

## Traffic Sign Classification -Implementare-

**Temă:** clasificarea semnelor de circulație (trecere de pietoni, cedează trecerea, stop).

### **Dataset:**

[View dataset](#)

- Creat prin combinarea imaginilor dintr-un set de date cu mai multe semne de circulație și imagini descărcate de pe google.
- Etichetarea s-a făcut manual
- Alcătuit din 3 foldere: *crosswalk*(117 imagini), *give-way*(108 imagini), *stop*(110 imagini)
- Preprocesare:
  - Toate imaginile au extensia *.png*
  - Imaginile sunt modificate pentru a avea rezoluția *50x50 / 150x150*
  - Imaginile sunt convertite într-un format ușor de procesat de un algoritm de machine learning: *flatten()*
- Împărțirea în seturile de antrenare, validare și testare se face cu ajutorul funcției *train\_test\_split()*, 80% din dataset fiind păstrat pentru antrenare, 10% pentru validare și 10% pentru testare; împărțirea se face prin apelarea de 2 ori a funcției *train\_test\_split()* pentru a evita pierderea de date

### **Algoritm:**

#### **I. K-Nearest Neighbors**

- Pentru antrenare am folosit clasificatorul *K-Nearest Neighbors* – o metodă de învățare supervizată.
- Acest algoritm este unul leneș, deoarece nu creează un model în comparație cu alte metode de clasificare, ci prezice direct pe baza datelor de antrenament.
- Rezultatul utilizării algoritmului *k-NN* în operații de clasificare reprezintă apartenența la o clasă. Un obiect este clasificat cu votul majorității vecinilor săi, obiectul fiind atribuit clasei cele mai frecvente din *k-NN*.
- Avantaje:
  - Este simplu de implementat.
  - Nu este necesară nicio pregătire a datelor înainte.
  - Este flexibil în alegerea tipurilor de distanțe sau a caracteristicilor.
- Dezavantaje:
  - Clasificatorul *k-NN* este nepotrivit pentru seturi de dimensiuni mari.
  - Alegerea valorii lui *K* poate fi dificilă.
  - Nu face predicții pentru lucruri rare.
- *KNeighborsClassifier(n\_neighbors, weights, algorithm, leaf\_size, p)*
  - *n\_neighbors* – numărul vecinilor considerați
  - *weights* – modul în care sunt ponderate contribuțiile vecinilor
  - *algorithm* – algoritmul folosit pentru a calcula cei mai apropiați vecini
  - *leaf\_size* – dimensiunea frunzei utilizată pentru algoritmii BallTree sau KDTree
  - *p* – parametrul de putere pentru metrica Minkowski

## II. Naïve Bayes

- Pentru antrenare am folosit clasificatorul *Naïve Bayes* – o metodă de învățare supervizată.
- Tehnică de clasificare statistică.
- Se bazează pe Teorema lui Bayes: 
$$P(A|B) = \frac{P(A|B) * P(A)}{P(B)}$$
- Tehnica presupune existența unui set de date deja clasificate.
- Scopul este reprezentat de determinarea clasei în care se încadrează o nouă instanță de același tip cu cele deja existente.
- Clasificatorul este *naïv*, deoarece presupune că toate atributele unui punct sunt independente unele de altele, însemnând că prezența sau absența unei caracteristici nu afectează probabilitatea unei alte caracteristici.
- Avantaje:
  - Funcționează rapid și poate prezice cu ușurință clasa.
  - Potrivit pentru rezolvarea problemelor de predicție cu mai multe clase.
  - Nu necesită un volum mare de date de antrenare.
- Dezavantaje:
  - Presupune că toate caracteristicile sunt independente, ceea ce se întâmplă rar în viața reală.
  - Algoritmul se confruntă cu *problema de frecvență zero*.
- *GaussianNB(priors, var\_smoothing)*:
  - *priors* – probabilitățile anterioare ale claselor
  - *var\_smoothing* – porțiunea din cea mai mare varianță a tuturor caracteristicilor, care se adaugă la variații pentru stabilitatea calculului

## III. K-Nearest Neighbors + Naïve Bayes

- Pentru antrenare am folosit clasificatorul *K-Nearest Neighbors*.
- Pentru filtrarea rezultatelor obținute cu algoritmul *KNN* am utilizat clasificatorul *Naïve Bayes*.

### Librării:

- cv2
- numpy
- sklearn
  - model\_selection → train\_test\_split
  - neighbors → KNeighborsClassifier
  - naive\_bayes → GaussianNB
  - metrics → accuracy\_score, classification\_report, confusion\_matrix
- matplotlib

### Acuratețe:

#### I. K-Nearest Neighbors

Pentru parametrii aleși, *KNeighborsClassifier(n\_neighbors=1, weights=distance, algorithm=auto, p=2)* am obținut un procent de acuratețe de:

- Validare: 57.58%
- Testare: 67.65%

#### II. Naïve Bayes

Pentru parametrii aleși, *GaussianNB(priors=None, var\_smoothing=1)* am obținut un procent de acuratețe de:

- Validare: 54.55%
- Testare: 55.88%

#### III. K-Nearest Neighbors + Naïve Bayes

Pentru parametrii aleși, *KNeighborsClassifier(n\_neighbors=1, weights=distance, algorithm=auto, p=2)* am obținut un procent de acuratețe de:

- Validare KNN: 63.64%
- Testare KNN: 61.76%
- Testare NB pe KNN: 58.82%

### Raport de clasificare pentru setul de testare:

- Precision – capacitatea clasificatorului de a nu eticheta un eșantion negativ ca fiind pozitiv.  $\frac{T_p}{T_p + F_p}$
- Recall – capacitatea clasificatorului de a găsi toate probele pozitive.  $\frac{T_p}{T_p + F_n}$
- F1-Score – o medie armonică ponderată a preciziei și a sensibilității, unde un scor F-beta atinge cea mai bună valoare la 1 și cel mai slab scor la 0.
- Support - numărul de apariții ale fiecărei clase în *y\_true*.

Afişare rezultate:

I. KNN

Classification Report for Test Set (KNN):				
	precision	recall	f1-score	support
crosswalk	0.67	0.67	0.67	12
give-way	0.70	0.64	0.67	11
stop	0.58	0.64	0.61	11
accuracy			0.65	34
macro avg	0.65	0.65	0.65	34
weighted avg	0.65	0.65	0.65	34

II. Naïve Bayes

Classification Report for Test Set (NB):				
	precision	recall	f1-score	support
crosswalk	0.53	0.75	0.62	12
give-way	0.75	0.55	0.63	11
stop	0.44	0.36	0.40	11
accuracy			0.56	34
macro avg	0.57	0.55	0.55	34
weighted avg	0.57	0.56	0.55	34

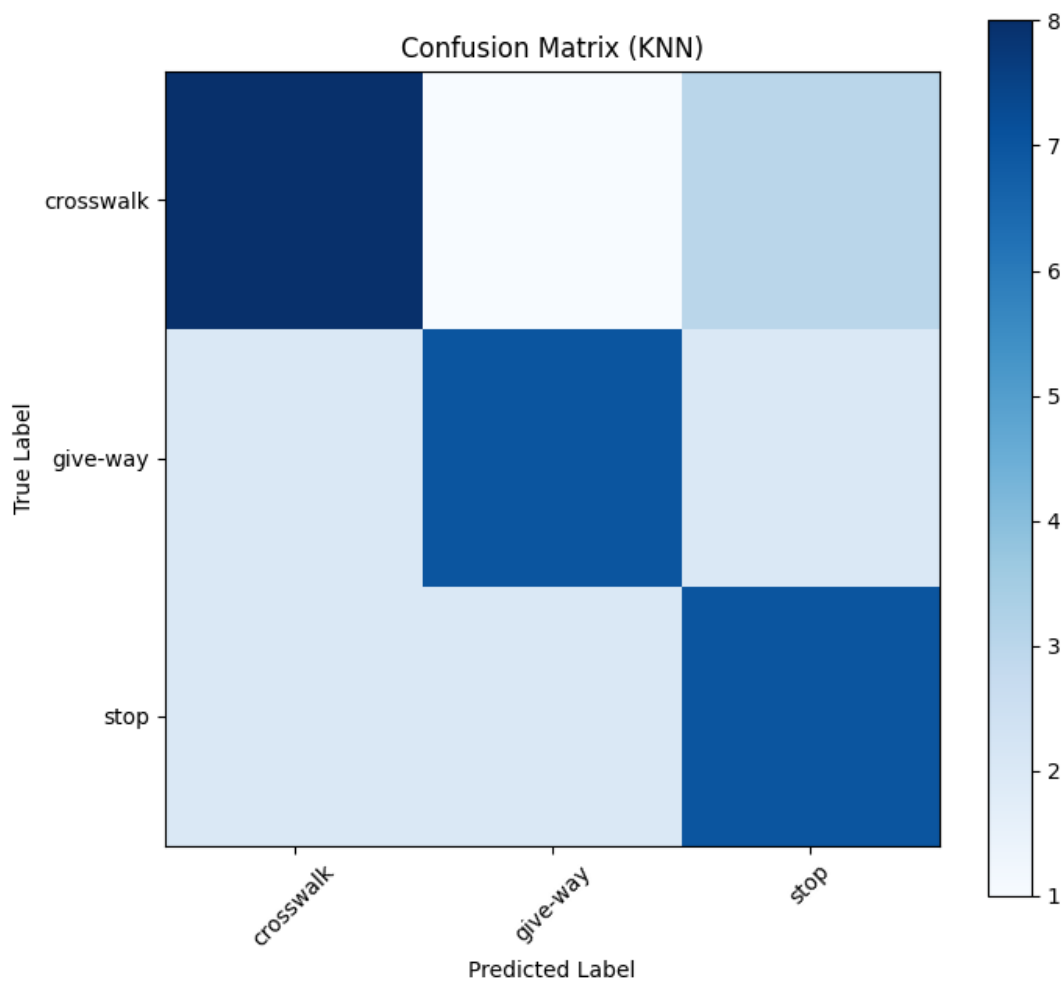
III. KNN + Naïve Bayes

Classification Report for Test Set (Naive Bayes on KNN Predictions):				
	precision	recall	f1-score	support
crosswalk	0.50	0.67	0.57	12
give-way	0.75	0.55	0.63	11
stop	0.40	0.36	0.38	11
accuracy			0.53	34
macro avg	0.55	0.53	0.53	34
weighted avg	0.55	0.53	0.53	34

Matrice de confuzie:

I. *KNN*

```
Confusion Matrix for Test Set (KNN):  
[[8 1 3]  
 [2 7 2]  
 [2 2 7]]
```



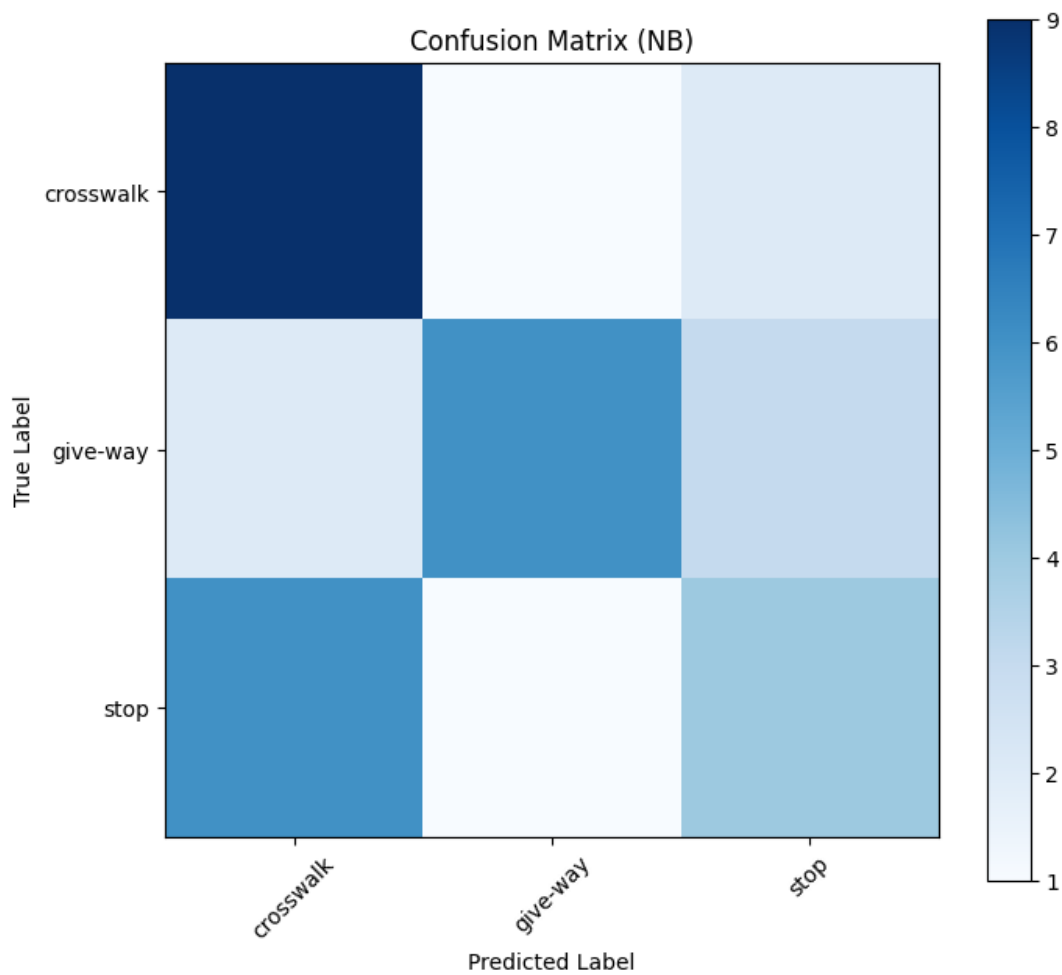
## II. Naïve Bayes

```
Confusion Matrix for Test Set (NB):
```

```
[[9 1 2]
```

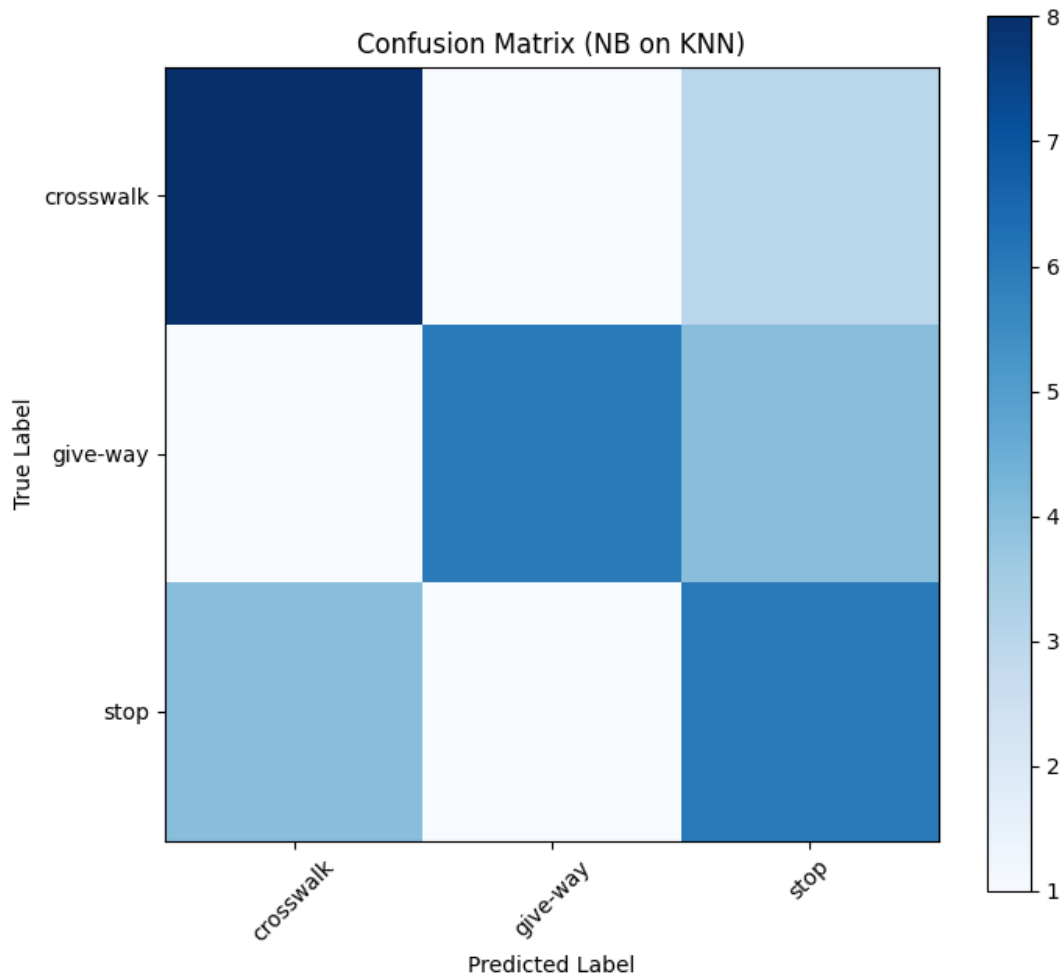
```
[2 6 3]
```

```
[6 1 4]]
```



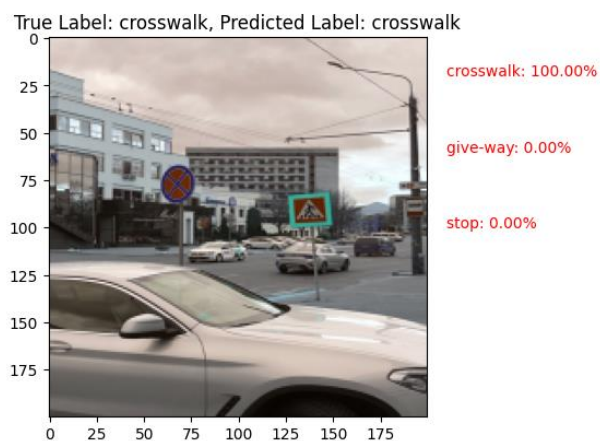
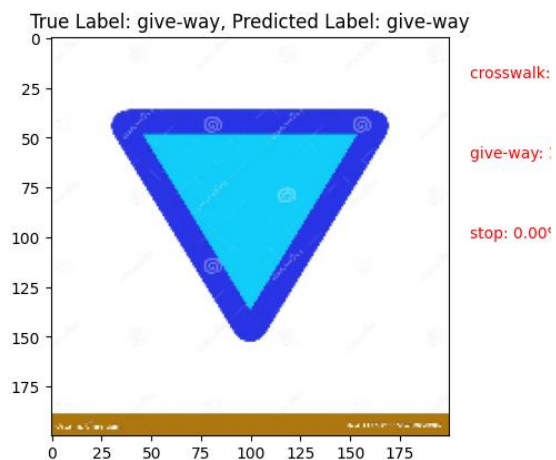
### III. KNN + Naïve Bayes

```
Confusion Matrix for Test Set (Naive Bayes on KNN Predictions):  
[[8 1 3]  
 [1 6 4]  
 [4 1 6]]
```



**Afişare teste:**

[View results](#)





## Rezultate:

### I. KNN

- Pentru  $n\_neighbors=5$ ,  $weights=distance$ ,  $algorithm=auto$ ,  $p=2$  am obținut o acuratețe a testelor de **58.82%**
- Pentru  $n\_neighbors=3$ ,  $weights=distance$ ,  $algorithm=auto$ ,  $p=2$  am obținut o acuratețe a testelor de **61.76%**
- Pentru  $n\_neighbors=3$ ,  $weights=distance$ ,  $algorithm=ball\_tree$ ,  $leaf\_size=20$ ,  $p=2$  am obținut o acuratețe a testelor de **61.76%**
- Pentru  $n\_neighbors=5$ ,  $weights=uniform$ ,  $algorithm=brute$ ,  $p=2$  am obținut o acuratețe a testelor de **55.88%**
- Pentru  $n\_neighbors=1$ ,  $weights=distance$ ,  $algorithm=auto$ ,  $p=2$  am obținut o acuratețe a testelor de **61.76%**
- Prin modificarea dimensiunii imaginilor, păstrând parametrii de mai sus, am obținut:
  - $300 \times 300 \rightarrow$  acuratețea testelor de **58.82%**
  - $200 \times 200 \rightarrow$  acuratețea testelor de **61.76%**
  - $150 \times 150 + interpolation = cv.INTER\_AREA \rightarrow$  acuratețea testelor de **67.65%**
  - $50 \times 50 \rightarrow$  acuratețea testelor de **64.71%**

### II. Naïve Bayes

- Pentru  $GaussianNB(priors=None, var\_smoothing=1e-1)$  am obținut o acuratețe a testelor de **50.00%**
- Pentru  $GaussianNB(priors=None, var\_smoothing=2)$  am obținut o acuratețe a testelor de **52.94%**
- Pentru  $GaussianNB()$  am obținut o acuratețe a testelor de **47.06%**
- Pentru  $GaussianNB(priors=None, var\_smoothing=1)$  am obținut o acuratețe a testelor de **55.88%**
- Pentru  $GaussianNB(priors=[0.3, 0.3, 0.4], var\_smoothing=1)$  am obținut o acuratețe a testelor de **55.88%**

### III. KNN + Naïve Bayes

- Pentru  $KNeighborsClassifier(n\_neighbors=5)$ ,  $GaussianNB()$  am obținut o acuratețe a testelor de **55.88%**
- Pentru  $KNeighborsClassifier(n\_neighbors=3, weights=distance, algorithm=auto, p=2)$ ,  $GaussianNB(priors=None, var\_smoothing=1)$  am obținut o acuratețe a testelor de **52.94%**
- Pentru  $KNeighborsClassifier(n\_neighbors=3, weights=distance, algorithm=ball\_tree, leaf\_size=20, p=2)$ ,  $GaussianNB(priors=None, var\_smoothing=1e-9)$  am obținut o acuratețe a testelor de **58.82%**

### Concluzii & Observații:

- Clasificatorii *KNN* și *Naïve Bayes* obțin o acuratețe mai scăzută față de clasificatorul *SVC* utilizat în tema 1. Acest lucru se poate datora setului de date (nu sunt suficiente imagini sau acestea nu sunt potrivite pentru o antrenare foarte bună).
- Acuratețea este influențată de parametrii funcțiilor, cât și de preprocesarea datelor (rezoluția imaginilor).
- Modelul potrivit pentru setul meu de date s-a dovedit a fi clasificatorul *SVC*. Acest fapt se poate datora robusteții algoritmului (este mai puțin sensibil la valori aberante, poate face distincția mai bine între un pattern adevărat și zgomot).
- Clasificatorul *KNN* a mai fost utilizat în lucrări de clasificare a semnelor de circulație.
- Am adaptat algoritmul utilizat la Tema 1 pentru rezolvarea cerințelor impuse. Am modificat parametrii funcțiilor *KNeighborsClassifier()* și *GaussianNB()* pentru a obține cea mai bună acuratețe.

**Referințe:**

- [sklearn.neighbors.KNeighborsClassifier](#)
- [naive\\_bayes](#)
- [sklearn.naive\\_bayes.GaussianNB](#)
- [Confusion matrix](#)
- [Classification report](#)
- [Traffic Sign Detection](#)
- [Laborator](#)
- [Curs](#)