se muestra en la matriz de confusión que el problema radica en que no se logró detectar cara a partir del modelo. Dos posibles razones son que se usó una mascarilla negra y la persona contaba con barba, y eso resultó en que la exactitud estuviera debajo del 70 %. La otra razón es el conjunto de datos pequeño que es de solo 60 imágenes. Al no contar con otra mascarilla y persona para generar un mayor conjunto de datos se deja así.

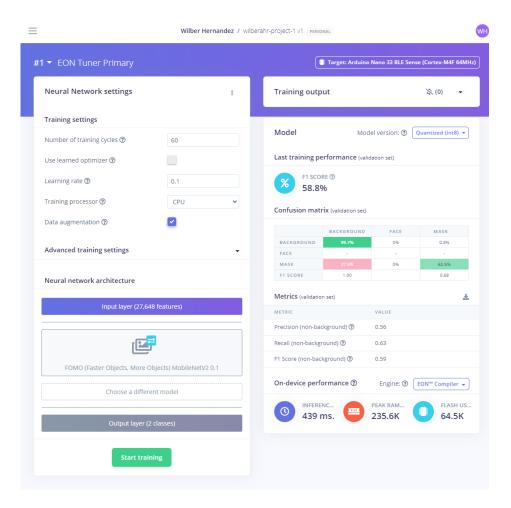


Figura 9: Entrenamiento mediante redes neuronales con Eonturner.

En la figura 10 se realiza la búsqueda del arquitectura para la aplicación mediante EONturner. Se selecciona la 245360 por tener los mejores parámetros de rendimiento y dentro de los límites de ROM y RAM del Arduino Nano BLE 33. Presenta el uso de RGB en lugar de Grayscale. Las demás características de muestran en la figura 11.

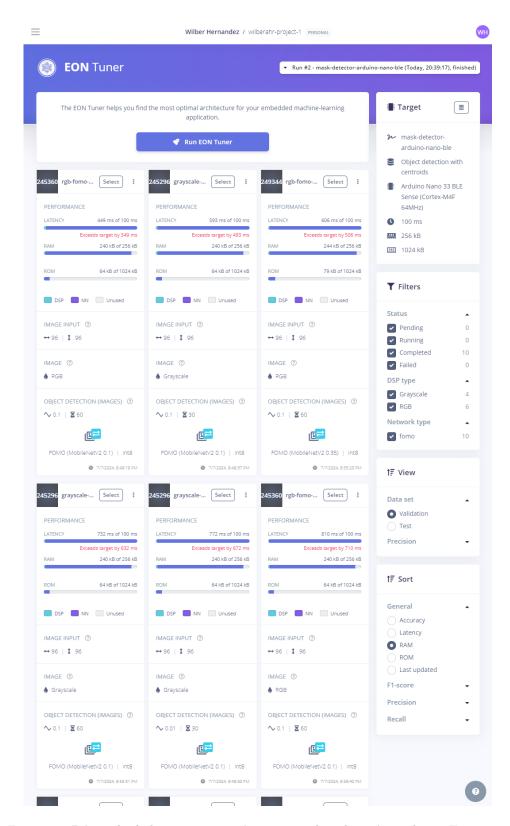


Figura 10: Búsqueda de la arquitectura óptima para la aplicación mediante Eonturner.



Figura 11: Selección de la arquitectura óptima para la aplicación.

Se realizó la prueba del modelo con el $20\,\%$ del conjunto de datos restante. Se obtuvo una exactitud del $62,50\,\%$ como se muestra en la figura 12.

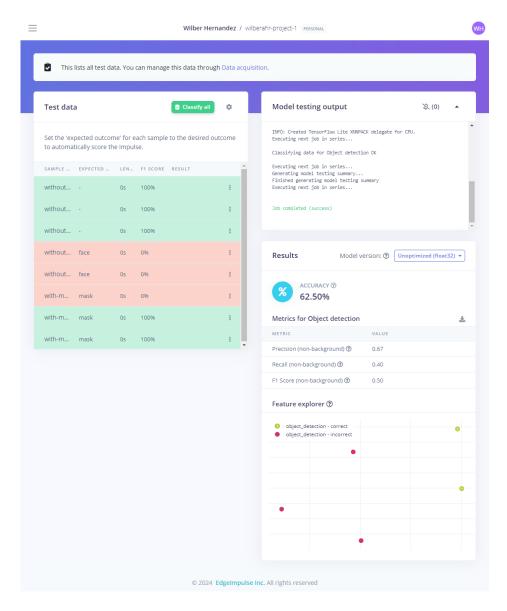


Figura 12: Generación de biblioteca de Arduino.

Finalmente, se generó la biblioteca de Arduino con el modelo a implementar en el Arduino Nano BLE 33. Se muestra la configuración de opciones en la figura 13.

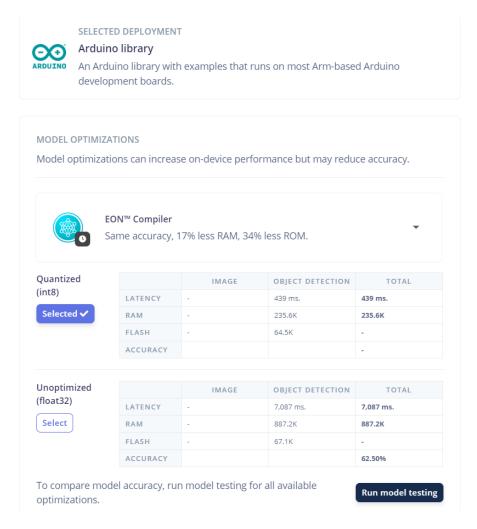


Figura 13: Generación de biblioteca de Arduino.

A partir de la biblioteca se compiló uno de los ejemplos pero al cargarlo al arduino no detectaba la imagen correctamente.

5. Conclusión

Se pudo hacer el entrenamiento del modelo a partir del uso de la plataforma de Edge Impulse y el conjunto de datos obtenidos mediante la cámara del Kit de Machine Learning de Arduino. Para un mejor modelo es necesario agregar un mayor conjunto de datos y diversificarlo con más personas y máscaras. Sin embargo la implementación en el Arduino no fue satisfactoria con la prueba del ejemplo proporcionado por la plataforma dentro de la biblioteca compilada.

6. Repositorio

El repositorio de este laboratorio se encuentra en el siguiente enlace: https://github.com/wilberahr/arduino-tensorflow-tinyml.