Embedded System Design Lab5 Document

第八組

312553040 郭晉維 312551172 陳昱凱

1. Real-time Facial Recognition:

在即時人臉識別的部分,我們使用了 OpenCV 函式庫中的 FisherFaceRecognize() 函式來完成模型的 training 跟 inference,我們主要參考了 https://www.cnblogs.com/tony-yang-flutter/p/16246328.html 網站,再把人臉辨識模型跟 lab3 的即時物件偵測的程式碼做結合,即可在 E9V3 開發板上完成即時人臉辨識。

在 training 部分,首先要準備訓練用的人臉資料集,我們一人拍了約 80 張臉部的照片供模型進行訓練,如下面兩張圖所示,接下來執行 Ptr<FisherFaceRecognizer>
model = FisherFaceRecognizer::create();
model->train(images, labels);
建立人臉識別的 model 跟進行 training。

在 inference 部分,利用 webcam 取得即時影像後,利用 OpenCV 的 cascade.detectMultiScale() 函式先框出畫面中所有不同尺寸大小的人臉,接著使用 model->predict(image, predictedLabel, confidence) 來完成預測並標示出對應的 class (312553040, 312551172, Unknown),即可順利完成即時人臉識別的任務。

由於原本 lab2 使用 cmake-gui 產生的 libopencv.so 檔中並沒有包含 cascade.detectMultiScale() 跟 FisherFaceRecognize() 兩個函式,因此必須另外 cross-compile 一個新的 libopencv.so 檔,下面是一些要額外做的步驟:

- 1. 下載 opency contrib 3.4.7
- 2. 在 cmake-gui 中將 OPENCV_EXTRA_MODULES_PATH 路徑設為 /path/to/oprncv_contrib
- 3. 勾選 BUILD_opencv_face
- 4. 勾選 OPENCV ENABLE NONFREE
- 5. 取消勾選 WITH QT

然後輸入下面的 command 即可完成 cross-compile 並生成可以在 E9V3 開發板上執行的檔案。

arm-linux-gnueabihf-g++ -std=c++11 lab5-1.cpp -o lab5-1 \

-I /opt/EmbedSky/gcc-linaro-5.3-2016.02-x86 64 arm-linux-gnueabihf/include/ \

- -I /usr/local/arm-opency-face/install/include/ -L /usr/local/arm-opency-face/install/lib/ \
- -Wl,-rpath-link=/opt/EmbedSky/gcc-linaro-5.3-2016.02-x86_64_arm-linux-gnueabihf/qt5.5/rootfs imx6q V3 qt5.5 env/lib/ \
- $-Wl,-rpath-link=/opt/EmbedSky/gcc-linaro-5.3-2016.02-x86_64_arm-linux-gnueabihf/qt5.5/rootfs_imx6q_V3_qt5.5_env/qt5.5_env/lib/ \\ \\ \\$
- -Wl,-rpath-link=/opt/EmbedSky/gcc-linaro-5.3-2016.02-x86_64_arm-linux-gnueabihf/qt5.5/rootfs_imx6q_V3_qt5.5_env/usr/lib/ \
- -lpthread -lopency world

2. Facial recognition with masks:

1. Install yolov5-face-mask-detection:

git clone https://github.com/spacewalk01/face-mask-detection

cd face-mask-detection

2. Install yolov5:

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

cd yolov5

pip install -r requirements.txt

因 yolov5 需要 OpenCV 4.5.4+的版本,因此要重新編譯 opencv,以上課提供的 pdf 為主,再另外勾選其他相關選項完成 opency 準備。

參考 yolov5-opency-cpp-python.git 來進行 cpp 的 cross compile Install yolov5-opency-cpp-python:

3. git clone https://github.com/doleron/yolov5-opencv-cpp-python.git cd yolov5-opencv-cpp-python

g++ -O3 cpp/yolo.cpp -o yolo_example `pkg-config --cflags --libs opencv4`

使用 ldd 檢查執行檔所需.so 檔,並將 libgomp.so.1, libopencv_world.so.4.5 放入與執行檔同層位置。

執行此 crosscompile 指令即可生成可在 E9V3 上執行的檔案 arm-linux-gnueabihf-g++ -O3 cpp/lab5-2.cpp -o lab5-2 -I /opt/EmbedSky/gcc-linaro-5.3-2016.02-x86_64_arm-linux-gnueabihf/include/ -I /usr/local/arm-opencv4.5/install/include/opencv4/ -L /usr/local/arm-opencv4.5/install/lib/ -Wl,-rpath-link=/opt/EmbedSky/gcc-linaro-5.3-2016.02-x86 64 arm-linux-gnueabihf/arm-linux-

gnueabihf/libc/lib/ -Wl,-rpath-link=/opt/EmbedSky/gcc-linaro-5.3-2016.02-x86_64_arm-linux-gnueabihf/qt5.5/rootfs_imx6q_V3_qt5.5_env/lib/ -Wl,-rpath-link=/opt/EmbedSky/gcc-linaro-5.3-2016.02-x86_64_arm-linux-gnueabihf/qt5.5/rootfs_imx6q_V3_qt5.5_env/qt5.5_env/lib/ -Wl,-rpath-link=/opt/EmbedSky/gcc-linaro-5.3-2016.02-x86_64_arm-linux-gnueabihf/qt5.5/rootfs_imx6q_V3_qt5.5_env/usr/lib/ -lpthread -lopencv_world-std=c++11

Reference:

 $\underline{https://www.cnblogs.com/tony-yang-flutter/p/16246328.html}$

 $\underline{https://github.com/spacewalk01/yolov5-face-mask-detection}$

https://github.com/ultralytics/yolov5

https://github.com/doleron/yolov5-opency-cpp-python?tab=readme-ov-file