

سیستم بلاذرنگ و هوشمند اعلام هشدار خستگی رانندگان بر مبنای تصاویر ویدیویی

خسرو رضائی^۱، غفار محمدی^۲، ایمان میرزا جانی، جواد حدادنیا^۳

تاریخ پذیرش: ۹۱/۰۷/۱۵

تاریخ دریافت: ۹۱/۰۴/۱۳

تاریخ ویرایش: ۹۱/۰۷/۲۰

چکیده

زمینه و هدف: هوشمندسازی سیستم‌های بازدارنده‌ی سوانح رانندگی می‌تواند در به حداقل رساندن مرگ و میر ناشی از تصادفات مؤثر باشد. یکی از عوامل منجر به مرگ که سهم عمده‌ای را در ایجاد تصادفات به خود اختصاص داده، خطاها انسانی است. خستگی در حین رانندگی از مواردی است که سبب ایجاد خطا و کاهش دقت در کنترل وسیله نقلیه می‌شود.

روشن برسی: با تکیه بر تکنیک‌های پردازش تصاویر ویدیویی، علائم خستگی و خواب‌آلوگی چهره فرد در زمان رانندگی آشکار شده است. سیستم در گام نخست با تصویربرداری از صورت شخص توسط یک دوربین، دنباله‌های ویدیویی با نرخ ۱۵ فریم بر ثانیه دریافت نموده و با تبدیل فریم‌ها از فضای RGB به فضاهای YCbCr و HSV، ناحیه چهره از سایر بخش‌ها جداسازی می‌شود. در گام بعدی، در یک فاصله زمانی با تکیه بر آستانه‌گذاری و معادلات تقارن چهره انسان، باز یا بسته بودن چشم‌ها تعیین شده و در نهایت با استفاده از روش کلاسیستینگ K-means، تکرار خمیاره شناسایی خواهد شد. در مرحله ارزیابی، با پیاده‌سازی الگوریتم بر دنباله‌های ویدیویی خبیط شده تحت شرایط واقعی در فضای شهری و برون شهری و مقایسه با روش‌های چون Visual Information and Monitoring Driver Vigilance، عملکرد مناسبتری حاصل آمد.

یافته‌ها: با آزمایش سیستم برای مجموعه‌ای از ۵۹۴۹ فریم ویدیویی گوناگون، دقت میانگین ۹۶/۰۶٪ و نرخ آشکارسازی (DR) برابر با ۷۸/۰٪ نتیجه شد.

نتیجه‌گیری: دقت بالا در جداسازی، نرخ ناچیز خطأ در اعلام هشدار و سرعت مناسب پردازش داده‌های ورودی، سیستم را از سایر روش‌های مشابه تمایز می‌سازد. بهره‌گیری از این سیستم، در به حداقل رساندن سطح تصادفات ناشی از خستگی رانندگان مؤثر خواهد بود.

کلید واژه‌ها: خستگی راننده، HSV، پردازش تصاویر ویدیویی، جداسازی ناحیه چهره و کلاسه‌گذار K-means.

سهم بالایی را به خود اختصاص داده و خسارت‌های جانی و مالی فراوانی را به جامعه و کشور تحمیل می‌کند [۱]. این در حالی است که کشور ایران در بحث تلفات جاده‌ای در جهان رتبه‌ی نخست را دارد و در سال، حدود ۳۰ هزار نفر از هموطنان در این حوادث جان خود را از دست می‌دهند [۲]. وقوع تصادفات برون شهری و درون شهری به عوامل متفاوتی وابسته است و در این میان نقش عامل انسانی بیش از سایر عوامل در بروز حوادث جاده‌ای خودنمایی می‌کند. براساس نتایج، مسئول رخداد ۹۰ تا ۹۵ درصد تصادفات رانندگی در کشور ایران، خطای انسانی شناخته شده است. به طور کلی خستگی راننده عامل اصلی ۲۵ درصد تصادفات و به طور خاص

مقدمه

سالیانه در سراسر جهان، افراد زیادی بر اثر حوادث ناشی از تصادفات رانندگی جان خود را از دست می‌دهند. اخیراً تحقیق در زمینه ارتقاء این‌منی خودروها برای نجات سرنشینان و کاستن میزان تصادفات اهمیت فراوانی یافته است. با وجود پیشرفت‌های گسترده صنعت خودروسازی در اغلب کشورهای جهان، میزان مرگ و میر ناشی از تصادفات رانندگی نگران کننده است. در شرایطی که سالانه یک میلیون و ۲۰۰ هزار نفر در سراسر دنیا بر اثر تصادفات رانندگی کشته می‌شوند و ۸۰ درصد این کشته‌ها مربوط به کشورهای در حال توسعه است، آمار کشته‌های تصادفات در ایران

۱- (نویسنده مسئول) دانشجوی کارشناسی ارشد مهندسی پزشکی، گروه مهندسی برق و کامپیوتر، دانشگاه حکیم سبزواری، سبزوار، ایران.

Rezaeekhosro@ymail.com

۲- دانشجوی کارشناسی ارشد مهندسی الکترونیک، گروه مهندسی پزشکی، دانشکده مهندسی برق و کامپیوتر، دانشگاه حکیم سبزواری، سبزوار، ایران.

۳- دانشجوی کارشناسی ارشد مهندسی الکترونیک، گروه مهندسی پزشکی، دانشکده مهندسی برق و کامپیوتر، دانشگاه حکیم سبزواری، سبزوار، ایران.

۴- دانشیار، گروه برق الکترونیک و مهندسی پزشکی و عضو هیئت علمی دانشگاه حکیم سبزواری، سبزوار، ایران.

سیستم‌های پایش و مانیتورینگ خودرو و سرنشیان با استفاده از شبکه‌های حسگری. ارائه سیستم‌های هوشمند تشخیص وضعیت خستگی رانندگان.

در سال ۲۰۰۹، Liu و Hosking، سیستمی جهت تشخیص وضعیت هوشیاری رانندگان طراحی نمودند [۶]. در کار آن‌ها پیش‌بینی خستگی به صورت مدلی از برخی حالات چهاره انجام می‌گرفت. در زمینه‌ی ارزیابی Hallstensson و Barbato و EEG، همکارانش با استفاده از تحلیل امواج سیگنال‌هایی را استخراج نمودند که مرز خواب و بیداری به حساب می‌آمد و با استفاده از آن مرز خستگی شخص تعیین می‌شد [۷]. در سال ۲۰۰۲ Connor و Hemminki به مطالعه خطرات ناشی از خواب‌آلودگی رانندگان وسائط نقلیه سنگین پرداختند و راه کارهای مبتنی بر استفاده از سیستم‌های هوشمند پیشنهاد دادند [۸]. در این میان Dinges و Maislin سیستم هدایت و کنترل هوشمند خودروها را به هنگام خستگی راننده متناسب با تکنولوژی‌های روز معرفی نمودند [۹]. فرآیند مانیتورینگ و پایش بلاذرنگ را Ji و همکارانش به صورت غیرمخرب جهت پیش‌بینی وضعیت خستگی رانندگان انجام دادند [۱۰]. در سال ۲۰۰۶ Bergasa [۱۱] سیستم بلاذرنگ پایش و مانیتورینگ هوشیاری رانندگان را ایجاد نمود. محاسبه‌ی نرخ پلک زدن راننده، روش جدیدی برای مانیتورینگ و کنترل خواب و خستگی راننده توسط Johns پیشنهاد داده شد [۱۲]. وی در ۴ سال بعد (۲۰۰۷) با تابش مادون‌قرمز و تحلیل اشعه انکاس یافته از چشم، میزان خواب‌آلودگی راننده را در هر لحظه آزمایش نمود [۱۳]. پیش‌بینی و مانیتورینگ غیرمخرب توسط دو دوربین، الگوریتمی بود که از جانب Qiang و همکارانش در سال ۲۰۱۲ پیشنهاد شد [۱۴].

روش بررسی

بخش نرم‌افزاری سیستم با استفاده از یک دوربین با omni-پردازنده ورودی ویدیویی Philips، به صورت

۶۰ درصد تصادفات جاده‌ای منجر به مرگ و یا آسیب‌های جدی می‌باشد [۳]. در طی یک پژوهش از سوی مؤسسه تحقیقات ملی حمل و نقل (NTSB) با انتخاب ۱۰۷ نمونه تصادفی از وسای ط نقلیه، خستگی، عامل ۵۸٪ از کل تصادفات بوده است. یکی از عوامل اصلی در خستگی، کم خوابی یا بی‌خوابی است. خواب‌آلودگی رانندگان یکی از عوامل تأثیرگذار در وقوع تصادفات شدید جاده‌ای است که همه ساله قربانی زیادی می‌گیرد. آمارهای تصادفات مؤسسه حمل و نقل اوکلاهامای آمریکا نشان می‌دهد که ۲۲٪ از کل تصادفات به دلیل خواب‌آلودگی و خستگی رانندگان است. در سال‌های اخیر به کارگیری سیستم‌های هوشمند در خودروهای مختلف مرسوم شده است و این سیستم‌ها اغلب جهت مانیتورینگ و مخابره وضعیت خودرو و راننده از شبکه‌های حسگر بی‌سیم (WSN) استفاده می‌کنند. اتومبیل‌های هوشمند در طی چند سال به سرعت کیفیت رانندگی را ارتقاء بخشیده‌اند که در آن‌ها از تکنیک‌های کامپیوتری و نرم‌افزاری برای هدایت خودکار دور موتور، فرمان، دنده، ترمز و غیره در اتومبیل استفاده می‌شود. شبکه‌های AD hoc سیستم‌هایی بودند که در ابتدا فضای هدایت خودکار را در اتومبیل‌ها توسعه دادند [۱۵]. شاید یکی از ضعف‌های برجسته‌ای که در این سیستم‌ها به نظر می‌آید، عدم بلاذرنگ بودن شبکه‌های سنسوری در پاسخگویی به تغییرات محیطی است؛ چراکه هنگام رانندگی، زمان، فاکتوری بسیار با اهمیت به حساب می‌آید تا راننده به موقع بتواند تصمیم‌گیری کند.

تا به امروز سیستم‌های گوناگونی برای جلوگیری از خواب‌آلودگی رانندگان در هنگام رانندگی به‌ویژه در طول شب پیشنهاد شده است که اغلب این سیستم‌ها از جانب شرکت‌های خودروسازی معتبر ارائه می‌شوند و در خود با معاایب و مزایایی روبه‌رو هستند. تکنیک‌هایی که تا به امروز جهت اعلام هشدار خستگی رانندگان پیشنهاد شده‌اند، در سه مقوله‌ی کلی جای می‌گیرند: ساخت مدل‌های اعلام خستگی و هشدار خواب‌آلودگی بر مبنای محاسبات ریاضی و آماری.



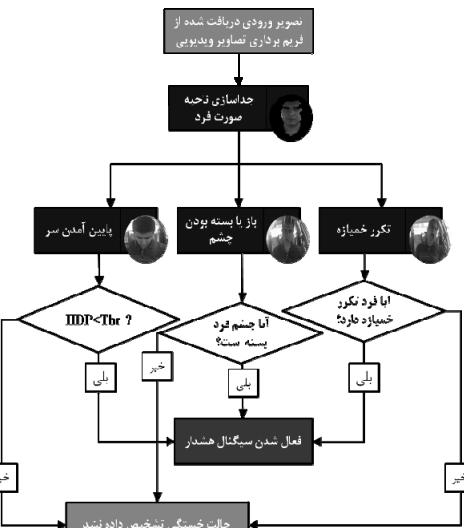
آلارم می‌دهد. در شکل (۱) دیاگرام کلی سیستم پیشنهادی به نمایش در آمده است.

جدازای ناحیه چهره: اساس کار آستانه‌گذاری، انتخاب یک آستانه مناسب از هیستوگرام تصویر است. به عبارتی مقدار آستانه یا مرز به عنوان شدت روشنایی، مبنای تقسیم‌بندی در نظر گرفته می‌شود و شدت روشنایی‌های بزرگ‌تر از مقدار آستانه، برابر یک و شدت روشنایی‌های کوچک‌تر از آن برابر صفر خواهد بود. آستانه گذاری بر تصویر $f(x,y)$ ، به معنای تبدیل آن به یک تصویر باینری مانند g مطابق معادله (۱) است:

(۱)

$$g(x,y) = \begin{cases} 1 & f(x,y) \geq T \\ 0 & f(x,y) < T \end{cases}$$

که در آن T آستانه انتخاب شده در جدازای پس زمینه و پیش زمینه تصویر است. هدف از تشخیص ناحیه چهره، به حداقل رساندن میزان خطأ در شناسایی حالات چهره است. اهمیت این بخش در آن است که خواسته شود وضعیت‌های نظیر چشم‌ها، دهان و وضعیت سر سنجیده شود. بخش صورت در تصاویر از انعطاف بالایی برخوردار نیست و لذا در اندازه، شکل، رنگ و بافت در افراد مختلف تغییرات دارد [۱۶]. گاهی مشکلات دیگری همانند وجود ریش در صورت، استفاده از عینک و انعکاسات نور باعث پیچیدگی در جدازای می‌شوند. با این حال عامل

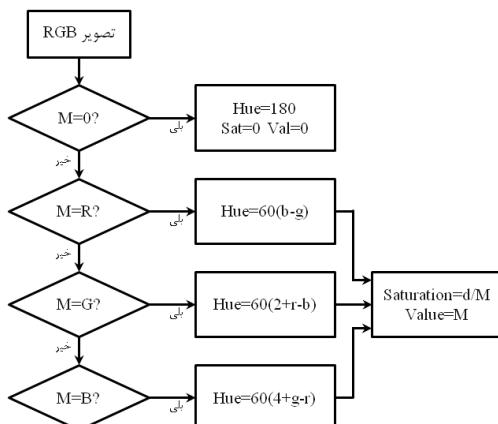


شکل ۱- دیاگرام نشان‌دهنده عملکرد سیستم پیشنهادی

با رزولوشن 120×160 تصاویر را دریافت می‌کند و تمام کلیپ‌ها با 15 fps (سرعت فریم برداری 15 در هر ثانیه) ساخته شدند. در کلیپ‌ها وضعیت‌هایی نظیر باز یا بسته بودن چشم، وضعیت سر راننده و خمیازه‌های مکرر از صورت راننده دریافت شد و اصول نرم‌افزاری تشخیص این حالات با به کارگیری تکنیک‌های پردازش تصویر و پردازش فریم‌های ویدیویی صورت می‌گیرد. بخش سخت‌افزاری آن شامل برد الکترونیکی است که به محض دریافت داده‌های تصویری مبنی بر عدم هوشیاری راننده، نظیر بسته ماندن چشم در مدت زمان 3 ثانیه، عدم تشخیص صورت راننده در اثر پایین آمدن سر و تکرار خمیازه



شکل ۲- (a) و (b) تصاویر دریافت شده از رشته ویدیویی، (c) و (d) ناحیه جداشده صورت از سایر بخش‌های تصویر با استفاده از تغییر فضا از YC_bC_r به RGB



شکل ۳- دیاگرام نهایی تبدیل از فضای RGB به فضای HSV برای فریم‌های ورودی

با استفاده از ویژگی‌های تغییر فضای رنگ در محیط HSV می‌توان پیچیدگی مابین سطح تصویر و شدت نورهای ناخواسته را که سبب خطا می‌شوند تا حد زیادی کاست. بخش H پس از تبدیل تصویر ورودی RGB به فضای HSV مطابق با معادله (۴) به دست می‌آید. در این معادله، مقادیر r، g و b محاسبه می‌شوند و در نهایت تصویر RGB به صورت دیاگرام شکل (۳) به فضای HSV تبدیل می‌شود.

(۴)

$$\begin{aligned} b &= (M-B)/d \quad g = (M-G)/d \quad r = (M-R)/d \\ d &= M - m \quad M = \max(R, G, B) \quad m = \min(R, G, B) \end{aligned}$$

m می‌باشد.

هر سه مؤلفه H، S و V در فاصله‌ی [۰-۱] تغییر می‌کنند. پس از تبدیل تصویر در این فضا با استفاده از معادله (۵)، پایین آمدن سر فرد تشخیص داده می‌شود.

(۵)

$$HDP = \frac{NPix_{Face}}{NPix_{Face} + NPix_{Black\ Area}}$$

که در آن $NPix_{Face}$ تعداد پیکسل‌های ناحیه صورت است و $NPix_{Black\ Area}$ تعداد پیکسل‌های ناحیه سیاه

اصلی در جداسازی ناحیه چهره یک فرد در تصاویر گوناگون به وضعیت‌های تابشی نور باز می‌گردد. اگر بتوان در شرایط مختلف محیطی و تحت شدت نورهای متفاوت، ناحیه صورت را از سایر بخش‌های تصویر جداسازی نمود، تشخیص وضعیت چهره رانده با خطای کمتری میسر خواهد شد. از روش‌هایی که علی‌رغم تغییر شدت روشنایی، بافت تصویر در آن ثابت می‌ماند، تبدیل‌های فضاهای رنگی است. فضای پیش فرض تحلیلی در تصاویر گوناگون، فضای RGB است که خود از سه مؤلفه رنگ قرمز، سبز و آبی تشکیل شده است. یکی دیگر از فضاهای تبدیلی که یک مرز تشخیصی قدرتمند را در شناسایی رنگ پوست انسان ارائه می‌دهد، فضای Cb-Cr است. تصویر ورودی مطابق با معادلات (۲) و (۳) از فضای RGB به Cb-Cr تبدیل می‌شود.

(۲)

$$Cb = (0.148 \times R) - (0.291 \times G) + (0.439 \times B) + 128$$

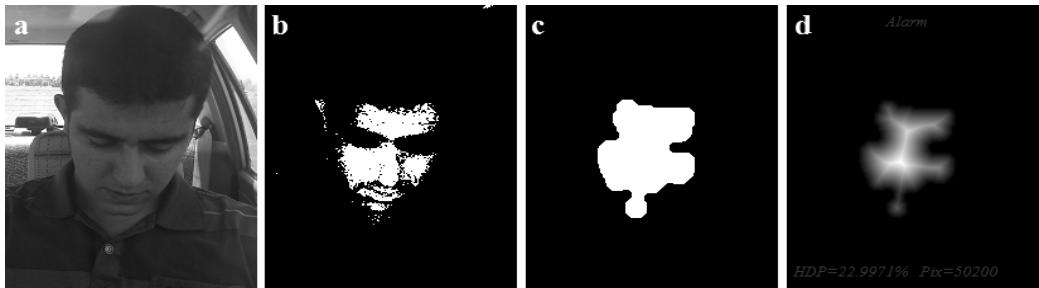
(۳)

$$Cr = (0.439 \times R) - (0.368 \times G) + (0.071 \times B) + 128$$

که در آن R، G و B به ترتیب مؤلفه‌های رنگ قرمز، سبز و آبی می‌باشند. مراحل تبدیل از فضای RGB به فضای YC_bC_r در تصاویر شکل (۲) به نمایش در آمده است و طی این تبدیلات ناحیه چهره‌ی رانده از سایر بخش‌ها جداسازی شده است.

تشخیص پایین آمدن سر: یکی از نشانه‌های خستگی در رانندگان که در ناحیه سر آشکار می‌شود، پایین آمدن سر است. با بروز خستگی ماهیچه‌های ناحیه گردن رانده از کنترل سیستم شبکه‌ی عصبی بدن به صورت موضعی خارج می‌شود.

فضای دومی که در جداسازی ناحیه‌ی پوست کارآمد و مناسب است، تبدیل فضای HSV است. با استفاده از ویژگی‌های تغییر فضای رنگ در محیط HSV می‌توان پایین آمدن سر شخص را با محاسبه‌ی مساحت به دست آمده نسبت به مساحت فضای اصلی تصویر بدست آورد.



شکل ۴-(a) تصویر ورودی از یک فریم که در آن سر راننده به سمت پایین متمایل شده است، (b) آستانه‌گذاری در جهت جداسازی بخش چهره، (c) تبدیل به فضای HSV و (d) جداسازی بخش H تصویر

راننده، با تکیه بر خواص هندسی و تقارن در چهره می‌توان موقعیت چشم را نمایان نمود. در لبه‌یابی به تعیین موقعیت نواحی یا پیکسل‌هایی پرداخته می‌شود که شدت روشناهی آن‌ها به طور آنی تغییر چشم‌گیری داشته است. یکی از اپراتورهای کارآمد برای آشکارسازی لبه، عملگر سوبیل است که دو جفت ماتریس 3×3 می‌باشد و فرآیند کانولوشن را بر تصاویر اعمال می‌کند. این دو نسبت به هم 90° اختلاف فاز دارند و در شکل (۵) نمایش داده شده‌اند [۱۷].

این دو ماسک برای داشتن بیشینه لبه در دو سطح افقی و عمودی کارا هستند و می‌توانند اندازه‌گیری‌های مجازی را از مؤلفه‌های گرادیانی در هر جهت ارائه دهند. (که آن‌ها را به ترتیب G_x و G_y می‌نامند). دامنه گرادیان مطابق $|G| = \sqrt{G_x^2 + G_y^2}$ محاسبه می‌شود که دامنه‌ی تقریبی در آن به فرم $|G| = |G_x| + |G_y|$ ، همچنین زاویه‌ی جهت‌گیری در لبه نیز به فرم معادله استفاده از انتخاب آستانه مناسب موقعیت مکان چشم در چهره‌ی راننده نمایان می‌شود. این دو ناحیه با استفاده از آشکارسازی لبه جدا می‌شوند و مطابق با معادلات (۷) و (۸) و خاصیت تقارن چشم، مرکز ثقل چشم شناسایی شده و وجود مردمک چشم تعیین می‌گردد [۱۸].

$$(u_{kLE}, v_{kLE}) = \begin{cases} (x_0 + w/6, y_0 + h/4) & k=0 \\ (x_0 + w/2, y_0 + h/2) & k=1 \end{cases} \quad (7)$$

تصویر که شدت روشنایی برابر با صفر دارد. مطابق معادله (۶) به محض آنکه HDP از میزان آستانه عبور نماید، Alarm متناسب با نوع خطر (پایین آمدن سر) به صدا در خواهد آمد.

(۶)

$$Alarm = \begin{cases} 1 & HDP \leq Thr \\ 0 & HDP \geq Thr \end{cases}$$

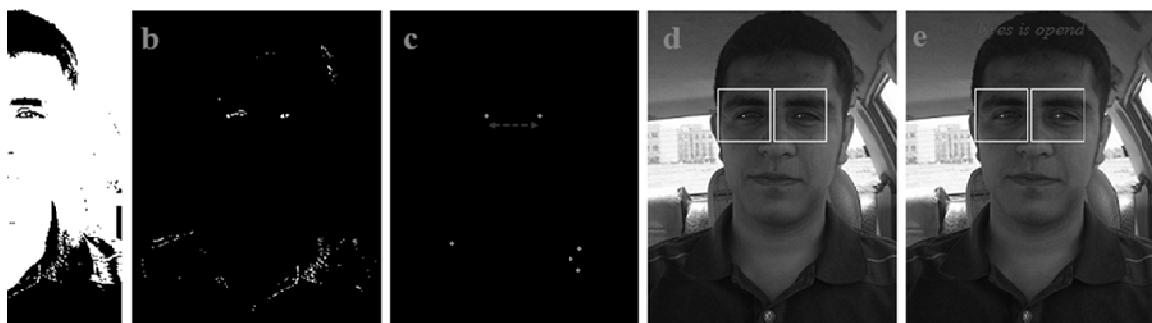
آستانه عبور سر از محدوده‌ی خطر است و در مجموعه شکل (۴) با پایین آمدن سر آلام به صدا در آمده است.

تشخیص وضعیت چشم: از حالت‌های با اهمیت دیگر در شناسایی خستگی راننده، بررسی وضعیت چشم‌ها در حالت باز یا بسته است. در زمان خستگی ماهیچه‌های پلک به صورت ناخودآگاه در صدد تسريع در به خواب رفتن خواهند بود. با استفاده از این خاصیت، باز یا بسته‌بودن چشم فرد با تکیه بر اختلاف شدت روشنایی مردمک چشم در تصویر و متقارن‌بودن آن تعیین می‌شود. یافتن موقعیت چشم در فریمهایی که از چهره‌ی راننده دریافت می‌شود، کار دشواری است. با جداسازی ناحیه‌ی چهره در فریم دریافت شده از صورت

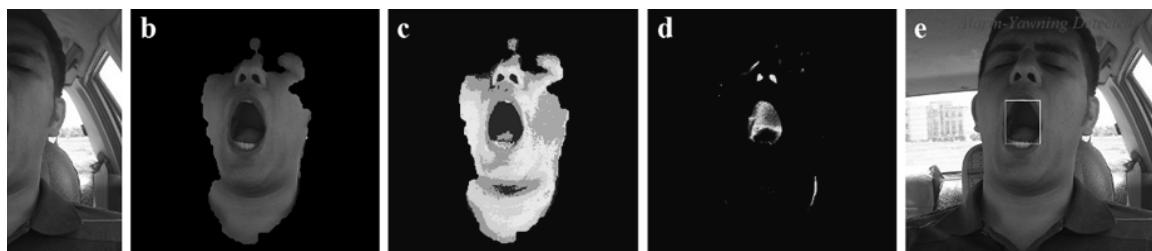
۱	۲	۱
.	.	.
-۱	-۲	-۱

-۱	.	۱
-۲	.	۲
-۱	.	۱

شکل ۵ ماسک‌های به کار رفته برای عملگر سوبیل



شکل ۶- (a) اعمال آستانه مناسب بر تصویر فریم دریافتی از دوربین، (b) لبهایی و در نظر گرفتن محدوده برای پاک کردن عناصر اضافی، (c) یافتن مراکز ثقل توده‌های پیکسلی و استفاده از معادلات تقارن صورت برای یافتن ناحیه‌ی چشم، (d) رسم هوشمند کادرهای نمایش دهنده‌ی چشم و (e) یافتن مراکز ثقل کادر و متناسب با مختصات مکان مردمک در تصویر لبه.



شکل ۷- (a) تصویر ورودی، (b) جداسازی ناحیه صورت فرد، (c) پیاده‌سازی الگوریتم کلاسه‌گذار K-means در نرم افزار، (d) آستانه‌گذاری، حذف عناصر اضافی و NOT کردن تصویر برای یافتن دهان و خمیازه و (e) ترکیب مکان خمیازه با تصویر اصلی که نرم افزار آلامت متناسب با خطر را صادر نموده است.

برخی از آن‌ها کند و زمان بر عمل می‌کنند و برخی دیگر با دقت پایین در جداسازی ناحیه‌ی دهان به هنگام خمیازه رو بپردازند. با روش‌های معمول پردازش تصویر به سادگی قادر به کلاسه‌بندی تصویر در جداسازی بخش دهان نخواهیم بود، لذا نیازمند تکنیکی کارآمد و مناسب هستیم که بتواند تغییر بافت صورت را نمایش دهد و وجود خمیازه را آشکار سازد. از روش‌های کلاسه‌گذار در جداسازی بخش‌های مختلف تصویر، شیوه‌ی کلاسترینگ بر اساس محاسبه میانگین‌ها یا K-means است.تابع هدف، به دست آوردن کمترین فاصله مابین کلاس‌ها و در اصل مابین پیکسل‌های تصویر است. تابع کمینه‌ساز به صورت معادله (۹) تعریف می‌شود:

$$(9)$$

$$\arg \min \sum \|c_j - x_j\|$$

در این معادله، x_j مرکز کلاس زام، c_j پیکسل آام و

$$(u_{kRE}, v_{kRE}) = \begin{cases} (x_0 + w/2, y_0 + h/4) & k = 0 \\ (x_1 - w/6, y_1 - h/2) & k = 1 \end{cases} \quad (8)$$

که در این معادلات (u, v) مختصات متغیر مکان چشم در تصویر لبه است و (x, y) مختصات اولیه در انتخاب ناحیه‌ی چشم می‌باشد. همچنین $w = x_1 - x_0$ و $h = y_1 - y_0$ می‌باشد. در مجموعه شکل (۶)، مراحل یافتن مکان چشم فرد نمایش داده شده است که در این حالت آلامت به صدا در نمی‌آید و حالت معمولی است.

آشکارسازی خمیازه: از دیگر نشانه‌های خستگی هنگام رانندگی که در صورت شخص نمایان می‌شود، تکرر خمیازه و باز شدن بیش از اندازه دهان است که به دلیل رفلکس‌های بدن در فرد به هنگام نزدیک شدن او به مرز خواب و خستگی روی می‌دهد. سیستم‌های گوناگونی برای تشخیص خمیازه پیشنهاد شده است که



یافته‌ها

نرخ پردازش یا فریم برداری این دوربین، ۱۵ fps است و دنباله ویدیویی نخست، مربوط به حالتی است که سر در وضعیت پایین آمدن قرار دارد و شامل ۸۵ فریم نمونه است. دنباله ویدیویی دوم نیز مربوط به ضبط حالت باز و یا بسته بودن چشم است که در آن ۴۸ فریم تصویری نشان دهنده بسته بودن چشم ظرف مدت زمان ۳ ثانیه بوده و ۶۵ فریم نیز مربوط به حالت باز بودن طبیعی چشم شخص است. دنباله ویدیویی سوم نیز خمیازه یا باز بودن مکرر دهان راننده را نشان می‌دهد و در نهایت دنباله ویدیویی چهارم، ترکیبی از وقوع هر سه حالت است و ضبط آن در مدت زمان بیشتری انجام شده است. در جدول (۱)، دقت متوسط (MAC) نرخ آشکارسازی (DR) و نرخ هشدار اشتباه (FAR) مطابق با معادلات (۱۰)-(۱۲) محاسبه شده است. این سه فاکتور که برای سنجش صحت تشخیصی در دنباله‌های ویدیویی معرفی می‌شوند، بیانگر عملکرد قابل قبول سیستم پیشنهادی در شناسایی علائم خستگی در چهره فرد به هنگام رانندگی می‌باشند.

$$MAC = \frac{N_{TP} + N_{TN}}{N_{TP} + N_{TN} + N_{FP} + N_{FN}} \times 100 \quad (10)$$

$$DR = \frac{\text{Number of True Positive}}{\text{Number of Drowsy Video Frames}} \quad (11)$$

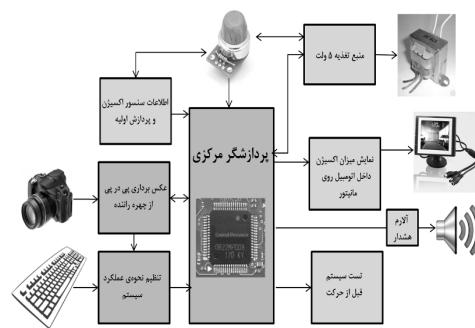
$$FAR = \frac{\sum \text{Detected ROI}}{\text{Number of Video Frames}} \quad (12)$$

در این معادلات:

N_{TP} : تعداد فریم‌هایی است که در آن حالت خستگی وجود داشته و الگوریتم توانسته آن را بیابد.
 N_{FN} : تعداد فریم‌هایی که در آن حالت خستگی وجود داشته و الگوریتم در تشخیص آن با خطأ رویه رو بوده است.
 N_{TN} : تعداد فریم‌هایی که در آن حالت خستگی وجود

زها پیکسل‌هایی هستند که به کلاس زام تعلق دارند و به صورت $(x_i | \min(\|x_i - x_j\|)) = c_j$ به دست می‌آید. طبقه‌بندی پیکسل‌های تصویر بر اساس میزان شدت روشنایی است که از فراوانی شدت روشنایی‌های تصویر (هیستوگرام) برای انتخاب تعداد افزارهای مناسب استفاده شده است. می‌توان پیکسل‌ها را بر اساس این تقسیم‌بندی به حداقل ۲۵۵ خوش‌افزار نمود. تعداد خوش‌های پیشنهادی در اینجا ۵ تا ۱۰ افزار بوده است. بنابراین کلاسه‌بندی تصویر توسط الگوریتم K-means این ویژگی را به دنبال دارد که انتخاب آستانه مناسب و Not نمودن شدت روشنایی‌های به دست آمده در مرحله کلاسه‌گذاری وجود خمیازه را در تصویر ورودی در میان فریم‌ها آشکار ساخت. در نهایت، بخش اعظم قسمت جداسازی شده در تصویر، مکان دهان و وجود خمیازه را نمایان می‌سازد. در مجموعه شکل (۷) سیستم آلامت مناسب با تکرر خمیازه را صادر نموده است.

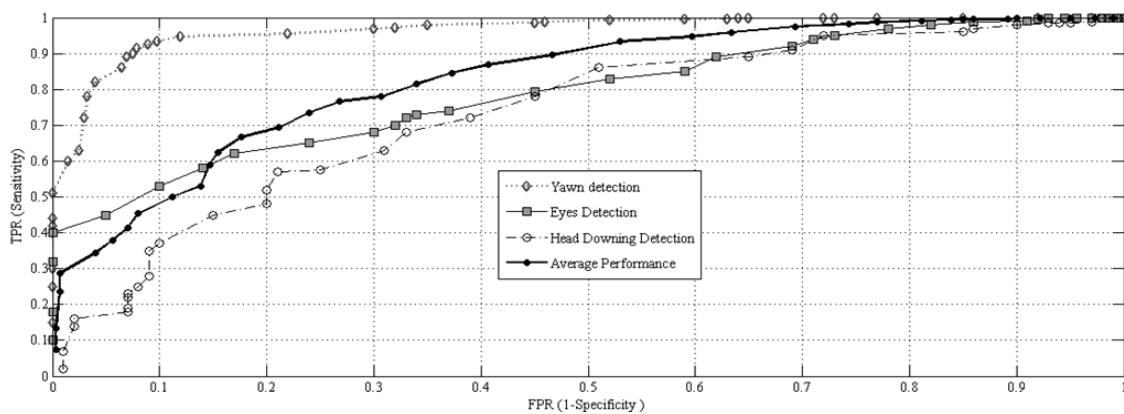
بخش سخت افزاری: دیاگرام کلی سیستم در شکل (۸) نشان داده شده است. همان‌طور که مشخص است تصویر دریافت شده از دوربین جهت پردازش به پردازشگر مرکزی فرستاده می‌شود. حسگر اکسیژن نیز میزان اکسیژن موجود در فضای داخل اتومبیل را دائماً چک کرده و سیستم در صورت کمبود اکسیژن یا وجود علائم خواب در چهره راننده علائم هشدار را به صدا در می‌آورد.



شکل ۸- دیاگرام کلی بخش سخت افزاری سیستم

جدول ۱- نمایش دهنده‌ی محاسبه‌ی فاکتورهای دقت میانگین، نرخ آشکارسازی و نرخ هشدار اشتباه است.

کلیپ‌های ویدیویی	تعداد فریم‌ها	تعداد فریم‌هایی که در آن نشانه‌ی خستگی وجود دارد		تعداد فریم‌هایی که حالت فرد طبیعی است	Mean Accuracy (MAC)	Detection Rate (DR)	False Alarm Rate (FAR)
		N _{TP}	N _{FN}				
Movie 1	۸۵۱	۳۱	۲	۴۶	۰.۹۰/۰.۵۸	۰.۹۳/۰.۹۳	۰.۱۱/۰.۵۳
Movie 2	۱۱۱۲	۴۱	۷	۶۳	۰.۹۲/۰.۸۵	۰.۸۵/۰.۴۱	۰.۳/۰.۰۷
Movie 3	۱۳۴۸	۲۸	۱	۹۸	۰.۹۶/۰.۱۸	۰.۹۶/۰.۵۵	۰.۲/۰.۹۴
Movie 4	۲۶۳۸	۱۰۷	۱۱	۱۳۶	۰.۹۲/۰.۳۹	۰.۹۰/۰.۶۷	۰.۶/۰.۲۰
مجموع	۵۹۴۹	۲۰۷	۲۱	۳۴۳	۰.۹۳/۰.۶	۰.۹۰/۰.۷۸	۰.۵/۰.۸۳



شکل ۹- نمودار ROC ۴۰ فریم تصادفی که به صورت مجزا برای هر سه الگوریتم محاسبه و به نمایش درآمده است. نمودار سیاه رنگ، نمودار میانگین عملکردی هر سه روش شناسایی است.

شکل (۱۰)، الگوریتم پیشنهادی بر یک رشته ویدیویی دیگر پیاده‌سازی شده است.

ندارد و الگوریتم نیز به درستی اعلام خطر نکرده است.
N_{FP}: تعداد فریم‌هایی که در آن حالت خستگی وجود ندارد اما الگوریتم به اشتباه اعلام خطر کرده است.
ROI: ناحیه‌ی هدف در تصویر است که شامل هر سه علامت خستگی در چهره شخص است.

بحث و نتیجه‌گیری
در این تحقیق، نتایج عملی نشان داد که سیستم قابلیت پیاده‌سازی را در سطح گسترده‌تری داراست و به کارگیری دو یا سه دوربین حساسیت و دقت عملکردی را تا حد قابل ملاحظه‌ای افزایش خواهد داد. این روش، تکنیک جدیدی است و از لحاظ عملکرد با سایر روش‌های تشخیص خستگی مقایسه شده است. روش‌ها از پایگاه داده تقریباً متفاوت استفاده نموده‌اند؛ با این تفاوت که روش پیشنهادی در این مقاله بر پایگاه داده بیشتری اعمال شده است. در مقایسه با روش‌های چون Visual Information [۱۸] و Driver Vigilance Monitoring [۱۹] حساسیت و ویژگی مناسب‌تری در مدت زمان

نمودار ROC یک منحنی دوبعدی است که محور x آن نرخ تغییرات خطای مثبت و محور y آن حساسیت یا نرخ تغییرات مثبت صحیح را نمایش می‌دهد. شکل (۹) نمودار ROC را برای مجموعه از ۴۰ فریم تصادفی از میان هر چهار کلیپ تصویری نمایش می‌دهد. برای هر یک از الگوریتم‌های شناسایی خستگی در چهره، این نمودار به نمایش درآمده است و نمودار چهارم نماینگر عملکرد میانگین سیستم است. سیستم پیشنهادی از تکنیک‌های جدیدی استفاده نموده است و تنها از لحاظ عملکرد با سایر روش‌های مشابه مقایسه شده است. در مجموعه



ارائه می‌دهد. در برخی از حالات ذکر شده روش‌های پیشین، بر یکی از حالات خستگی تکیه شده است، در حالی که موافق بودن هر سه حالت اصلی خستگی در صورت راننده، امکان پیاده‌سازی سیستم را در شرایط واقعی فراهم می‌آورد.

بالا بودن نرخ مرگ و میر در تصادفات جاده‌ای که بخش عمده‌ی آن مربوط به خطاهای انسانی در اثر خستگی است، به کارگیری این سیستم را در جهت هشدار به فرد به هنگام رانندگی توجیه خواهد نمود. سیستمی که در این مقاله معرفی شد از سه الگوریتم مجزا استفاده نموده است که در سطح قابل قبولی با دقت متوسط $93/06\%$ عملکرد صحیح دارد. نمودار ROC نهایی میزان بالابودن حساسیت نسبی را در تشخیص نمایش می‌دهد و از سویی در میان $59/49$ فریم نمونه، نرخ آشکارسازی علائم خستگی در صورت ناچیز بودن نرخ هشدار نادرست از مشخصه‌های اصلی سیستم است. سرعت بالای پردازش داده‌ها و دقت مناسب سیستم، وجه تمایز آن نسبت به سایر روش‌های مشابه است. گسترش و بهبود سراسری این سیستم سالیانه جان میلیون‌ها انسان را نجات خواهد داد. این سیستم نتیجه‌ی پیاده‌سازی یک پژوهش عملی است و در برخی موارد با ایراداتی نظری عملکرد نامناسب در زمان تابش فراوان نور، وجود ریش یا عینک بر چهره و تیرگی پوست همراه است. هدف آتی نویسنده‌گان مقاله، پیش‌بینی حالات خستگی در چهره رانندگان است که با استفاده از سری‌های زمانی و شبکه‌های عصبی صورت خواهد گرفت.

منابع

1. Jafarzadeh R. A comprehensive outreach campaign plan to the nation's security. Thought Work and Sui Road Company; 2008, pp. 1-6.
2. Ghafryan Hosseini H. Hossein-Zadeh A. Display driver drowsiness warning system. International Conference of the road and traffic accidents; Tehran University, 2006.
3. Bergasa L.M, Nuevo J.u, Sotelo M.A, Barea R,



شکل ۱۰- دیاگرام کلی بخش دوم نرم‌افزاری سیستم (a) و (b) فریم‌های دریافت شده از دنباله ویدیویی سه‌گانه که در آن‌ها علائم خستگی فرد مشهود است و در فریم دوم حالت چشم به صورت باز است، و در (c)، (d) و (e)، (f) مراحل پیاده‌سازی الگوریتم‌ها به نمایش در آمده است.

جدول ۲- مقایسه روش‌های تشخیص خستگی رانندگان با الگوریتم پیشنهادی از لحاظ دقت و زمان عملکرد

تکنیک	مرجع	دقیق	دقیق (درصد)	زمان پاسخگویی (ثانیه)
الگوریتم‌های متبتی بر ماشین بینایی	Bergasa [۱۱] Qiang [۱۴] Flores [۱۸]	~ ۲ ~ ۴/۵ ~ ۲/۵	۸۳/۹۹ ۹۶/۱۲ ۹۴/۸۵	
الگوریتم پیشنهادی		~ ۰/۸۵	۹۳/۰۶	

اندکتری حاصل آمده است. روش‌های VI و MDV از لحاظ ارائه دقت به ترتیب در سطوح متوسط و مناسب قرار دارند. اما روش VI در مدت زمان طولانی‌تری نسبت به حالت خستگی چهره اعلام خطر می‌کند و این ایراد بزرگی به حساب می‌آید. همین مشکل در روش Qiang [۱۴] نیز خودنمایی می‌کند. مزیت عمده روش Qiang در آشکارسازی هم‌زمان حالات خستگی چهره‌ی راننده است. روش پیشنهادی برخلاف سه روش معتبر شناسایی خستگی چهره در اندک زمانی ($0/85$ - ثانیه) خروجی می‌دهد و علی‌رغم حساسیت بالاتر از 95% ، ویژگی مناسب‌تری را نیز (94%)

Machinery Inc., New York, 2003.

17. Gonzales R.G, and R.E. Woods. Digital Image Processing. Second Edition, Prentice Hall, 2002.

18. Flores M.J, Armingol J.M, and Escalera A. Real-Time Warning System for Driver Drowsiness Detection Using Visual Information. *J Intell Robot System*; 2009, 10(1): 10-33.

and Lopez E. Visual Monitoring of Driver Inattention. *Studies in Computational Intelligence (SCI)*. 2008.

4. Zhang C, Lin X, Lu R, Ho PH, Shen X. An efficient message authentication scheme for vehicular communications. *IEEE Trans Veh Technol*; 2008, 57(6): 3357-3368.

5. Manvi SS, Kakkasageri MS, Pitt J. Multiagent based information dissemination in vehicular ad hoc networks. *Mobile Inform Syst*; 2009, 5(4):363-389.

6. Liu C.C, Hosking S.G. Predicting driver drowsiness using vehicle measures, recent insights and future challenges. *J safety Res*; 2009, 40(4): 239-245.

7. Barbato G, Ficca G, Beatrice M, Casiello M, Muscettola G and Rinaldi F. Effects of sleep deprivation on spontaneous eye blink rate and alpha EEG power. *Biol Psychiatry*. 1995; 38(5): 340-341.

8. Conner J, Norton R, et al. Driver sleepiness and risk of serious injury to car occupants: population based case control study. *Br. Med. J.*; 2002, 324 1125.

9. Dinges D, Maislin G. Pilot test fatigue management technologies (No. Issue 1992): US Transportation Research Record; 2005, pp 66-74.

10. Ji Q, Zhu Z, Lan P. Real-time nonintrusive monitoring and prediction of driver fatigue. *IEEE Trans Veh Technol*; 2004, 53(4):1052-1068.

11. Bergasa L.M, Nuevo J. Real-Time system for monitoring driver vigilance. *IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems*; 2006, 7(1): 63-77.

12. Johns M.W. The Amplitude velocity Ratio of Blinks: A new method for monitoring drowsiness. Paper presented at the 7th Annual Conference, Associated Professional Sleep Societies (APSS). 2003.

13. Johns M.W, Tuker A. Monitoring eye and eyelid movement by infrared reflectance oculography to measure drowsiness in driver. *Somnologie*; 2007, 11, pp 234-242.

14. Qiang J, Zhiwei Z, Peilin L. Real Time Non-intrusive Monitoring and Prediction of Driver Fatigue. *IEEE Vehicular Technology Society Journal*; 2012, 61(7): 13-38.

15. Yang M.H, Kriegman D.J, Ahuja N. Detecting faces in images: A survey, *IEEE Trans Pattern Analysis and Machine Intelligence*; 2002, 24(1): 34-58.

16. Gejgus P, Sparka M. Face Tracking in Color Video Sequences. *The Association for Computing*

Real-Time Intelligent Alarm System of Driver Fatigue Based on Video Sequences

Kh. Rezaee¹, Gh. Mohammadi², I. Mirzajani³, J. Hadadnia⁴

Received: 2012/07/03

Revised: 2012/10/06

Accepted: 2012/10/11

Abstract

Background and aims: Developing intelligent systems to prevent car accidents can be very effective in minimizing accident death toll. One of the factors which play an important role in accidents is the human errors. Fatigue driving is one of the cases that can cause errors and reduce accuracy in controlling the vehicle.

Methods: The signs of fatigue and sleepiness while driving is revealed based on video processing techniques. In this model, the person's face is filmed by a camera in the first step by receiving 15fps video sequence. Then, the images are transformed from RGB space into YCbCr and HSV spaces. The face area is separated from other parts. That the eyes are open or closed in a specific time interval is determined by focusing on thresholding and equations concerning the symmetry of human faces a finally using K-means Clustering, the frequency of yawning is identified. In the evaluation phase, the implementation of the algorithm on video sequences recorded under real conditions in urban and suburban areas and compared with methods such as Visual Information and Monitoring Driver Vigilance, better performance was achieved.

Results: The proposed system has been implemented on different video sequences with average accuracy of 93.18% and detection rate (DR) of 92.71% out of total 5900 image frames.

Conclusion: High accuracy in segmentation, low error rate and quick processing of input data distinguishes this system from similar ones. This system can minimize the number of accidents caused by drivers' fatigue.

Keywords: Driver fatigue, HSV spaces, Video processing, Segmentation of face, K-means Clustering.

1. **(Corresponding author)** Biomedical Engineering Student, Biomedical Engineering Group, Department of Electrical and Computer Engineering, Hakim Sabzevari University, Sabzevar, Iran. Rezaekhosro@ymail.com
2. Electronic Engineering Student, Electrical Engineering Group, Department of Electrical and Computer Engineering, Hakim Sabzevari University, Sabzevar, Iran.
3. Electronic Engineering Student, Electrical Engineering Group, Department of Electrical and Computer Engineering, Hakim Sabzevari University, Sabzevar, Iran.
4. Biomedical and Electronic Engineering Assistance Professor, Faculty of Electrical and Computer Engineering, Hakim Sabzevari University, Sabzevar, Iran.