Projet 6 OC : Classez des images à l'aide d'algorithmes de Deep Learning

Présenté par : NAMA NYAM Guy Anthony

Mentor: Julien Hendrick

22 Mars 2020

DPENCLASSROOMS

Sommaire

- Introduction
- Source de données
- Transfer Learning
- 4 Model CNN from scratch
- Conclusion



Contexte: Big data

- On assiste à une surabondance de données actuellement : images, vidéos, audio, texte, trace utilisateur, etc...
- Besoin évident d'accès, recherche ou classification de ses données regroupés sous la terminologie : reconnaissance en IA.
- Lorsque la donnée en entrée est une image à traiter, le champs de domaine est connu sous le nom de vision par ordinateur.

$$I: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^3$$
 $(x,y) \mapsto \begin{bmatrix} \mathbb{R}^3 \\ r(x,y) \\ g(x,y) \\ b(x,y) \end{bmatrix}$

- Le problème soumit à cette thématique est de pouvoir détecter la race de chien sur une photo afin d'accélérer leur indexation.
- Cette tâche peut se formuler comme un problème de classification.

Contexte: classification

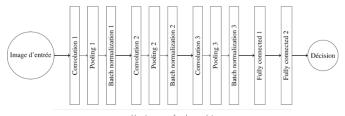
- La classification est très importante dans la reconnaissance et consiste : data(image chien) → ensemble de classes prédéfinies(race de chien).
- La classification de chiens peut se faire à l'aide des algorithmes issus de machine learning, en particulier de l'apprentissage supervisé.
- Néanmoins, pour des performances comparables à celle de l'état de l'art, l'approche du *Deep Learning* est utilisée dans ce travail.
- Cas d'applications de reconnaissance visuelle : captioning(légende), localisation d'objets, réalité augmentée, imagerie médicale, conduite autonome, etc...

Objectif

Implémenter un algorithme capable de classer les chiens présents sur des images selon leur race.

Approche

- Le type d'apprentissage utilisé est supervisé
- L'apprentissage profond ou deep learning s'appuit sur des modèles appelés réseaux de neurones artificiels (RNA).
- Il existe plusieurs types RNA(RNN, LSTM, GAN,..); le plus adapté au traitement de l'image est le RN convolutionnel (CNN).
- Un CNN classique comprend au moins 4 types de couches : la couche de convolution, la couche de pooling, la couche d'activation et la couche fully-connected



Architecture CNN

• Couche de convolution : composante clé et première couche CNN.

(image, filtre) \longrightarrow carte activation ou **feature map**.

Les filtres(e.g sobel) correspondent aux features que l'on souhaite retrouver dans les images(e.g bords, coins).

La couche de convolution possède quatre hyper-paramètres :

- 1 Le nombre de filtre
- 2 La <u>taille</u> des filtres
- Le pas de glissement du filtre sur l'image.
- 4 Le <u>zero-padding</u> pour le contour de l'image
- Couche d'activation : elle est pour la plupart couplée à la couche de convolution. La fonction d'activation ReLU(Rectified Linear Unit) est fréquemment utilisée.
 - D'autres fonctions similaires : sigmoïde, TanH, les variantes à ReLU.

Architecture CNN

 Couche de pooling : généralement placée entre les couches de convolutions. Elle consiste à réduire les feature map tout en préservant les feature importantes(opérateur moyenne ou max).



FIGURE - MaxPooling - source : wikimedia commons

La couche de pooling possède deux hyper-paramètres :

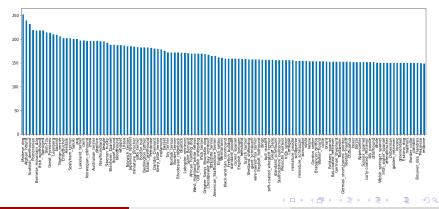
- 1 La <u>taille</u> de cellule
- 2 Le pas de cellule.
- Couche fully-connected : constitue la dernière couche du CNN. Elle permet de classifier l'image en entrée du CNN en renvoyant un vecteur de taille N, où N est le nombre de classes du problème.

Sommaire

- Introduction
- Source de données
- Transfer Learning
- 4 Model CNN from scratch
- Conclusion

Description

- Pour entraîner notre algorithme supervisé de classification de chiens par race, nous utilisons le jeu de données Stanford Dogs.
- Jeu de données avec 20580 images pour 120 classes dont la figure ci-dessous donne la distribution.



Visualisation échantillon Standford Dogs dataset





(a) n02088364_161 - race : beagle

(b) n02091134_145 - race : whippet



(c) n02116738 1815 - race :?





(d) n02112137_517 - race : chow (e) n02101006_22 - race : Gordon setter

Préparation de la donnée

• Formater le jeu de données dans la structure DataFrame.

	filename	category	widths	heights
0	n02110185_5973.jpg	Siberian_husky	500	375
1	n02110185_2614.jpg	Siberian_husky	500	375
2	n02110185_8327.jpg	Siberian_husky	500	375
3	n02110185_4133.jpg	Siberian_husky	500	375
4	n02110185_14650.jpg	Siberian_husky	500	375
20575	n02093647_120.jpg	Bedlington_terrier	237	360
20576	n02093647_2585.jpg	Bedlington_terrier	237	360
20577	n02093647_2068.jpg	Bedlington_terrier	237	360
20578	n02093647_3219.jpg	Bedlington_terrier	237	360
20579	n02093647_2349.jpg	Bedlington_terrier	237	360
20580 rows × 4 columns				

split data*20% : test data

```
| test_df = data.loc[data.index.difference(df.index)]
test_df.shape[⊕]
4140
```

• split (data*80%)*40% : validata data

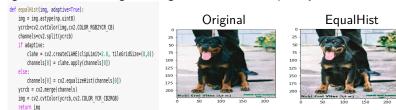
```
validate_df = df.groupby('category').head(35)
validate_df.shape[0]
4200
```

training data

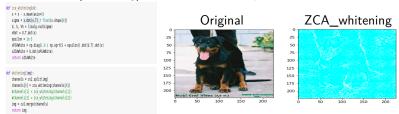
```
train_df = df.loc[df.index.difference(validate_df.index)]
train_df.shape[0]
12240
```

Image preprocessing

- Deux techniques de prétraitements ont été implémentées :
 - 1 L'égalisation de l'histogramme grâce à la bibliothèque *OpenCV*



2 Le blanchiment(whitening). Ce dernier ne sera pas toutefois utilisé.



4 D F 4 D F 4 D F 4 D

Utilisation: callbacks, losses, optimizers

- Un callback : ensemble de fonction à appliquer à des étapes données de l'entraînement du modèle.
- Nous avons utilisé(pertinents pour ce projet) :
 - EarlyStopping arrêter l'entraînement lorsque la métrique surveillée n'évolue plus.

```
# Stop training when the loss metric has stopped improving from 5 epochs
earlystop = EarlyStopping(monitor='val_loss', patience=5)
```

<u>ReduceLROnPlateau</u> - réduire le learning rate lorsqu'une métrique n'évolue plus.

```
# Reduce Learning rate from 3 epochs
learning rate reduction = ReduceLROnPlateau(monitor='val accuracy', patience=3, verbose=1, factor=0.5, min lr=0.000001)
```

- 3 TensorBoard visualisation des métriques de base.
- La fonction de perte utilisée pour l'estimation des paramètres de nos réseaux de neurones est categorical_crossentropy
- L'optimiseur de mise à jour des paramètres de rétro-propagation du gradient : tf.keras.optimizers.RMSprop(learning=0.01).

Sommaire

- Introduction
- Source de données
- Transfer Learning
 - Build model
 - Fit model and evaluation
 - Data augmentation
- 4 Model CNN from scratch
- 6 Conclusion



InceptionResNetV2

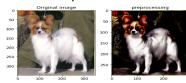
- Le *Transfer Learning* permet de faire du deep learning en accélérant l'apprentissage du réseau.
- Cette technique nécessite un réseau déjà entraîné, de préférence sur un problème proche du nôtre(ImageNet).
- InceptionResNetV2 est un modèle de classification d'images avec des poids entraînés sur imageNet. Modèle avec 55,873,736 paramètres et top-1 Accuracy de 0.803 sur ce dataset.

ImageDataGenerator

Définir les générateurs :

```
# use of the pre-processing function of the model inceptionResNetV2 + equalHist
train datagen = ImageDataGenerator(preprocessing function=preprocessing image)
validation datagen = ImageDataGenerator(rescale=1./255)
train generator = train datagen.flow from dataframe(dataframe=train df,
                                                     directory=dir train.
                                                     x col='filename',
                                                     v col='category'.
                                                     target size=IMAGE SIZE,
                                                     class mode='categorical',
                                                     batch_size=32
Found 12240 validated image filenames belonging to 120 classes.
validation generator = validation datagen.flow from dataframe(dataframe=validate df.
                                                               directory=dir train,
                                                               x col="filename".
                                                               y col="category",
                                                               target size=IMAGE SIZE.
                                                               class mode="categorical",
                                                               batch size=32
```

• Effet de notre fonction de prétraitement.



Fit model

Avant d'entraîner le modèle, on commence par le compiler.

```
my_inceptionResNetV2.compile(optimizer=tf.keras.optimizers.RMSprop(learning_rate=0.01), loss='categorical_crossentropy', metrics=['accuracy'])
```

Entraîner le modèle sur le jeu de données 12240

```
history = my inceptionResNetV2.fit(train generator,
                               epochs=30,
                               steps per epoch=train df.shape[0]//32.
                               validation data=validation generator,
                               validation steps=validate df.shape[θ]//32,
                               callbacks=flearning rate reduction, earlystopl # Add tensorboard callback to use tensorboard
Epoch 1/30
382/382 [=======] - 8900s 23s/step - loss: 1.2136 - accuracy: 0.7956 - val loss: 0.9366 - val accuracy: 0.8638 - lr: 0.0100
Epoch 2/30
382/382 [======] - 146s 383ms/step - loss: 0.8820 - accuracy: 0.8670 - val loss: 1.1164 - val accuracy: 0.8593 - lr: 0.0100
Epoch 3/30
382/382 [=======] - 147s 384ms/step - loss: 0.7621 - accuracy: 0.8842 - val loss: 1.0991 - val accuracy: 0.8745 - lr: 0.0100
Epoch 4/30
382/382 [=======] - 146s 383ms/step - loss: 0.7119 - accuracy: 0.8915 - val loss: 1.1188 - val accuracy: 0.8721 - lr: 0.0100
Epoch 5/30
382/382 [======] - 146s 382ms/step - loss: 0.6227 - accuracy: 0.9019 - val loss: 1.2700 - val accuracy: 0.8733 - lr: 0.0100
Epoch 6/30
382/382 [===========] - 146s 381ms/step - loss: 0.6019 - accuracy: 0.9060 - val loss: 1.2158 - val accuracy: 0.8748 - lr: 0.0100
```

Save and Evaluate model

Sauvegarder le modèle et les indices des classes.

```
# Save model
tf.keras.models.save_model(my_inceptionResNetV2, dir_model + "my_inceptionResNetV2.h5")
# Save class indices
save_obj(train_generator.class_indices, 'class_indices')
```

• Évaluation exactitude du modèle sur le jeu de 4 140 échantillons.

Misclassifications

Extraction des images mal classées

```
collections = np.array([img_to_array(load_img[dir_test + "/" + row['filename'], target_size=(299, 299))) for i, row in test_df.iterrows()])
collections = np.array([preprocessing_image(collection) for collection in collections])
predict = my_inceptionResNetV2.predict(collections)

test_df['predicted'] = np.argnax(predict, axis=1)  # position of max probability
```

Mal classés

```
# Misicalization (Company) | In text of (Foreign Condition) |

# Misicalization (Company) | Interest of (Misicalization) |

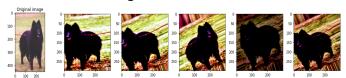
# Misicalization (Company) | In
```

Data augmentation with ImageDataGenerator

Preprocessing + Data augmentation avec *ImageDataGenerator*

```
# Parameters estimated from misclassifications that detect them(empirical)
train datagen aug = ImageDataGenerator(rotation range=30.
                                       width shift range=0.1,
                                       height shift range=0.1,
                                       shear range=0.01,
                                       zoom range=0.1,
                                       horizontal flip=True,
                                       brightness range=[0.5, 1.5],
                                       preprocessing function=preprocessing image
```

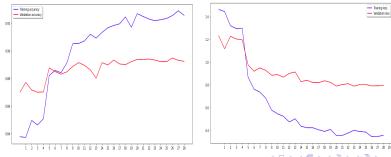
Effets de la Data augmentation



Évaluation et courbe d'apprentissage

• Net amélioration : 0.888 à 0.914

• Epochs pendant l'entraînement



Sommaire

- Introduction
- Source de données
- Transfer Learning
- Model CNN from scratch
 - Fisrt model based on VGG16(séquentiel)
 - Second model based on Xception
- Conclusion



Mise au point

- Égalisation d'histogramme unique opération de preprocessing
- Usage de la data augmentation

```
# use of the pre-processing function of the model inceptionResNetV2
vog16 train datagen = ImageDataGenerator(rotation range=20,
                                          width shift range=0.1.
                                          height shift range=0.1.
                                          shear range=0.01,
                                          zoom range=0.1,
                                          horizontal flip=True
                                          brightness range=[0.5, 1.5],
                                          preprocessing function*preprocessing image from scratch
vool6 test datagen = ImageDataGenerator(rescale=1,/255)
vool6 train generator = vool6 train datagen.flow from dataframe/dataframe-train df
                                                                 directory=dir train,
                                                                 x col='filename'.
                                                                 y col='category'
                                                                 target size=(224, 224).
                                                                 class mode='categorical'
                                                                 batch size-BATCH SIZE TRAIN
Found 16440 validated image filenames belonging to 120 classes
```

```
Xception train datagen = ImageDataGenerator(rotation range=20,
                                         width shift range=0.1,
                                         height shift range=0.1,
                                         shear range=0.01,
                                         zoom range=0.1,
                                         horizontal flip=True,
                                         brightness range=[0.5, 1.5],
                                         preprocessing function-preprocessing image from scratch
Xception test datagen = ImageDataGenerator(rescale=1./255)
Xception train generator = Xception train datagen.flow from dataframe(dataframe=train df,
                                                             directory=dir train,
                                                             x col='filename',
                                                             y col='category',
                                                             target size=(299, 299),
                                                             class mode='categorical'.
                                                             batch size+BATCH SIZE TRAIN
```

- Comparaison sur une compétition sur kaggle pour le même jeu de données des modèles 'from scratch'.
- Métrique évaluée : 'loss'. Benchmark : 4.78749

my_vgg16 : architecture

Architecture CNN

```
my VGG16 = tf.keras.models.Sequential()
# Block 1
my VGG16.add(Conv2D(64,(3, 3), input shape=(224, 224, 3), padding='same', activation='relu'))
my VGG16.add(Conv2D(64.(3, 3), padding='same', activation='relu'))
my VGG16.add(MaxPooling2D(pool size=(2.2), strides=(2.2)))
my VGG16.add(Conv2D(128, (3, 3), padding='same', activation='relu'))
my VGG16.add(Conv2D(128, (3, 3), padding='same', activation='relu'))
my VGG16.add(MaxPooling2D(pool size=(2,2), strides=(2,2)))
# Block3
my VGG16.add(Conv2D(256. (3. 3), padding='same', activation='relu'))
my VGG16.add(MaxPooling2D(pool size=(2.2), strides=(2.2)))
# Block4
my VGG16.add(Conv2D(512, (3, 3), padding='same', activation='relu'))
my VGG16.add(Conv2D(512, (3, 3), padding='same', activation='relu'))
my VGG16.add(MaxPooling2D(pool size=(2,2), strides=(2,2)))
# Block5
my VGG16.add(Conv2D(512, (3, 3), padding='same', activation='relu'))
my_VGG16.add(MaxPooling2D(pool_size=(2,2), strides=(2,2)))
# Fully-connected classifier
my VGG16.add(Flatten())
my VGG16.add(Dense(2048, activation='relu'))
my VGG16.add(Dense(2048, activation='relu'))
my VGG16.add(Dense(120. activation='softmax'))
```

• Nombre de paramètres : 62,279,608



my VGG16.compile(optimizer=tf.keras.optimizers.RMSprop(learning rate=0.001), loss='categorical crossentropy', metrics=['accuracy'])

my_vgg16 : fit and evaluate

Fit model

```
history vgg16 = my VGG16.fit(vgg16 train generator,
                          epochs=30.
                          steps per epoch=train df.shape[0]//32,
                          validation data=vgg16 validation generator,
                          validation steps=validate df.shape[0]//32,
                          callbacks=[learning rate reduction, earlystop]
     Epoch 1/38
    382/382 [========] - 273s 713ms/step - loss: 81.5608 - accuracy: 0.0074 - val loss: 4.7875 - val accuracy: 0.0083 - lr: 0.0010
     382/382 [=============] - 271s 708ms/step - loss: 4.8113 - accuracy: 0.0064 - val loss: 4.7875 - val accuracy: 0.0083 - lr: 0.0010
     Epoch 3/38
     382/382 [========] - 272s 712ms/step - loss: 4.8540 - accuracy: 0.0072 - val loss: 4.7875 - val accuracy: 0.0083 - lr: 0.0010
    Epoch 00004: ReduceLROnPlateau reducing learning rate to 0.0005000000237487257.
    382/382 [============] - 273s 716ms/step - loss: 4.8599 - accuracy: 0.0070 - val loss: 4.7877 - val accuracy: 0.0083 - lr: 0.0010

    Évaluation

    loss and metrics v = my VGG16.evaluate(vgg16 test generator, batch size=32, steps=test df.shape[0]//32)
    loss and metrics v
    [5.885979652404785, 0.004602713044732809]
```

my_Xception : architecture

Architecture CNN

```
# Middle flow : repeat 4 fois
main input = tf.keras.Input(shape=(299, 299, 3), name='main input')
                                                                                       for i in range(4):
                                                                                           y = Activation('relu')(x)
x = Conv2D(32, (3, 3), strides=(2,2), activation='relu', padding='same")(main input)
x = Conv2D(64, (3, 3), activation='relu', padding="same")(x)
                                                                                           v = SeparableConv2D(728, (3, 3), padding="same")(v)
tower 1 = Conv2D(1, (1, 1), strides=(2,2))(x)
                                                                                           y = Activation('relu')(y)
x = SeparableConv2D(128, (3, 3), padding='same')(x)
                                                                                           v = SeparableConv2D(728, (3, 3), padding="same")(v)
x = Activation('relu')(x)
                                                                                           y = Activation('relu')(y)
x = SeparableConv2D(128, (3, 3), padding='same')(x)
                                                                                           v = SeparableConv2D(728, (3, 3), padding="same")(v)
x = MaxPooling2D(pool size=(3, 3), strides=(2,2), padding="same")(x)
                                                                                           x = concatenate([x, y])
x = concatenate([x, tower 1], axis=-1)
tower 2 = Conv2D(1, (1, 1), strides=(2,2))(tower 1)
                                                                                       # Exit flow
                                                                                       tower 4 = Conv2D(1, (1, 1), strides=(2,2))(x)
x = Activation('relu')(x)
x = SeparableConv2D(256, (3, 3), padding="same")(x)
                                                                                       x = Activation('relu')(x)
                                                                                       x = SeparableConv2D(728, (3, 3), padding="same")(x)
x = Activation('relu')(x)
x = SeparableConv2D(256, (3, 3), padding="same")(x)
                                                                                       x = Activation('relu')(x)
                                                                                       x = SeparableConv2D(1024, (3, 3), padding="same")(x)
x = MaxPooling2D(pool size=(3, 3), strides=(2, 2), padding="same")(x)
                                                                                       x = MaxPooling2D(pool size=(3, 3), strides=(2, 2), padding="same")(x)
x = concatenate([x, tower 2], axis=-1)
                                                                                       x = concatenate([x, tower 4])
tower 3 = Conv2D(1, (1, 1), strides=(2,2))(tower 2)
x = Activation('relu')(x)
                                                                                       x = SeparableConv2D(1536, (3, 3), activation='relu', padding="same")(x)
                                                                                       x = SeparableConv2D(2048, (3, 3), activation='relu', padding="same")(x)
x = SeparableConv2D(768, (3, 3), padding="same")(x)
x = Activation('relu')(x)
                                                                                       x = GlobalAveragePooling2D()(x)
x = SeparableConv2D(768, (3, 3), padding="same")(x)
                                                                                       x = Flatten()(x)
x = MaxPooling2D(pool size=(3, 3), strides=(2, 2), padding="same")(x)
                                                                                       x = Dense(2048, activation='relu')(x)
                                                                                       x = Dense(1024, activation='relu')(x)
x = concatenate([x, tower 3], axis=-1)
                                                                                       x = Dense(120, activation='softmax')(x)
```

• Nombre de paramètres : 25,368,415



my_Xception : fit and evaluate

Fit model

```
history Xception = my Xception.fit(Xception train generator,
                  epochs=30.
                  steps per epoch=train df.shape[0]//32,
                  validation data=validation generator,
                  validation steps=validate df.shape[0]//32.
                  callbacks=flearning rate reduction, earlystopl
  Epoch 1/30
  Epoch 2/30
  382/382 [========] - 415s 1s/step - loss: 4.7885 - accuracy: 0.0065 - val loss: 4.7875 - val accuracy: 0.0083 - lr: 0.0010
  Epoch 4/30
  Epoch 00004: ReduceLROnPlateau reducing learning rate to 0.0005000000237487257.
  Enach 5/20

    Évaluation

   loss and metrics x = my Xception.evaluate(test generator, batch size=32, steps=test df.shape[0]//32)
   loss and metrics x
```

[4.787434101104736. 0.004118217155337334]

Sommaire

- Introduction
- Source de données
- Transfer Learning
- 4 Model CNN from scratch
- Conclusion



Conclusion

- Nombreux sont les concepts étudiés et maîtrisés au cours du projet;
- Traitement d'une image numérique du point de vue ordinateur
- Nous avons découvert les réseaux de neurones, en particulier les CNN.
- Comprendre l'approche de 'deep learning' pour la classification d'images et bien d'autres tâches.
- L'importance de la phase du pré-traitement et les outils utilisables(OpenCV, ImageDataGenerator, etc.)
- Réaliser la data augmentation(mirroring, brightness, etc.) pour améliorer le modèle.

Conclusion

- Concevoir nos propres architectures CNN(from scratch)
- Ré-utiliser les modèles pré-entraînés(Transfer Learning) pour résoudre des problèmes spécifiques.
- Fine-tuning les hyper-paramètres pour améliorer les performances des modèles d'apprentissage.
- Organiser et préparer la data depuis les serveurs Google(Drive)
- Approfondir l'usage de Google Colab et l'utilisation de leur GPU.

Perspectives

- Re-tuning les hyper-paramètres des différents modèles.
- Rendre le modèle plus robuste au modifications
- Intégrer la hiérarchie dans la détection des features(capsule network)
- Tester l'effet du blanchiment sur les performances des modèles
- Utiliser le modèle retenu pour des vidéos cracking.
- Explorer d'autres bibliothèques pour la vision par ordinateur tel que PyTorch