

Classification Image

ผู้จัดทำ

นายชวลิต จันทร์อินตา 6004062630078 นายณภัทร ปิยะวงศ์ 6004062630124

รายงานนี้เป็นส่วนหนึ่งของวิชา Neural Network (040613462)
ภาคเรียนที่ 2 ปีการศึกษา 2564
ภาควิชาวิทยาการคอมพิวเตอร์และสารสนเทศ
มหาวิทยาลัยเทคโนโลยีพระจอมเกล้าพระนครเหนือ

สารบัญ

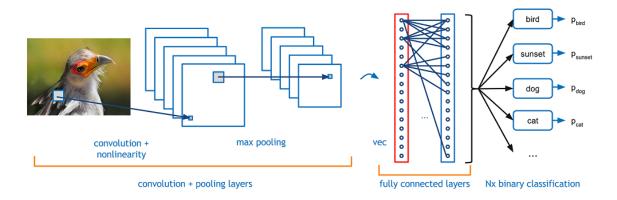
ที่มาและความสำคัญ	3
Architecture ของ Model ที่ใช้	3
Hardware ที่ใช้ในการ Train , Run	4
Software ที่ใช้ในการ Label , Train , Test	4
Library ที่ใช้ในการ Label , Train , Test	5
API ที่ใช้ในการ Label , Train , Test	6
วิธีการ Label	7
วิธีการ Preprocess	8
วิธีการ Train	9
วิธีการ Test	10
วิธีเปรียบเทียบประสิทธิภาพของโมเดล	15
Reference	19

1. ที่มาและความสำคัญ

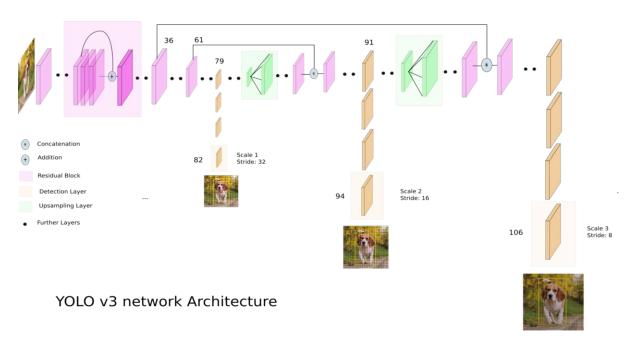
ระบบ Autopilot คือการเพิ่มความปลอดภัยบนถนน เพราะด้วยการใช้ระบบช่วยขับนี้จะ ทำให้ลดความผิดพลาดของผู้ขับที่อาจพลั้งเผลอหรือเหม่อ และช่วยในการเรื่องของความสะดวกสบาย ในการขับขี่ทั้งหมดของ Autopilot ล้วนมีพื้นฐานมาจาก CNN ที่ช่วยในการแยกแยะวัตถุสิ่งต่างๆ ที่อยู่รอบข้างรถบวกกับใช้ความสามารถของ LiDAR ประกอบเข้าไปด้วย

2. Architecture ของ Model ที่ใช้

Convolutional Neural Network



Yolo Version 3



3. Hardware ที่ใช้ในการ Train , Run

Convolutional Neural Network และ Yolo Version 3

- GPU ของ Colab

Notebook settings
Hardware accelerator GPU ②
To get the most out of Colab, avoid using a GPU unless you need one. <u>Learn more</u>
Omit code cell output when saving this notebook

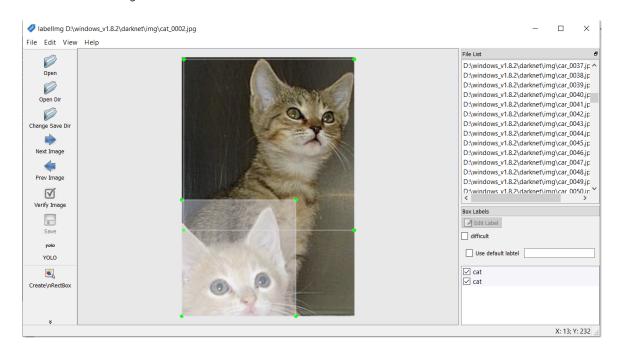
4. Software ที่ใช้ในการ Label , Train , Test

Convolutional Neural Network และ Yolo Version 3

- Colab



- โปรแกรม LabelImg



5. Library ที่ใช้ในการ Label , Train , Test

ใช้ในการ Train

Darknet YOLO: Real-Time Object Detection Version 3

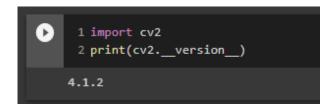
```
!./darknet detector train "/content/gdrive/My Drive/darknet/obj.data"

"/content/gdrive/My Drive/darknet/cfg/yolov3.cfg" "/content/gdrive/My Drive/darknet/backup/yolov

3_last.weights" -dont_show
```

ใช้ในการ Test

- opency version 4.1.2



- numpy version 1.19.5



```
import cv2
import numpy as np
```

6. API ที่ใช้ในการ Label , Train , Test

Convolutional Neural Network

ใช้ในการเรียกใช้ Dataset จาก https://www.kaggle.com/prasunroy/natural-images

! pip install -q kaggle

7. วิธีการ Label

Convolutional Neural Network

วนลูปเก็บข้อมูลไว้ในตัวแปร ft และเก็บ Label หรือผลเฉลยของแต่ละรูปไว้ในตัวแปร lb

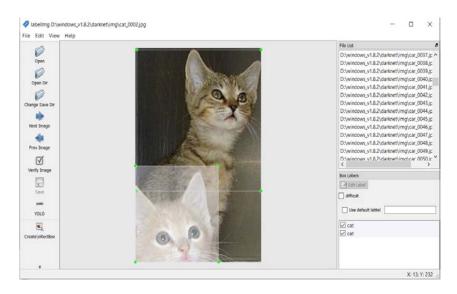
```
# Extracting label string and index
for i, k in enumerate(os.listdir(dir)):

if k in determine_label:
    labels[k] = r
    r += 1

# Appending features and labels
for i in determine_label:
    subdir = os.path.join(dir, i)
    for j in tqdm(os.listdir(subdir)):
        im = cv2.imread(os.path.join(subdir, j), 0)
        im = cv2.resize(im, (70, 70))
        ft.append(labels[i])
```

Yolo Version 3

โปรแกรม labelimg



Name	Date modified	Туре	Size
cat_0000.jpg	2019/10/03 14:31	JPG File	39 KB
cat_0001.jpg	2019/10/03 14:31	JPG File	36 KB
at_0002.jpg	2019/10/03 14:31	JPG File	21 KB
cat_0003.jpg	2019/10/03 14:31	JPG File	30 KB
cat_0004.jpg	2019/10/03 14:31	JPG File	48 KB
cat_0005.jpg	2019/10/03 14:31	JPG File	24 KB
cat_0006.jpg	2019/10/03 14:31	JPG File	30 KB
cat_0007.jpg	2019/10/03 14:31	JPG File	36 KB
cat_0008.jpg	2019/10/03 14:31	JPG File	43 KB
cat_0009.jpg	2019/10/03 14:31	JPG File	37 KB
cat_0010.jpg	2019/10/03 14:31	JPG File	67 KB
cat_0011.jpg	2019/10/03 14:31	JPG File	7 KB
cat_0012.jpg	2019/10/03 14:31	JPG File	39 KB
cat_0013.jpg	2019/10/03 14:31	JPG File	21 KB
cat_0014.jpg	2019/10/03 14:31	JPG File	45 KB
cat_0015.jpg	2019/10/03 14:31	JPG File	12 KB
cat_0016.jpg	2019/10/03 14:31	JPG File	9 KB
0017:	2040/40/02 4 4-24	IDC EIL-	ED IND

8. วิธีการ Preprocess

- เก็บข้อมูลและ Label ในรูปแบบ Array โดยใช้ np.array
- ตัวแปร X เก็บข้อมูลโดยทำการ reshape ให้ channel = 1 หรือ gray channel ทำให้รูปมีสีเทา และถูก Normalize ด้วยการหารด้วย 255
- ตัวแปร Y ฟังก์ชั่น to_categorical() แปลง label ให้อยู่ในรูป One-hot Encoding
- แบ่งข้อมูล Train Test เป็น 70:30 ตาม Default ของ train_test_split(X, Y)

```
ft = np.array(ft)

lb = np.array(lb).reshape(len(ft), 1)

X = ft.reshape(-1, 70, 70, 1)

Y = to_categorical(lb)

# Normalizing feautures values

X = X/255.0

# Spliting into train and test

from sklearn.model_selection import train_test_split

x_train, x_test, y_train, y_test = train_test_split(X, Y)
```

เป็นการเรียกใช้ฟังก์ชั่นของ openCV ในการ

- ปรับ scalefactor เป็น 0.00392
- ปรับขนาดภาพ เป็น (608, 608)
- สลับค่าสี Red กับ Blue

```
blob = cv2.dnn.blobFromImage(image, 0.00392, (608, 608), swapRB=True, crop=False)
```

9. วิธีการ Train

- กำหนด epoch = 180 ซึ่งเป็นจำนวนรอบในการ Train
- เรียกใช้ callbacks=[early_stopping_monitor] เพื่อป้องกันการเกิด Overfitting

- ใช้คำสั้งของ Yolo Darknet Version 3
- Train ไปทั้งหมด 9000

!./darknet detector train "/content/gdrive/My Drive/darknet/obj.data"

//content/gdrive/My Drive/darknet/cfg/yolov3.cfg" "/content/gdrive/My Drive/darknet/backup/yolov

3_last.weights" -dont_show

ตัวอย่างการ Train

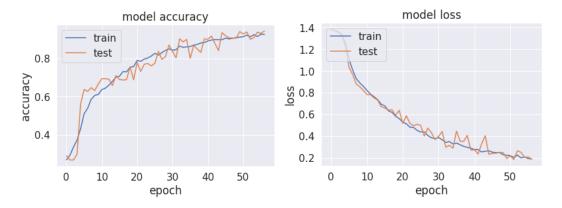
```
| Description | Property | Proper
```

10. วิธีการ Test

- ผลลัพธ์จากโค้ด ที่บอกถึง Accuracy ของ Train และ Test

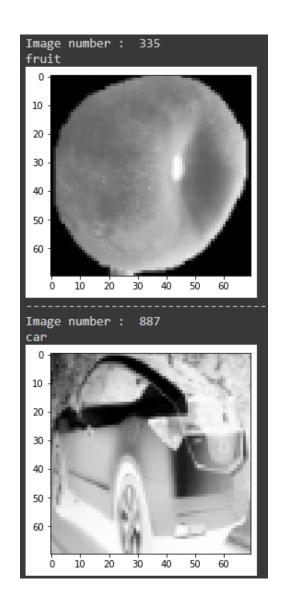
```
89/89 [=====================] - 1s 6ms/step - loss: 0.1676 - accuracy: 0.9417
Training Accuracy: 94.17%
30/30 [===================] - 0s 6ms/step - loss: 0.1863 - accuracy: 0.9421
Testing Accuracy: 94.21%
```

- กราฟของ model ที่บอกถึงค่า Accuracy และ Loss ของ Train และ Test ระหว่าง Train model



- เป็นโค้ดสำหรับใช้ Predict ภาพจาก model

- ผลลัพธ์จากโค้ด



Yolo Version 3

- เป็นโค้ดสำหรับใช้ Predict ภาพจาก model

```
import cv2
import numpy as np

def get_output_layers(net):
    layer_names = net.getLayerNames()
    output_layers = [layer_names[i[0] - 1] for i in net.getUnconnectedOutLayers()]
    return output_layers
```

```
def draw_prediction(img, class_id, confidence, x, y, x_plus_w, y_plus_h):
  label = str(classes[class_id])
  print(label)
  color = COLORS[class id]
  cv2.rectangle(img, (x,y), (x_plus_w,y_plus_h), color, 1)
  cv2.putText(img, label, (x-10,y-10), cv2.FONT_HERSHEY_SIMPLEX, 0.5, color, 2)
## read input image
image = cv2.imread("/content/gdrive/My Drive/darknet/img/dog 0051.jpg")
Width = image.shape[1]
Height = image.shape[0]
## read object class name
classes = None
with open("/content/gdrive/My Drive/darknet/obj.names", 'r') as f:
  classes = [line.strip() for line in f.readlines()]
## random boundingbox colors for each object label
COLORS = np.random.uniform(0, 255, size=(len(classes), 3))
## read yolo's weights
net = cv2.dnn.readNet("/content/gdrive/My Drive/darknet/backup/yolov3_last.weights", "/content/g
drive/My Drive/darknet/cfg/yolov3.cfg")
## preprocessing image
blob = cv2.dnn.blobFromImage(image, 0.00392, (608, 608), True, crop=False)
net.setInput(blob)
## object detection process
outs = net.forward(get_output_layers(net))
class ids = []
confidences = []
boxes = []
conf_threshold = 0.5
                                 ### confidence threshold
nms_threshold = 0.4
                                  ### non maximum supression threshold
```

```
for out in outs:
  for detection in out:
     scores = detection[5:]
     class_id = np.argmax(scores)
     confidence = scores[class_id]
    if confidence > conf_threshold:
       center_x = int(detection[0] * Width)
       center_y = int(detection[1] * Height)
       w = int(detection[2] * Width)
       h = int(detection[3] * Height)
       x = center_x - w / 2
       y = center_y - h / 2
       class_ids.append(class_id)
       confidences.append(float(confidence))
       boxes.append([x, y, w, h])
indices = cv2.dnn.NMSBoxes(boxes, confidences, conf_threshold, nms_threshold)
for i in indices:
  i = i[0]
  box = boxes[i]
  x = box[0]
  y = box[1]
  w = box[2]
  h = box[3]
  draw_prediction(image, class_ids[i], confidences[i], round(x), round(y), round(x+w), round(y+h))
from google.colab.patches import cv2_imshow
cv2_imshow(image)
```

- ผลลัพธ์จากโค้ด จะทำการสร้างกรอบล้อมรอบสิ่งที่เป็นคำตอบและบอกว่าสิ่งนั้นคืออะไร



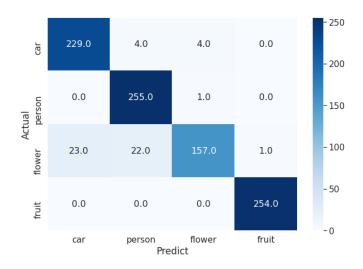
11. วิธีเปรียบเทียบประสิทธิภาพของโมเดล

Convolutional Neural Network

ผลลัพธ์จาก Convolutional Neural Network

	precision	recall	f1-score	support
0 1 2	0.91 0.91 0.97	0.97 1.00 0.77	0.94 0.95 0.86	237 256 203
accuracy macro avg weighted avg	0.95 0.94	0.93 0.94	1.00 0.94 0.94 0.94	254 950 950 950

ค่า Accuracy ≈ 94% หรือ 0.94



วิธีการคำนวณ

Car	Actual			
	TP	FP	Accuracy	(229 + 690)/(229 + 690 + 8 + 23) = 0.97
Predict	229	23	Precision	229 / (229 + 23) = 0.91
Pre	8	690	Recall	229 / (229 + 8) = 0.97
	FN	TN	F1-Score	2 * ((0.91 * 0.97) / (0.91 + 0.97)) = 0.94

Person	Actual			
	TP	FP	Accuracy	(255 + 668)/(255 + 668 + 1 + 26) = 0.97
Predict	255	26	Precision	255 / (255 + 26) = 0.91
Pre	1	668	Recall	255 / (255 + 1) = 1.00
	FN	TN	F1-Score	2 * ((0.91 * 1.00) / (0.91 + 1.00)) = 0.95

Flower	Actual			
	TP	FP	Accuracy	(157 + 742)/(157 + 742 + 5 + 46) = 0.95
Predict	157	5	Precision	157 / (157 + 5) = 0.97
Pre	46	742	Recall	157 / (157 + 46) = 0.77
	FN	TN	F1-Score	2 * ((0.97 * 0.77) / (0.97 + 0.77)) = 0.86

Fruit	Actual			
	TP	FP	Accuracy	(254 + 695)/(254 + 695 + 0 + 1) = 1.00
redict	254	1	Precision	254 / (254 + 1) = 1.00
Pre	0	695	Recall	255 / (255 + 1) = 1.00
	FN	TN	F1-Score	2 * ((0.97 * 0.77) / (0.97 + 0.77)) = 1.00

Pooled	Actual			Micro average		
	TP	FP	Accuracy	(895 + 2795)/(895 + 2795 + 55 + 55) = 0.97		
Predict	895	55	Precision 895 / (895 + 55) = 0.94			
Pre	55	2795	Recall	895 / (895 + 55) = 0.94		
	FN	TN	F1-Score	2 * ((0.94 * 0.94) / (0.94 + 0.94)) = 0.94		

Macro average

Precision	(0.91 + 0.91 + 0.97 + 1.00) / 4 = 0.95
Recall	(0.97 + 1.00 + 0.77 + 1.00) / 4 = 0.93
F1-Score	(0.94 + 0.95 + 0.86 + 1.00) / 4 = 0.94

Yolo Version 3

ผลลัพธ์จาก Yolo Version 3

```
detections_count = 126, unique_truth_count = 44
                                                    (TP = 5, FP = 0)
class_id = 0, name = airplane, ap = 100.00%
                                                    (TP = 5, FP = 2)
class_id = 1, name = car, ap = 100.00%
class_id = 2, name = cat, ap = 91.92%
                                                    (TP = 4, FP = 0)
class_id = 3, name = dog, ap = 94.81\%
                                                    (TP = 5, FP = 2)
class_id = 4, name = flower, ap = 77.32%
class_id = 5, name = fruit, ap = 100.00%
                                                    (TP = 6, FP = 0)
                                                    (TP = 5, FP = 1)
class_id = 6, name = motorbike, ap = 100.00%
                                                    (TP = 5, FP = 2)
class_id = 7, name = person, ap = 100.00%
                                                    (TP = 5, FP = 0)
for thresh = 0.25, precision = 0.85, recall = 0.91, F1-score = 0.88
for thresh = 0.25, TP = 40, FP = 7, FN = 4, average IoU = 70.51 %
IoU threshold = 50 %, used 11 Recall-points
mean average precision (mAP@0.50) = 0.955054, or 95.51 %
Total Detection Time: 17.000000 Seconds
```

วิธีการคำนวณ

Accuracy

```
Accuracy = (TP + TN)/(TP + TN + FP + FN)
```

Accuracy =
$$(40 + 0)/(40 + 0 + 7 + 4) = 0.78$$

Precision

Precision = TP / (TP + FP)

Precision = 40 / (40 + 7) = 0.85

Recall

Recall = TP / (TP + FN)

Recall = 40 / (40 + 4) = 0.91

F1-Score

$$F1$$
-Score = 2 * ((0.85 * 0.91) / (0.85 + 0.91)) = **0.88**

ตารางเปรียบเทียบประสิทธิภาพของโมเดล

	Convolutional Neural Network	Yolo Version 3
Accuracy	0.94	0.78
Precision	0.95	0.85
Recall	0.93	0.91
F1-Score	0.94	0.88

สรุป

Model Convolutional Neural Network มีค่า Accuracy มากกว่า Model Yolo Version 3
Model Convolutional Neural Network มีค่า Precision มากกว่า Model Yolo Version 3
Model Convolutional Neural Network มีค่า Recall มากกว่า Model Yolo Version 3
Model Convolutional Neural Network มีค่า F1-Score มากกว่า Model Yolo Version 3

12. Reference

Convolutional Neural Network

Image Data Set

https://www.kaggle.com/prasunroy/natural-images

Code Reference

https://www.kaggle.com/err0r90/natural-images-with-cnn

Yolo Version 3

Image Data Set

https://www.kaggle.com/prasunroy/natural-images

Code Reference

https://colab.research.google.com/drive/1JRbOMBzcJVvRuxLHDj9v1g6N96 W5-3le