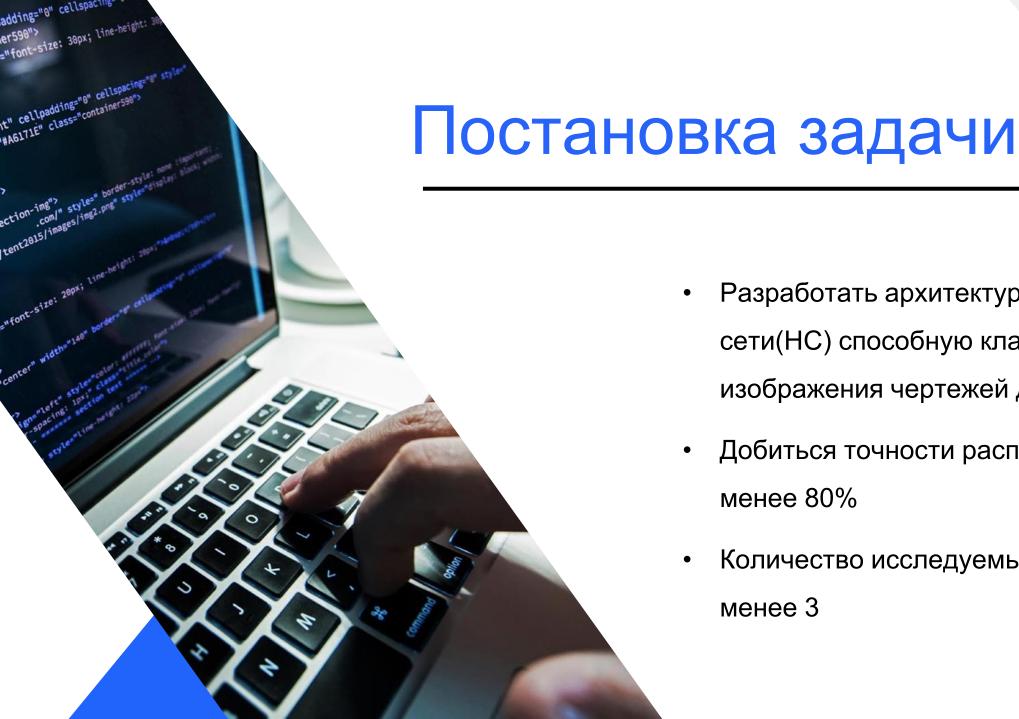




Цель

Создание информационной системы способной по чертежу детали относить ее к определенному классу по типу обработки, заготовки или др.



- Разработать архитектуру нейронной сети(НС) способную классифицировать изображения чертежей деталей
- Добиться точности распознавания не менее 80%
- Количество исследуемых классов не менее 3

Задачи

- Собрать базу изображений чертежей деталей
- Преобразовать в формат PNG
- Удалить лишние данные(сокращение формата ИД),
 бинаризация изображений
- Разбить на классы, создать обучающую и проверочную выборки
- Создать архитектуру НС
- Тестирование работы НС, графическое представление ошибок
- Оптимизация параметров сети для получения требуемой точности

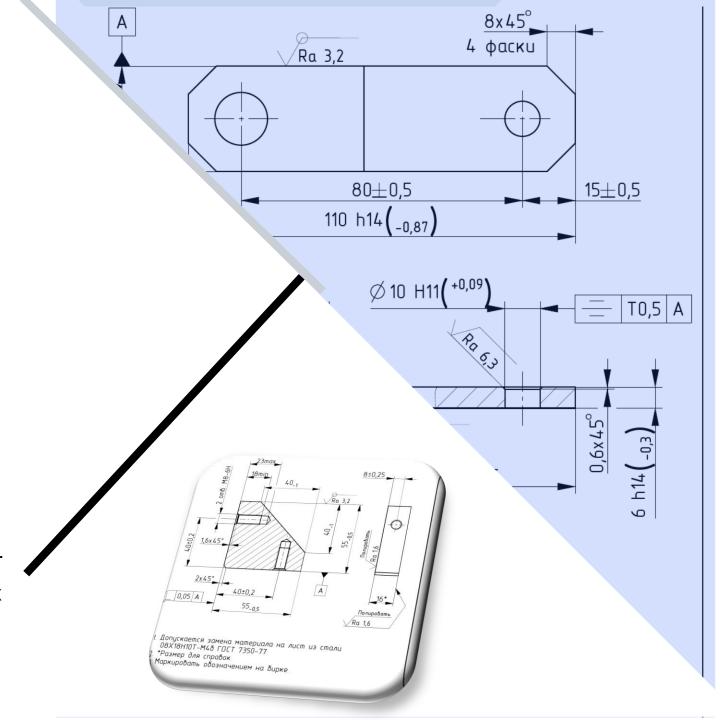
Обучающая база

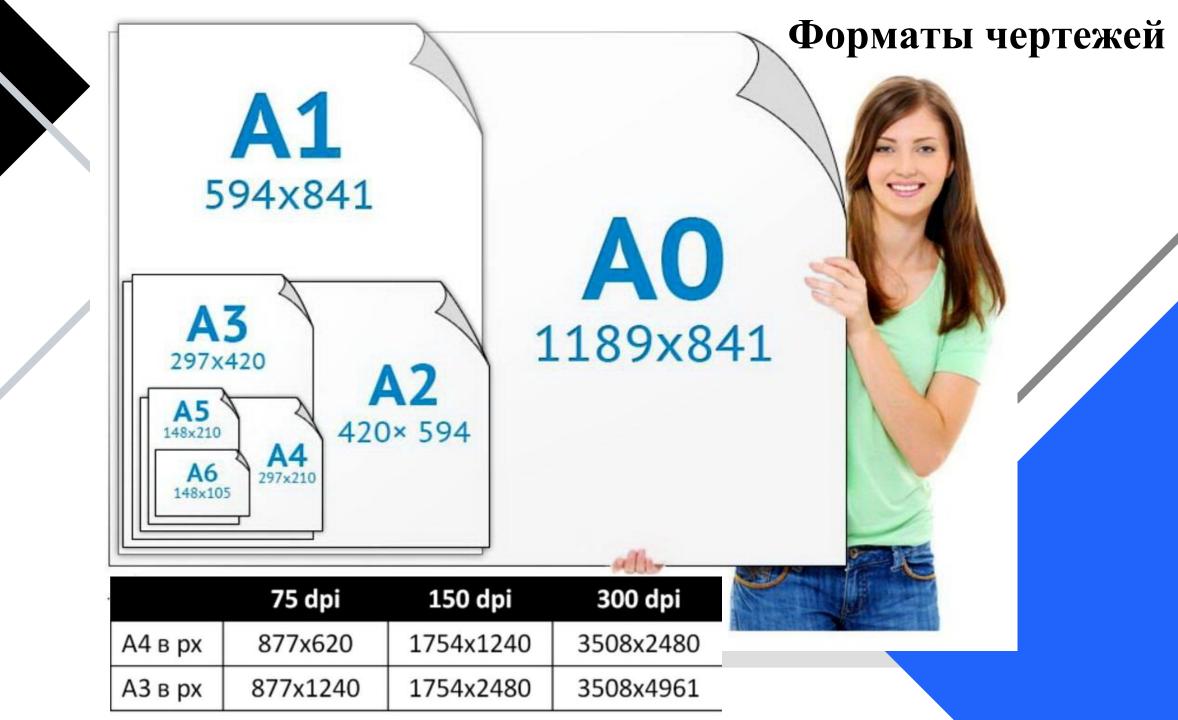
Объем базы
3200 чертежей формата А4 выполненных при
помощи CAD

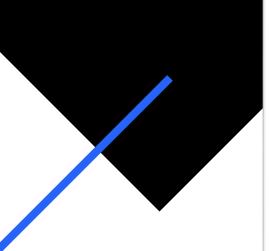
Источник сбора данных Личный архив, работа со специалистами

Возникшие трудности при сборе базы

- Преобладание деталей нескольких классов
- Низкое качество изображений
- Разный формат чертежей А4, А3, А2, А1, А4х3....
- Является собственностью фирм, а не отдельных лиц







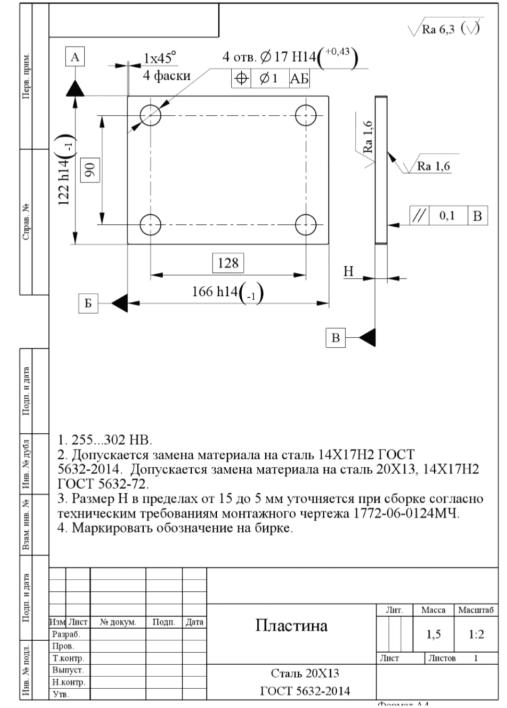
Примеры чертежей деталей. Формат А4.

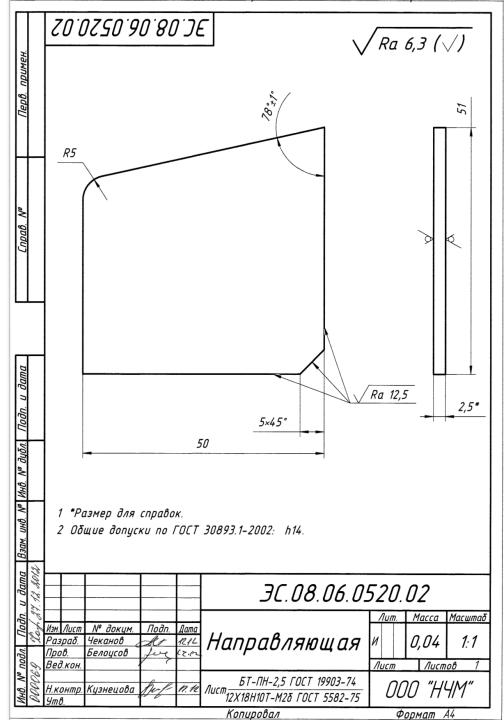
Изображение

Разрешение 1240 x 1754

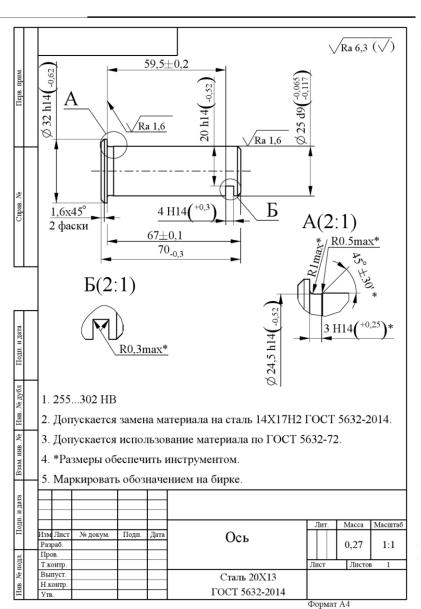
Ширина 1240 пикселей

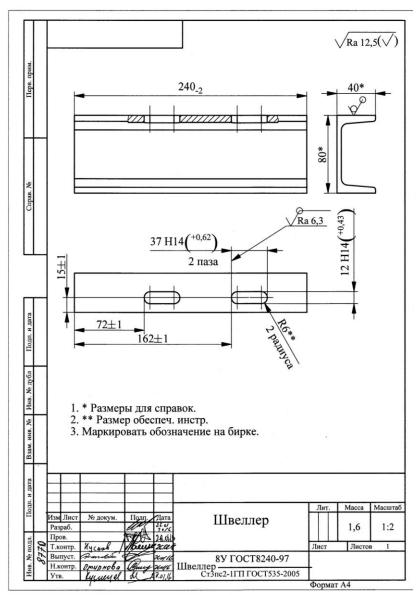
Высота 1754 пикселей

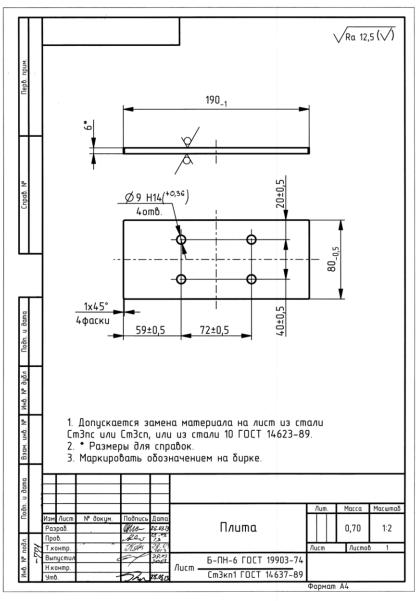




Классы деталей



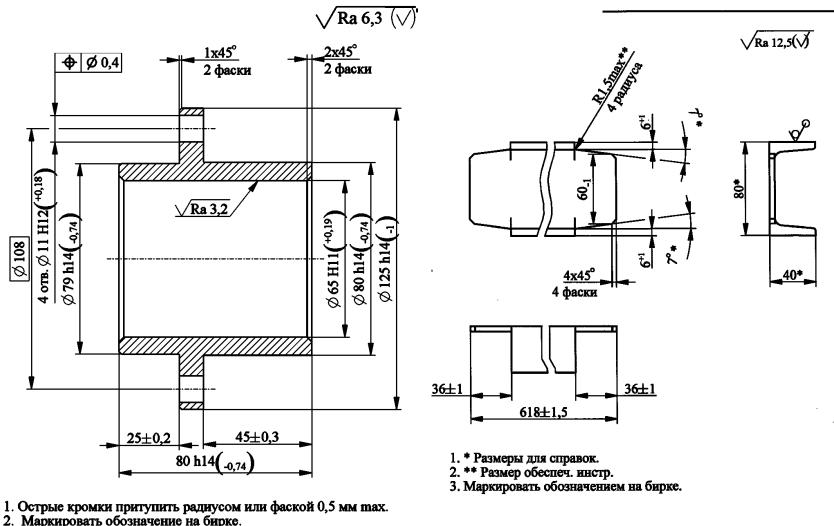




Тело вращения

Прокат(швеллер)

Формат исходных данных



на бирке.

Допускается замена материала на лист из Стаст ГОСТ 14637-89 или стали 10 ГОСТ 1577-93.

*Размер для справок.

Маркировать обозначением на бирке.

25±0,5

Удаление рамок и штампов

Разрешение

Изображение

1040 x 1325

Ширина

1040 пикселей

Высота

1325 пикселей

Ra6,3
Ra6,3
Ra6,3
Ra6,3
Ra6,3
Ra6,3
Ra6,3

160±0.5

√Ra 12,5 (√)

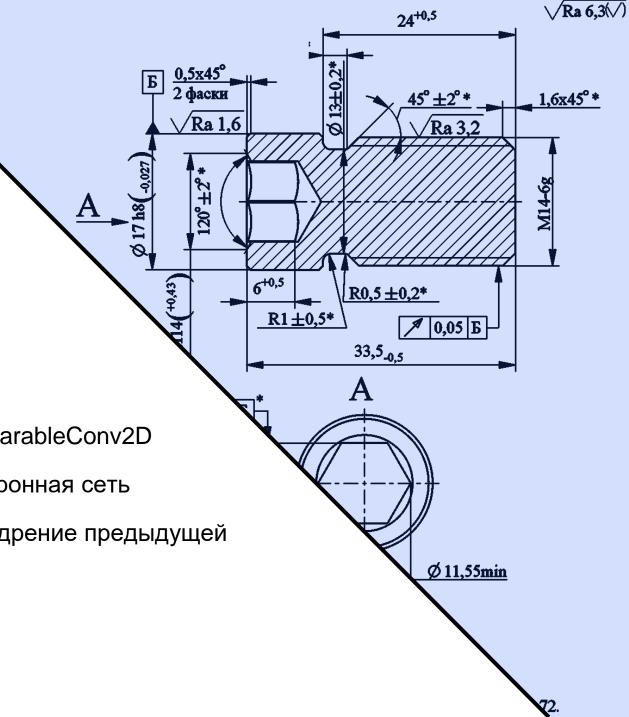
План работы

• Определить влияние на точность работы НС:

• Разрешение входного изображения

• Размер выходного тензора(степень сжатия)

- Размер окна свертки
- Количество слоев сжатия
- MaxPooling2D vs strides = 2
- AveragePooling2D, GlobalAveragePooling2D, SeparableConv2D
- Первая модель. Последовательная сверточная нейронная сеть
- Модель сети с остаточными связими: повторное внедрение предыдущей исходящей информации
- Модель с несколькими параллельными ветвями
- Ассемблирование моделей



При работе с обычными изображениями при уменьшении размеров ключевая информация сохраняется









1200x1230

Исходное изображение

600x615

Уменьшить в 2 раза

300x307

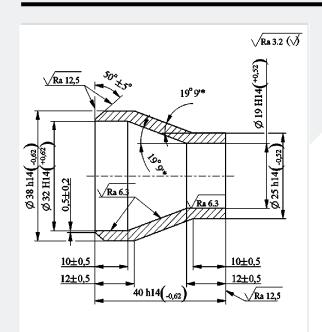
Уменьшить в 4 раза

150x154

Уменьшить в 8 раз

Зависимость точности работы сети от разрешения исходного изображения (размер входного тензора)

Точность работы сети зависит от разрешения исходного изображения

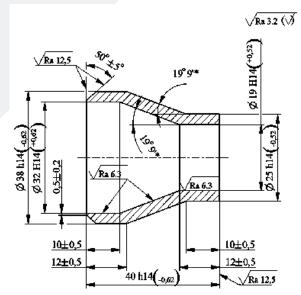


- Допускается замена материала на сталь 08X18H10T ГОСТ 5632-2014 Допускается замена материала по ГОСТ 5632-72.
- .* Размеры для справок.
- Маркировать обозначение на бирке.

1024x768

val loss: 0.2724

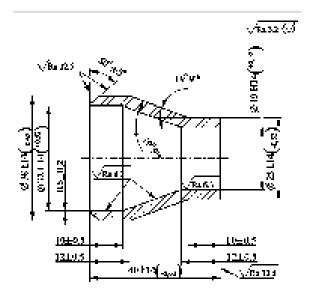
val_accuracy: 0.9043



- Допускается замена материкия на сталь 08X18H10T ГОСТ 5632-201-Допускается замена материала по ГОСТ 5632-72.
- .* Размеры для справок.
- Маркировать обозначение на бирке.

512x384

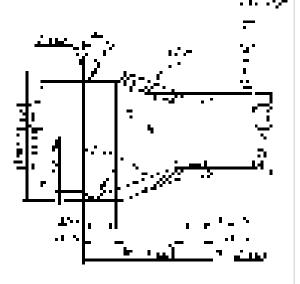
val loss: 0.2843 val_accuracy: 0.9196



- . До постисно за мене напограма на сила 1970 IMI 57 ТОСТ 5635-201-Додужните: почиси мотериал от 1707/1553-75. [#]Померы .им страног.
- . Маравровить обороживане на бирке.

256x192

val loss: 0.4020 val_accuracy: 0.8435



128x96

val loss: 0.5045 val_accuracy: 0.8065

Зависимость точности работы сети от размера выходного тензора

Точность работы сети зависит от размера выходного тензора

(None, 32, 24, 32)	(None, 16, 12, 128)	(None, 8, 6, 512)	(None, 4, 3, 512)
(None, 32, 24, 32)	(None, 16, 12, 128)	(None, 8, 6, 512)	(None, 4, 3, 512)
(None, 16, 12, 32)	(None, 8, 6, 128)	(None, 4, 3, 512)	(None, 2, 1, 1024)
(None, 16, 12, 32)	(None, 8, 6, 128)	(None, 4, 3, 512)	(None, 2, 1, 1024)
(None, 6144)	(None, 6144)	(None, 6144)	(None, 2048)
(None, 6144)	(None, 6144)	(None, 6144)	(None, 2048)

val_loss: 0.4179

val_accuracy: 0.8435

val_loss: 0.2843

val_accuracy: 0.9196

val_loss: 0.3049

val_accuracy: 0.8804

val_loss: 0.3462

val_accuracy: 0.8673

Зависимость точности работы сети от размера окна свертки

Выходной тензор: (None, 8, 6, 128)

	val_loss(min)	val_accuracy
2x2	0.3579	0.8696
3x3	0.2583	0.8978
4x4	0.3392	0.8565
5x5	0.3476	0.8674
6x6	0.3625	0.8522
7x7	0.9343	0.6087
8x8	1.0319	0.4391

Точность работы HC мало зависит от размера окна в диапазоне от 2x2 до 6x6.

Зависимость точности работы сети от количества слоев сжатия MaxPooling2D

Точность работы сети мало зависит от количества слоев сжатия

(None, 16, 12, 128)	(None, 32, 24, 128)	(None, 64, 48, 64)	(None, 512, 384, 16)
(None, 16, 12, 128)	(None, 32, 24, 128)	(None, 64, 48, 128)	(None, 512, 384, 128)
(None, 8, 6, 128)			
(None, 8, 6, 128)			
(None, 6144)	(None, 6144)	(None, 6144)	(None, 6144)
(None, 6144)	(None, 6144)	(None, 6144)	(None, 6144)
2x2x2x2x2x2	4x4x4	8x8	64
val_loss: 0.2843	val_loss: 0.2976	val_loss: 0.2325	val_loss: 0.2948
val_accuracy: 0.9196	val_accuracy: 0.9087	val_accuracy: 0.9239	val_accuracy: 0.8761

Зависимость точности работы сети от метода сжатия

MaxPooling2D

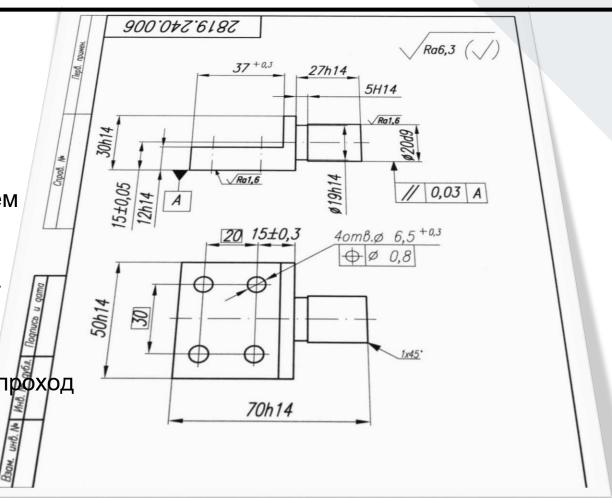
Strides=2

Strides=4

(None, 16, 12, 128)	(None, 32, 24, 128)	(None, 16, 12, 128)	(None, 32, 24, 128)
(None, 16, 12, 128)	(None, 32, 24, 128)	(None, 16, 12, 128)	(None, 32, 24, 128)
(None, 8, 6, 128)			
(None, 8, 6, 128)			
(None, 6144)	(None, 6144)	(None, 6144)	(None, 6144)
(None, 6144)	(None, 6144)	(None, 6144)	(None, 6144)
2x2x2x2x2x2	4x4x4	2x2x2x2x2x2	4x4x4
val_loss: 0.2843	val_loss: 0.2976	val_loss: 0.5084	val_loss: 0.5399
val_accuracy: 0.9196	val_accuracy: 0.9087	val_accuracy: 0.8304	val_accuracy: 0.7957

Особенности работы с изображением чертежа

- Большой размер исходного изображения(тензора)
- Высокое сжатие (64 раза и более)изображения в процессе обработки
- Слой MaxPooling2D показывает лучше результат чем параметр strides
- Слои AveragePooling2D, SeparableConv2D не дают эффекта
- Применение сжатие более чем в два раза за один проход не снижает качество работы сети



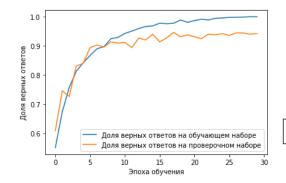
Последовательная сверточная нейронная сеть model a

conv2d (Conv2D)

conv2d (Conv2D)

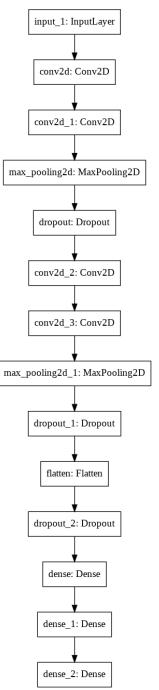
max_pooling2d (MaxPooling2D)

Dropout (Dropout)

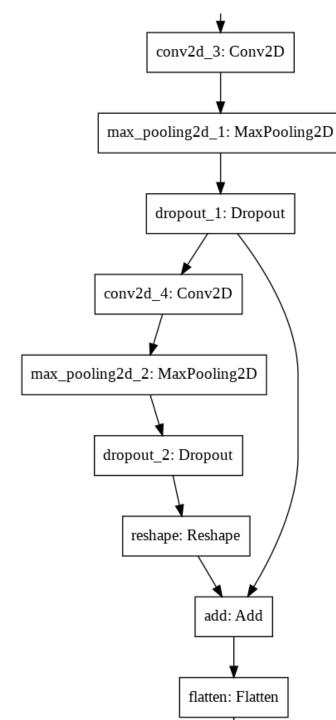


val loss: 0.1863 - val accuracy: 0.9457

Входной тензор	512x384x1	
Выходной тензор	8x6x128	
Степень сжатия	64	
Количество слоев	8x8	
сжатия		



Layer (type)	Output Shape
input_1 (InputLayer)	[(None, 512, 384, 1)]
conv2d (Conv2D)	(None, 512, 384, 8)
conv2d_1 (Conv2D)	(None, 512, 384, 32)
max_pooling2d (MaxPooling2D)	(None, 64, 48, 32)
dropout (Dropout)	(None, 64, 48, 32)
conv2d_2 (Conv2D)	(None, 64, 48, 64)
conv2d_3 (Conv2D)	(None, 64, 48, 128)
max_pooling2d_1 (MaxPooling2	(None, 8, 6, 128)
dropout_1 (Dropout)	(None, 8, 6, 128)
flatten (Flatten)	(None, 6144)
dropout_2 (Dropout)	(None, 6144)
dense (Dense)	(None, 512)
dense_1 (Dense)	(None, 256)
dense_2 (Dense)	(None, 3)



Модель сети с остаточными связими model b

Layer (type)	Output Shape	Param #
input_1 (InputLayer)	[(None, 512, 384, 1)	
conv2d (Conv2D)	(None, 512, 384, 8)	80
conv2d_1 (Conv2D)	(None, 512, 384, 32)	2336
max_pooling2d (MaxPooling2D)	(None, 64, 48, 32)	0
dropout (Dropout)	(None, 64, 48, 32)	0
conv2d_2 (Conv2D)	(None, 64, 48, 64)	18496
conv2d_3 (Conv2D)	(None, 64, 48, 128)	73856
max_pooling2d_1 (MaxPooling2D)	(None, 8, 6, 128)	0
dropout_1 (Dropout)	(None, 8, 6, 128)	0
conv2d_4 (Conv2D)	(None, 8, 6, 512)	590336
max_pooling2d_2 (MaxPooling2D)	(None, 4, 3, 512)	0
dropout_2 (Dropout)	(None, 4, 3, 512)	0
reshape (Reshape)	(None, 8, 6, 128)	0
add (Add)	(None, 8, 6, 128)	0
flatten (Flatten)	(None, 6144)	0
dropout_3 (Dropout)	(None, 6144)	0
dense (Dense)	(None, 512)	3146240
dense_1 (Dense)	(None, 256)	131328
dense_2 (Dense)	(None, 3)	771

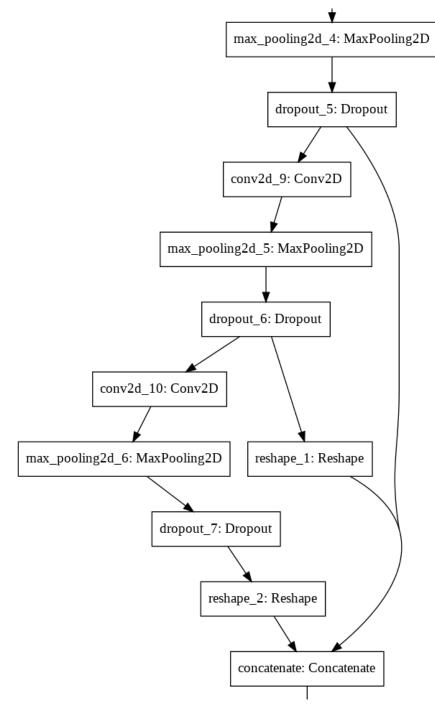
Объединяем два слоя методом add

X1 = (None, 8, 6, 128)

X2 = (None, 4, 3, 512)

x = add([x1, x2])

 $x2 = Reshape((8, 6, 128), input_shape = (4, 3, 512))(x2)$



Модель сети с остаточными связими model с

Объединяем три слоя методом concatenate

X1 = (None, 8, 6, 128)

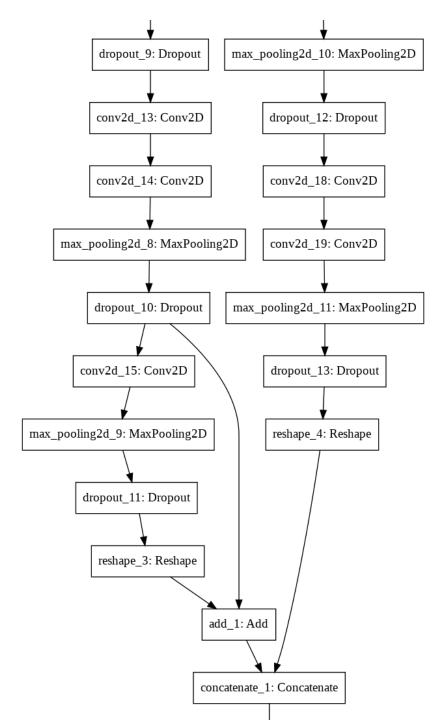
 $x_2 = (None, 4, 3, 512)$ x = concatenate([x1, x2, x3])

X3 = (None, 2, 1, 1536)

max_pooling2d_4 (MaxPooling2D)	(None,	8,	6,	64)
dropout_5 (Dropout)	(None,	8,	6,	64)
conv2d_9 (Conv2D)	(None,	8,	6,	256)
max_pooling2d_5 (MaxPooling2D)	(None,	4,	3,	256)
dropout_6 (Dropout)	(None,	4,	3,	256)
conv2d_10 (Conv2D)	(None,	4,	3,	1536)
<pre>max_pooling2d_6 (MaxPooling2D)</pre>	(None,	2,	1,	1536)
dropout_7 (Dropout)	(None,	2,	1,	1536)
reshape_1 (Reshape)	(None,	8,	6,	64)
reshape_2 (Reshape)	(None,	8,	6,	64)
concatenate (Concatenate)	(None,	8,	6,	192)

 $x2 = Reshape((8, 6, 64), input_shape = (4, 3, 256))(x2)$

 $x3 = Reshape((8, 6, 64), input_shape = (2, 1, 1536))(x3)$



Модель сети с несколькими параллельными

ветвями model d

Объединяем model b с дополнительной ветвью методом concatenate

X1 = (None, 8, 6, 64)

X2 = (None, 4, 3, 256)

X3 = (None, 2, 1, 576)

x = add([x1, x2])

x = concatenate([x, x3])

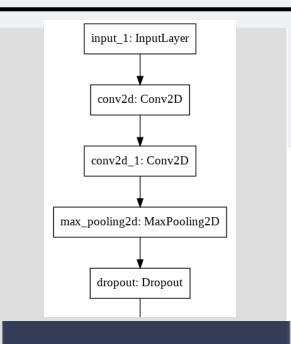
conv2d 19 (Conv2D) (None, 32, 24, 576) (None, 4, 3, 512) dropout 11 (Dropout) max pooling2d 11 (MaxPooling2D) (None, 2, 1, 576) reshape 3 (Reshape) (None, 8, 6, 128) (None, 2, 1, 576) dropout 13 (Dropout) (None, 8, 6, 128) add 1 (Add) (None, 8, 6, 24) reshape 4 (Reshape) (None, 8, 6, 152) concatenate 1 (Concatenate) flatten 2 (Flatten) (None, 7296)

 $x2 = Reshape((8, 6, 64), input_shape = (4, 3, 256))(x2)$

 $x3 = Reshape((8, 6, 24), input_shape = (2, 1, 576))(x3)$

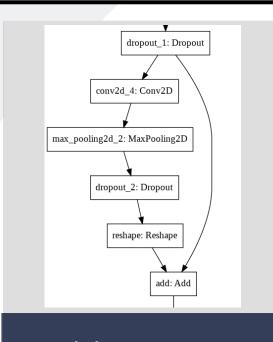
Ансамблирование моделей как способ решения

model a model b model c model d



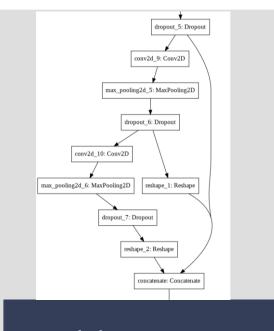
val_loss: 0.1863

val_accuracy: 0.9456



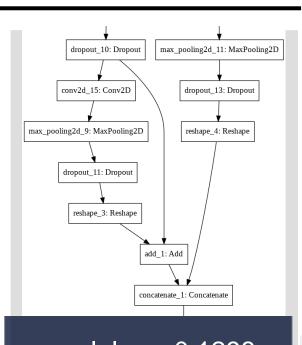
val_loss: 0.1417

val_accuracy: 0.9543



val_loss: 0.1626

val_accuracy: 0.9478



val_loss: 0.1298

val_accuracy: 0.9543

final_preds = 0.15 * preds_a + 0.2 * preds_b + 0.15 * preds_c + 0.5 * preds_d

Процент распознавания

	Распознано верно %			Средний %	
	class1	class2	class3	среднии ⁄о	
model a	95,5	93,6	93,9	94,3	
model b	95,0	91,0	97,8	94,6	
model c	95,5	93,6	94,4	94,5	
model d	96,5	91,0	96,1	94,5	
final_preds	98,0	92,3	96,7	95,7	

