

# บทที่ 1

## บทนำ

### 1.1 หลักการและเหตุผล

อุบัติเหตุจราจรทางบกเป็นปัญหาสำคัญที่ทุกประเทศต้องประสบโดยเฉพาะอย่างยิ่งในเขตชุมชนเมืองที่มีการจราจรคับคั่งซึ่งเป็นสาเหตุสำคัญที่ก่อให้เกิดการบาดเจ็บและการสูญเสียชีวิตและทรัพย์สินซึ่งอุบัติเหตุจากการใช้รถจักรยานยนต์ก็เป็นสาเหตุหนึ่งที่ทำให้เกิดการบาดเจ็บและเสียชีวิตที่พบได้บ่อยในผู้ที่ใช้รถใช้ถนนซึ่งสมควรที่จะต้องดำเนินการป้องกันและแก้ไขปัญหาวิธีการหนึ่งที่สามารถป้องกันและช่วยลดอัตราการบาดเจ็บและเสียชีวิตของผู้ใช้รถจักรยานยนต์ได้คือ การสวมหมวกนิรภัย ในขณะที่ขับขี่หรือโดยสารรถจักรยานยนต์ จะเห็นว่า การสวมหมวกนิรภัยเป็นวิธีการหนึ่งที่ช่วยลดอัตราเสียชีวิตและลดโอกาสที่จะได้รับการบาดเจ็บที่บริเวณศีรษะได้อย่างมีประสิทธิภาพดังนั้นจึงมีความสำคัญเป็นอย่างยิ่งที่จะต้องทำให้ประชาชนตระหนักถึงความสำคัญและเห็นถึงประโยชน์ของการสวมหมวกนิรภัย

ผู้พัฒนาได้เห็นปัญหาที่เกิดจากการไม่สวมหมวกนิรภัย ดังนั้นผู้พัฒนาจึงได้ออกแบบและพัฒนาโปรแกรมที่สามารถตรวจจับหมวกนิรภัยเพื่อให้ผู้ขับขี่ตระหนักถึงความสำคัญและเห็นถึงประโยชน์ของการสวมหมวกนิรภัย

### 1.2 วัตถุประสงค์ของโครงการ

เพื่อสร้างโปรแกรมตรวจจับหมวกนิรภัยแบบเรียลไทม์ด้วยการเรียนรู้เชิงลึก

### 1.3 ขอบเขตของโครงการ

1.3.1 โปรแกรมรับข้อมูลด้วยภาพและวิดีโอโดยมีภาพด้านหน้าชัดเจนแสดงดังภาพประที่ 1.1 ภาพและวิดีโอที่รับเข้ามาต้องเป็นภาพสี RGB มีชนิดภาพเป็น .mp4 , .jpg



ภาพประกอบที่ 1.1 ภาพนำเข้า

### 1.3.2 ชุดข้อมูลประกอบด้วยชุดข้อมูลทดสอบและชุดข้อมูลเรียนรู้มีรายละเอียดดังนี้

#### 1.3.2.1 ชุดข้อมูลการเรียนรู้ ประกอบด้วย ชุดข้อมูลที่ใช้ในการสร้างโมเดล 714 ภาพ

- (1) ใช้สำหรับเทรน 499 ภาพ
- (2) ใช้ตรวจสอบความถูกต้อง 111 ภาพ
- (3) ใช้ทดสอบโมเดล 104 ภาพ

#### 1.3.2.2 ชุดข้อมูลสำหรับการทดสอบโปรแกรม

- (1) ภาพนิ่ง RGB 100 ภาพ
- (2) วิดีโอ 10 วิดีโอ

1.3.3 โปรแกรมสามารถตรวจจับคนสวมหมวกนิรภัยและไม่สวมหมวกนิรภัยในพื้นที่ที่สนใจได้ โปรแกรมสามารถใช้งานได้เฉพาะเวลากลางวันมีแสงชัดเจนได้โดยสร้างเป็นเว็บแอปพลิเคชัน



ภาพประกอบที่ 1.2 ตรวจจับบุคคลสวมหมวกนิรภัยและไม่สวมหมวกนิรภัย

### 1.3.4 การวัดประสิทธิภาพ

1.3.4.1 ใช้ความถูกต้อง(Accuracy) ความแม่นยำ(Precision) ค่าความระลึก(Recall)และ F1-Score โดยมีสูตรการคำนวณตามสมการที่ 1 2 3 และ 4 ตามลำดับ

$$\text{Accuracy} = \frac{TP + TN}{(TP + TN + FN + FP)} \quad (1)$$

$$\text{Precision} = \frac{TPs}{(TPs + FPs)} \quad (2)$$

$$\text{Recall} = \frac{TPs}{(TPs + FNs)} \quad (3)$$

$$\text{F1 - Score} = \frac{2(\text{Precision} \times \text{Recall})}{(\text{Precision} + \text{Recall})} \quad (4)$$

#### 1.3.4.2 กำหนดตัวแปรสมการ

(1) TP คือ True Positive สิ่งที่ทำนาย ตรงกับสิ่งที่เกิดขึ้นจริง ในกรณีทำนายว่าจริง และสิ่งที่เกิดขึ้นก็คือ จริง

(2) TN คือ True Negative สิ่งที่ทำนายตรงกับสิ่งที่เกิดขึ้น ในกรณี ทำนายว่า ไม่จริง และสิ่งที่เกิดขึ้น ก็คือ ไม่จริง

(3) FN คือ False Positive สิ่งที่ทำนายไม่ตรงกับสิ่งที่เกิดขึ้น คือทำนายว่า จริง แต่สิ่งที่เกิดขึ้น คือ ไม่จริง

(4) FP คือ Fales Negative สิ่งที่ทำนายไม่ตรงกับที่ที่เกิดขึ้นจริง คือทำนายว่าไม่จริง แต่สิ่งที่เกิดขึ้น คือ จริง

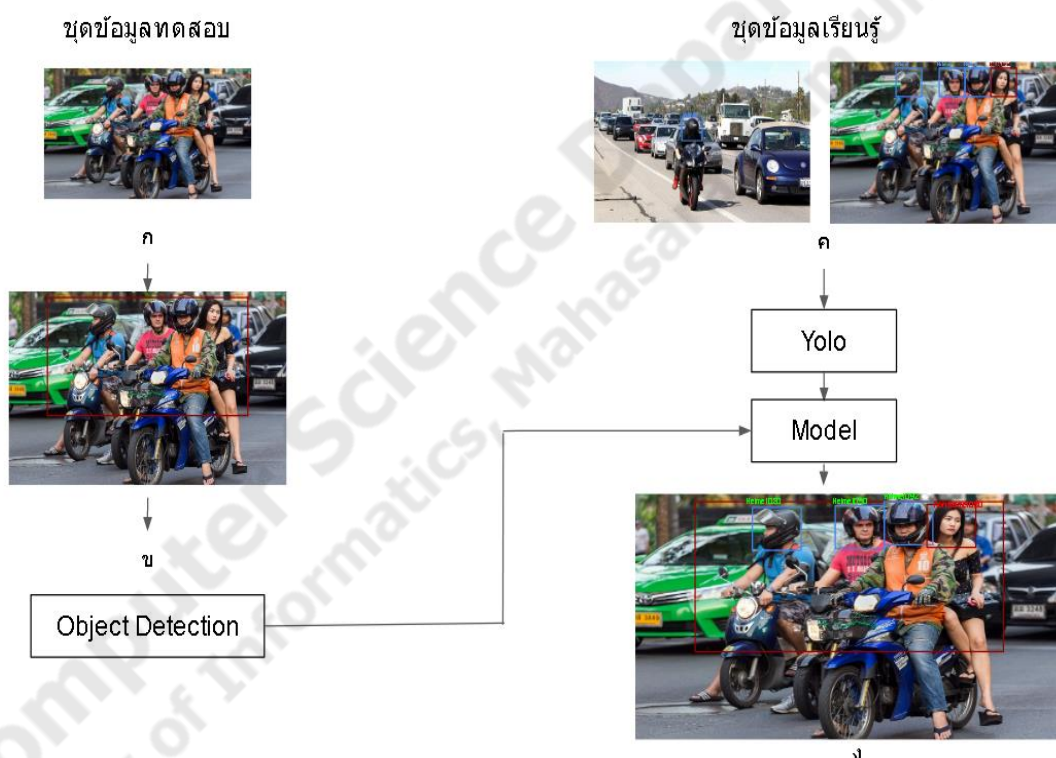
1.3.4.3 วัดประสิทธิภาพด้วย Confusion matrix โดยวัดประสิทธิภาพดังนี้และค่า TP FP FN TN มีความหมายดังหัวข้อที่ 1.3.4.2

#### ตารางที่ 1.1 Confusion matrix

	สวมหมวกนิรภัย	ไม่สวมหมวกนิรภัย
สวมหมวกนิรภัย	TP	FP
ไม่สวมหมวกนิรภัย	FN	TN

#### 1.4 ภาพรวมของระบบ

ภาพรวมของระบบแสดงดังภาพ ที่ 1.3 โดยมีข้อมูลนำเข้าเพื่อสร้างโมเดลเป็นภาพหนึ่งระบบจะทำการแบ่งข้อมูลออกเป็นชุดเรียนรู้ดังภาพที่ 1.3ค ซึ่งชุดเรียนรู้จะแบ่งเป็นภาพหมวดนิรภัยและไม่ใช่มภาพหมวดนิรภัย จากนั้น นำภาพเหล่านี้ไปเรียนรู้ด้วยอัลกอริทึมของYOLOและได้โมเดลที่ดีที่สุดออกมา จากนั้น นำชุดข้อมูลทดสอบซึ่งเป็นทั้งภาพนิ่งหรือภาพวิดีโอ ดังภาพที่ 1.3ก จากนั้นทำการแยกวัตถุจากภาพพื้นหลังภายในกรอบสีแดง ดังภาพที่ 1.3ข และนำวัตถุไปตรวจสอบว่าเป็นหมวดนิรภัย หรือไม่ใช่มภาพหมวดนิรภัย โดยใช้โมเดลที่ดีที่สุด แล้วตีกรอบวัตถุว่าสวมหมวกนิรภัย หรือไม่สวมหมวกนิรภัย ดังภาพที่ 1.3ง



ภาพประกอบที่ 1.3 ภาพรวมของระบบ

#### 1.5 ประโยชน์ที่คาดว่าจะได้รับ

ได้โปรแกรมตรวจจับหมวดนิรภัยสามารถนำไปใช้ประโยชน์ในหน่วยงานการควบคุมการจราจร



## 1.8 ตัวอย่างระบบ



ภาพประกอบที่ 1.4 ตัวอย่างระบบ