PROJET 8: PARTICIPEZ A LA CONCEPTION D'UNE VOITURE AUTONOME

Présentation "Projet 8" chez "OPENCLASSROOM" Jaoid KRAIRI (Mars 2022)

SOMMAIRE



Introduction,



Ma mission



Approche méthodologique,



Synthèse des résultats,



Démonstration de mon API,



Conclusion



Remerciement.

Introduction:



- ✓ Acquisition des images en temps réel,
- ✓ Traitement des images,
- ✓ Segmentation des images (c'est moi!)
- ✓ Système de décision

Ma mission: 1/ Global

DONNEES D'ENTREES

- Des images originaux, des images segmentées et annotées de caméras embarquées.
- Le système d'acquisition n'est pas stable.
- Le volume de donnée sera vite important.

DONNEES DE SORTIES

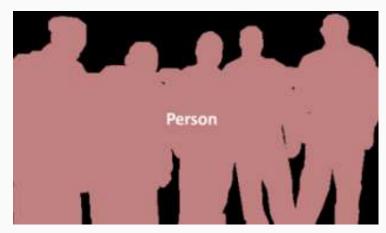
- Une API simple à utiliser.
- En entrée l'identifiant d'une image et renvoie la segmentation de l'image de l'algo, et de l'image réelle.

Ma mission: 2/ Récapitulatif

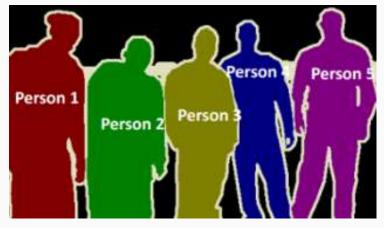


- > Entraîner et déployer un modèle de segmentation des images sur les 8 catégories.
- Déployer une API Flask.

Approche méthodologique : 1/ Qu'est-ce que la segmentation d'image ?

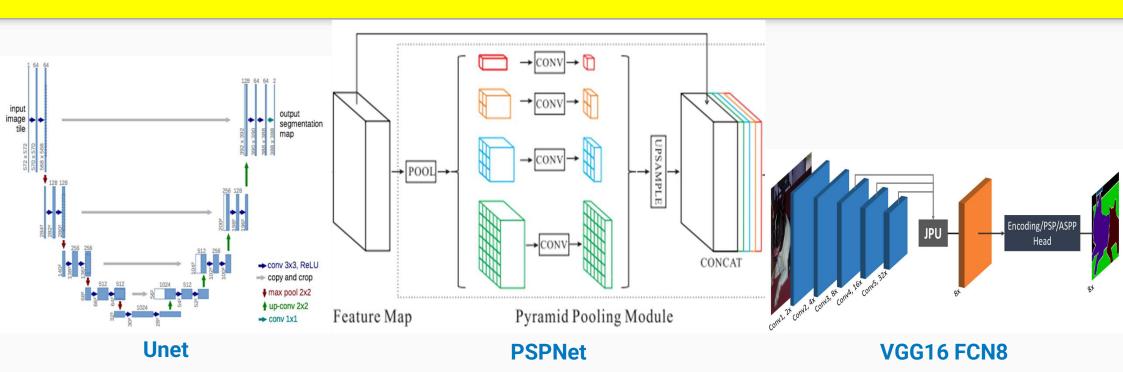


Segmentation Sémantique



Segmentation d'Instance

Approche méthodologique : 2/ Les 3 types de segmentation d'image utilisées



Approche méthodologique : 3/ Préparation des données

P8_Cityscapes_leftlmg8bit_trainvaltest leftlmg8bit P8_Cityscapes_gtFine_trainvaltest gtFine aachen test bochum train TARGET(Cible) bochum bremen aachen_000000_0 val bremen cologne 00019_leftlmg8bi cologne t.png darmstadt darmstadt aachen_000000_0 aachen_000000_0 aachen_000000_0 dusseldorf dusseldorf 00019_gtFine_col 00019_gtFine_inst 00019_gtFine_lab ellds.png 00019_gtFine_pol erfurt erfurt ancelds.png ygons.json hamburg hamburg hanover hanover jena jena krefeld krefeld monchengladbach monchengladbach strasbourg strasbourg stuttgart stuttgart tubingen tubingen ulm ulm weimar weimar zurich zurich

Image

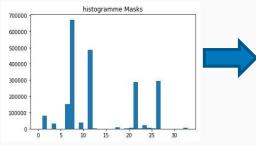
Masques

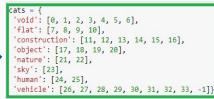
Approche méthodologique: 4/ Comment faire passer les masques de 35 souscatégories à 8 catégories principales

Identification valeur

pixel et l'associer à

différente catègorie





1]}

Fonction permettant

d'attribuer une valeur de 0 à 7 pour chaque catègorie

c -	and the first of t
	onvertCats(x):
i	f x in cats['void']:
	return 0
e	lif x in cats['flat']:
	return 1
e	lif x in cats['construction']:
	return 2
e	lif x in cats['object']:
	return 3
e	lif x in cats['nature']:
	return 4
e	lif x in cats['sky']:
	return 5
e	lif x in cats['human']:
	return 6
e	lif x in cats['vehicle']:
	return 7
nve	rtCats_v = np.vectorize(convertCat



Fonction d'appel à la transformation du masque de 35 sous-catègories à 8 catègories, de plus la fonction cible l'axe de la matrice du masque à modifier



Valeurs pixels	Catégories
0	void(sol)
1	flat(route)
2	construction
3	object
4	nature
5	sky(ciel)
6	human
7	vehicle

Approche méthodologique : 5/ Générateur de données

- Crée des données par lots et les transmet à mon réseau pour l'entraîner,
- Permettre de se concentrer sur ma conception,
- Keras gère tout le multi-threading (filetage multiple) et la parallélisation,
- Récupérer les lots à l'avance à l'aide de plusieurs cœurs de processeur.

Approche méthodologique : 6/ Etablir les chemins des images et des masques et les charger

```
train_cities = ['aachen', 'bochum', 'bremen', 'cologne', 'darmstadt', 'dusseldorf', 'erfurt', 'hamburg', 'hanover', 'jena', 'kref
```

```
train img paths = []
train ann paths = []
for cities in train cities:
   train_img_dir = "jk/P8_Cityscapes_leftImg8bit_trainvaltest/leftImg8bit/train/" + cities
   train ann dir = "jk/P8 Cityscapes gtFine trainvaltest/gtFine/train/" + cities
   train_img_paths = train_img_paths + sorted(
           os.path.join(train_img_dir, fname)
           for fname in os.listdir(train img dir)
           if fname.endswith("_leftImg8bit.png")
   train_ann_paths = train_ann_paths + sorted(
           os.path.join(train ann dir, fname)
           for fname in os.listdir(train ann dir)
           if fname.endswith(" gtFine labelIds.png")
print("Nombre de train images:", len(train_img_paths))
print("Nombre de train annotations:", len(train_ann_paths))
Nombre de train images: 2975
Nombre de train annotations: 2975
```

Approche méthodologique : 7/ Augmentation du nombre d'images et de masque

```
def generateRandomParams(seed):
    np.random.seed(seed)
    angle = np.random.randint(26)
    np.random.seed(seed*2)
    positive = np.random.randint(2)
    sigma = np.random.uniform(0, 1)

if positive == 0:
    angle = angle * -1

crop = np.random.randint(3)
    crop = crop / 10

#print(angle, crop)

return angle, crop, sigma
```

```
for mul in range(1, imgaug multiplier):
    for i in range(0, self.batch size):
       angle, crop, sigma = generateRandomParams((1 + i) * mul)
       photo aug = iaa.Sequential([
           iaa.Affine(rotate=(angle)),
           iaa.Crop(percent=(crop)),
           iaa.GaussianBlur(sigma=(0.0, sigma))
       1)
       label aug = iaa.Sequential([
           iaa.Affine(rotate=(angle)),
           iaa.Crop(percent=(crop)),
       1)
       image aug = photo aug(image=x[i])
       x[batch_size * mul + i] = image_aug
       image aug = label aug(image=y[i])
       y[batch_size * mul + i] = image_aug
```

Approche méthodologique : 8/ Réaliser le générateur de données

```
img_size = (128 , 128)
num_classes = 8
batch_size = 2975
imgaug multiplier = 2
```

```
class Image(Sequence):
        """Itérer sur les données (en tant que matrices Numpy). """
        def __init__(self, batch_size, img_size, input_img_paths, target_img_paths):
                self.batch size = batch size
                self.img size = img size
                self.input img paths = input img paths
                self.target_img_paths = target_img_paths
        def __len__(self):
                return len(self.target img paths) // self.batch size
        def __getitem__(self, idx):
             __getitem__(seif, idx):
""La ligne de retour (entrée, cible) correspond au batch #idx.""|
i = idx * self.batch_size
batch_input_img_paths = self.input_img_paths[i : i + self.batch_size]
batch_target_img_paths = self.target_img_paths[i : i + self.batch_size]
             x = np.zeros((self.batch_size * imgaug_multiplier,) + self.img_size + (3,), dtype="uint8")
             for j, path in enumerate(batch_input_img_paths):
    img = image.load_img(path, target_size=self.img_size)
    x(j] = img
             y = np.zeros((self.batch_size * imgaug_multiplier,) + self.img_size+ (1,), dtype="uint8")
             for j, path in enumerate(batch_target_img_paths):
    _img = image_load_img(path, target_size=self.img_size, color_mode="grayscale")
y[j] = preprocessing(_img)
             # Augmenation d'image
for mul in range(1, imgaug_multiplier):
    for i in range(0, self.batch_size):
                      angle, crop, sigma = generateRandomParams((1 + i) * mul)
                      photo aug = iaa.Sequential([
                           iaa.Affine(rotate=(angle)),
iaa.Crop(percent=(crop)),
                           iaa.GaussianBlur(sigma=(0.0, sigma))
                      label_aug = iaa.Sequential([
   iaa.Affine(rotate=(angle)),
   iaa.Crop(percent=(crop)),
                      image_aug = photo_aug(image=x[i])
                      x[batch_size * mul + i] = image_aug
                      image_aug = label_aug(image=y[i])
y[batch_size * mul + i] = image_aug
             return x, y
```

Approche méthodologique : 9/ Appeler le générateur de données plus d'autres étapes

```
train seq = Image(
    batch size, img_size, train_img_paths, train_ann_paths
assert train seq[0][0].shape == (batch size * imgaug multiplier, *img size, 3)
assert train seq[0][1].shape == (batch size * imgaug multiplier, *img size,1)
for x, y in train seq:
     break
x.shape, y.shape
                                                                                            train masks cat = to categorical(y train, num classes=num classes)
                                                                                           y_train_cat = train_masks_cat.reshape((y_train.shape[0], y_train.shape[1], y_train.shape[2], num_classes))
((5950, 128, 128, 3), (5950, 128, 128, 1))
                                                                                            test masks cat = to categorical(y test, num classes=num classes)
                                                                                           y test cat = test masks cat.reshape((y test.shape[0], y test.shape[1], y test.shape[2], num classes))
print("Valeurs max pixels image: ", x.max())
                                                                                            print("Format entrée label entrainement:",y train cat.shape)
                                                                                            print("Format entrée label test:",y test cat.shape)
Valeurs max pixels image: 255
                                                                                            Format entrée label entrainement: (4760, 128, 128, 8)
                                                                                            Format entrée label test: (1190, 128, 128, 8)
print("Valeurs pixels mask: ", np.unique(y))
Valeurs pixels mask: [0 1 2 3 4 5 6 7]
image dataset = x/255.
```

Approche méthodologique : 10/ Création de mon modèles de segmentation(U-net)

```
def conv block(input, num filters):
                                                          def encoder block(input, num filters):
    x = Conv2D(num_filters, 3, padding="same")(input)
                                                               x = conv_block(input, num_filters)
    x = BatchNormalization()(x)
                                                               p = MaxPool2D((2, 2))(x)
    x = Activation("relu")(x)
                                                               return x, p
    x = Conv2D(num\_filters, 3, padding="same")(x)
    x = BatchNormalization()(x)
    x = Activation("relu")(x)
    return x
def decoder_block(input, skip_features, num_filters):
    x = Conv2DTranspose(num_filters, (2, 2), strides=2, padding="same")(input)
    x = Concatenate()([x, skip_features])
    x = conv_block(x, num_filters)
    return x
def build_unet(input_shape, n_classes):
    inputs = Input(input_shape)
    s1, p1 = encoder block(inputs, 64)
   s2, p2 = encoder_block(p1, 128)
    s3, p3 = encoder_block(p2, 256)
    s4, p4 = encoder_block(p3, 512)
    b1 = conv_block(p4, 1024) #Bridge
    d1 = decoder_block(b1, s4, 512)
    d2 = decoder_block(d1, s3, 256)
    d3 = decoder_block(d2, s2, 128)
    d4 = decoder_block(d3, s1, 64)
    if n_classes == 1:
        activation = 'sigmoid'
       activation = 'softmax'
    \verb"outputs = Conv2D(n_classes, 1, padding="same", activation=activation)(d4)
   print(activation)
    model = Model(inputs, outputs, name="U-Net")
   return model
IMG_HEIGHT = X_train.shape[1]
IMG_WIDTH = X_train.shape[2]
IMG_CHANNELS = X_train.shape[3]
input_shape = (IMG_HEIGHT, IMG_WIDTH, IMG_CHANNELS)
model = build unet(input shape, n classes=8)
model.compile(optimizer='adam', loss='categorical_crossentropy', metrics=['accuracy'])
```

Synthèse des résultats 1/ Résultats après entrainement de mes 4 modèles de segmentations d'images

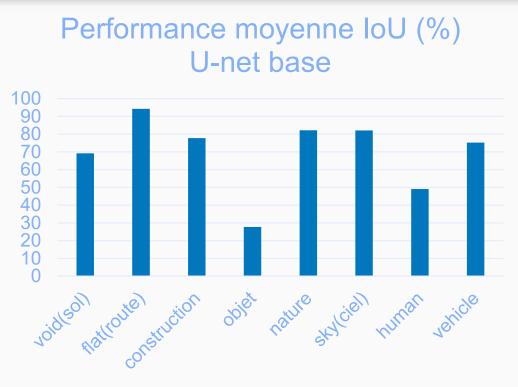
Modèle	Nbre epochs	Temps d' Entraînement	Perte min(%)	Accuracy max(%)
U-net base	8	11 min et 18 s	<mark>34,33%</mark>	<mark>89,01%</mark>
U-net	8	21 min et 22 s	41,28%	86,90%
PSPNet	8	32 min	83,49%	67,23%
VGG16FCN8	8	24 min et 6 s	95,21%	63,02%

Synthèse des résultats 2/ Résultat comparaison U-net base et U-net

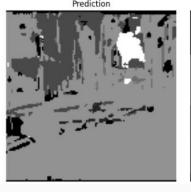
Modèle	Nbre epochs	Temps d' Entraînement	Perte min(%)	Accuracy max(%)	Moyenne IoU(%)
U-net base	60	1h 18 min	15,26%	94,72%	69,70%
U-net	60	2h 34 min et 48 s	15,34%	94,35%	65,64%
U-net base plus	100	37 min et 18 s	<mark>5,64%</mark>	<mark>97,90%</mark>	<mark>76,24%</mark>

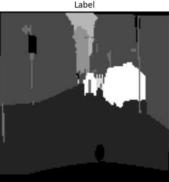
Synthèse des résultats

3/ Prédiction U-net base sur une image en affichant la métrique moyenne loU par catégorie sur les données test

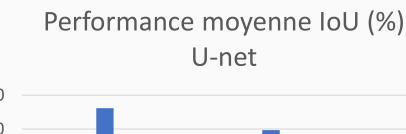


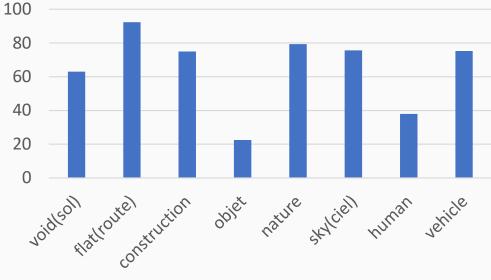




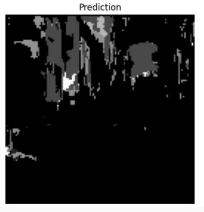


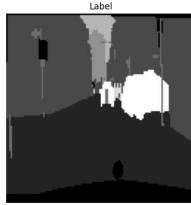
Synthèse des résultats 4/ Prédiction U-net sur une image en affichant la métrique moyenne loU par catégorie sur les données test



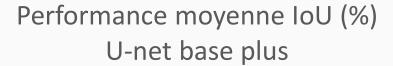


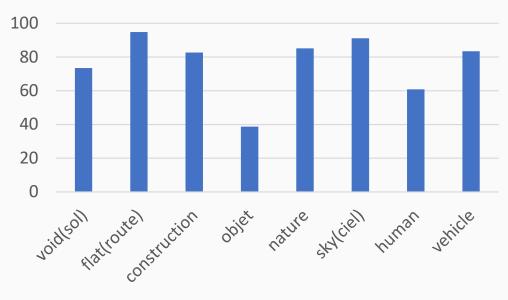




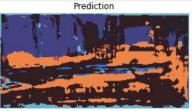


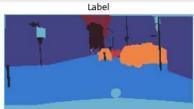
Synthèse des résultats 5/ Prédiction U-net sur une image en affichant la métrique moyenne loU par catégorie sur les données test









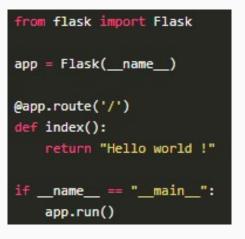


Démonstration de mon API 1/ Enregistrement de mon modèle U-net base plus dans Azure

```
from azureml.core import Workspace
                                                                                                   model1 = Model(ws, 'model base plus')
    2
         ws = Workspace.from_config()
         print(ws.name, ws.resource_group, ws.location, ws.subscription_id, sep='\n')
projet9
djawed
centralus
                                                                                                  model1.download(target_dir='.', exist_ok=True)
cc471f5d-ca48-413b-bb86-0bb26a8001ac
    model.save('model simple unet plus.h5')
                                                                                 model = load model('model simple unet plus.h5'
  from azureml.core.model import Model
  model r = Model.register(
      workspace=ws,
      model_name='model_base_plus',
      model path='model simple unet plus.h5',
       model framework=Model.Framework.TENSORFLOW,
       model_framework_version=tensorflow.__version__)
```

Démonstration de mon API 2/ Préparation du déploiement du model grâce à une API Flask

7 lignes de code



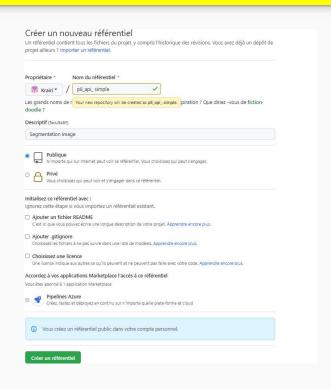
Dossier principal



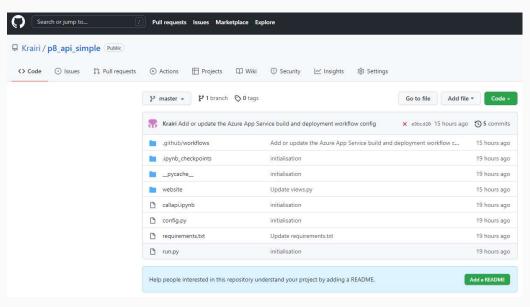
Dossier secondaire



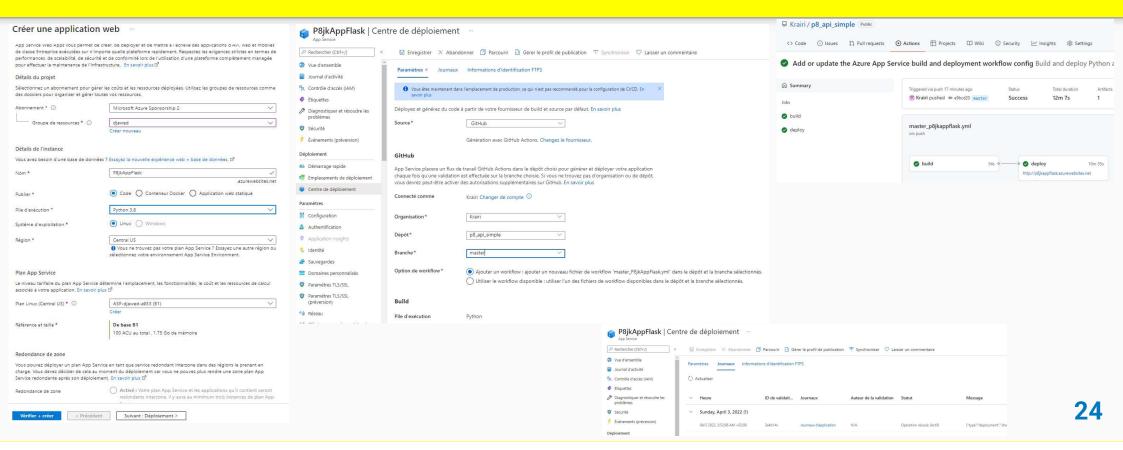
Démonstration de mon API 3/ Transfert de mon projet sur GitHub



git init
git add .
git commit -m « initialisation »
git remote add origin https://github.com/Krairi/p8_api_-simple.git
git push origin master

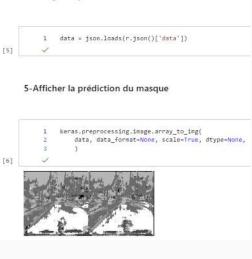


Démonstration de mon API 4/ Déploiement en production de mon api Flask dans Azure avec web app



Démonstration de mon API 5/ Exemple de fonctionnement de mon API Flask en faisant appel au fichier callapi





4-Charger la prédiction au format Json

Terminal

```
2022-03-22 05:27:06.681184: E tensorflow/stream_executor/cuda/cuda_driver.cc:271] failed detected 2022-03-22 05:27:06.681254: I tensorflow/stream_executor/cuda/cuda_driver.cc:271] failed detected 2022-03-22 05:27:06.69955: I tensorflow/stream_executor/cuda/cuda_driver.cc:156] ke 1): /proc/driver/nvidia/version does not exist 2022-03-22 05:27:06.69955: I tensorflow/core/platform/cpu_feature_guard.cc:151] This Tensor (companies of the companies o
```

Conclusion

- ✓ Modèle U-net sans augmentation d'image,
- ✓ Bonnes performance et rapidité d'exécution,
- ✓ Certaines catégories était difficiles à détecter,
- ✓ Utiliser une résolution plus importante

REMERCIEMENT

Merci de m'avoir écouter

REPONDRE AUX QUESTIONS