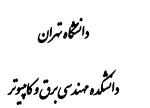
به نام خدا







# درس شبکههای عصبی و یادگیری عمیق تمرین اول

مهسا راستی – مینا سیدی	نام و نام خانوادگی
810398084 - 810198393	شماره دانشجویی
1401.09.18	تاریخ ارسال گزارش

# فهرست

1	پاسخ 1. آشنایی با یادگیری انتقالی Transfer Learning
1	1.1.
Error! Bookmark not de	fined
11	پاسخ ۲ – آشنایی با تشخیص چهره مسدود شده
11	1.2. خلاصه ساختار شبكه
11	2-2. تفاوت Occlusion ها
11	3-2. كلاس بندى كردن داده ها
	4-2. شبکه مناسب برای وقتی که intensity چهره ها با
13	5-2. مقايسه كارايى PSPNet و DeepLab
14	پاسخ ۳ – تشخیص بلادرنگ اشیا
14	1–3. شخصی سازی

# شكلها

2	شكل 1. وارد كردن فايل API سايت Kaggle به Colab
3	شكل 2. ساخت Directory در Colab
3	شکل 3. دانلود دیتاست های مقاله از Kaggle
3	شكل 4. Unzip كردن داده ها
4	شكل 5. فراخواني كتابخانهها
4	شكل 6. ايجاد كردن Device
4	شكل 7. دانلود VGG19
5	شكل 8. كلاس My_Data
5	شكل 7. دانلود VGG19 شكل 8. كلاس My_Data شكل 9. تغيير شبكه
	شكل 10. معرفي Precision ،Accuracy ،Loss Function ،Optimizer و F1Score
	شكل 11. وارد كردن مدل و توابع به Device
6	شكل 12. ساخت train_list و test_list
7	شكل 13. ساخت DataLoader
	شكل 14. آموزش شبكه
	شكل 15. نمودار دقت
	شكل 16. نمودار train loss و test loss
9	شكل 17. اعمال بهترين مدل روى داده تست
10	شكل 18. اعمال بهترين مدل روى داده تست
10	شكل 19. نمودار ماتريس طبقهبندى
	شكل 21 مقايسه كارايي PSPNet و DeepLab
14	شكل 22. كلون كردن YOLOv6
14	شكل 23. قرار دادن ديتاها در دايركتوري صحيح
15	شكل 24. نصب كتابخانه هاى مورد نياز
15	شكل 25. توليد فايل yolov6s.pt
16	شکل dataset.yaml 26 شکل
16	شكل 27 نتايج ترين
17	شكل 28 نتايج ارزيابي

17.	كد اينفرنس	.29	شكل
18.	تصوير نمونه سگمنت شده 1	.30	شكل
18.	تصوير نمونه سگمنت شده	.31	شكل

				جدولها
10	Te بهترین مدل	F1Scor و st Loss	e Precision Aco	جدول 1. curacy

## یاسخ ۱. آشنایی با یادگیری انتقالی Transfer Learning

#### .1.1

سرطان پوست یکی از شایعترین نوع سرطانها است که ابتدا به کمک دید بصری متخصص و سپس با کمک آنالیز موسکوپی انجام میشود. تشخیص نوع و طبقه بندی سلولهای سرطانی در مدت زمان طولانی با بررسی متوالی تغییر رنگدانههای پوستی صورت میپذیرد. با کمک شبکه عصبی VGG19، میتوان دقت طبقهبندی سلولهای سرطانی پوست را ارتقا داد. در این مقاله دو نوع سلول سرطانی پوست طبقهبندی Basal Cell Carcinoma و Dermatofibroma و سلول غیر سرطانی عرسطانی شود.

#### .1.2

معماری شبکه VGG19، از بلوک Convlotionی تشکیل شده که با WaxPool به عنوان لایه ادغام به همدیگر متصل میشوند. لایه کانولوشنی نقشه ویژگیهای ورودی را استخراج میکند و لایه ادغام اطلاعات تولید شده توسط لایه کانولوشنی را کاهش میدهد. لایهها در این شبکه به صورت Fully Connected است یعنی وزن ها را روی ورودی های تولید توسط تحلیل ویژگی اعمال میکند. در هر لایه از شبکه، چند تبدیل دینی Convlotion انجام شده و خروجی این لایه به عنوان ورودی لایه بعدی، مورد استفاده قرار میگیرد. درنهایت خروجی از فرم خطی 4096تایی به فرم خطی 1000 تایی تبدیل می شود. لایه هایی که به دیتای ورودی اولیه نزدیکتر هستند، تعداد Convlotion کمتری روی آنها اعمال میشود در نتیجه پهنتر هستند اما لایههای دورتر تبدیل Convlotion بیشتری روی آنها اعمال شده و در نتیجه عمیق تر هستند. این شبکه به صورت هرمی دیده شده و ابعاد عکسی رفتهرفته کاهش مییابد. در این مقاله، بر روی خروجی تابع KL ،BCC اعمال شده و فرم خطی 1000 تایی به فرم خطی 3 تایی(تعداد خروجی های SFT) بدیل می شود. استفاده از خروجی لایه قبلی به عنوان ورودی لایه بعدی یکی از خصوصیات مثبت این شبکه است. البته همین کار باعث افزایش مدت زمان وارد شبکه خواهد شد. همچنین با تغییر این شبکه است. البته همین کار باعث افزایش مدت زمان داده شده و از نظر زمانی بهینه نخواهد شد. همچنین با تغییر این شبکه، مدت زمان اجرای آن به شدت کندتر میشود و میتوان گفت نمیتوان آن را به شبکه مورد نظر تعلیم شده.

پیش پردازشهایی که بر روی داده های شبکه به منظور افزایش دیتاست و ارتقا دقت، صحت و ... انجام می شود، برش عکس، تغییر مقیاس(تبدیل Affine)، تغییر روشنایی، تغییر کنتراست، دوران افقی، دوران عمودی و تغییر ابعاد عکس به 64\*64 است. همه پارامترهای این پیش پردازش به صورت تصادفی انتخاب می شود.

#### .1.3

این شبکه بر روی مجموعه داده های ImageNet آموزش دیده است که این داده ها را به 1000 دسته تقسیم میکند. سپس با اعمال تغییرات کوچکی، این شبکه را برای داده های تصاویر پوستی، اجرا میکنیم. شبکه VGG19 تغییر یافته، تصاویر پوست را به سه دسته سلول سرطانی پوست VGG19 تغییر یافته، تصاویر پوست را به سه دسته سلول سرطانی Basal Cell Carcinoma و سلول غیر سرطانی Keratosis-like Lesions تقسیم میکند. در مقاله تنها این 3 حالت تعریف شده و تمامی تصاویر ورودی در یکی از این سه دسته قرار می گیرند. در صورتی که تصویر ورودی متعلق به هیچ یکی از این دسته ها نباشد، می توان یا دسته چهارمی به شبکه اضافه نمود و یا عکس را متعلق به دسته ای بدانیم که بالاترین احتمال را در پیشبینی دارد.

#### .1.4

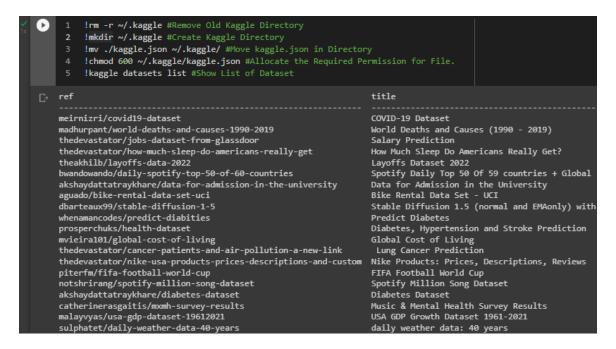
ابتدا فایل API را از روی صفحه کاربری Kaggle دانلود کرده و در Colab آپلود میکنیم.

```
[1] 1 from google.colab import files
2 files.upload()

Choose Files kaggle.json
• kaggle.json(application/json) - 66 bytes, last modified: 12/6/2022 - 100% done
Saving kaggle.json to kaggle.json
{'kaggle.json': b'{"username":"minaseyedi","key":"6510e8ac10106d94c0869743da7e2832"}'}
```

شكل 1. وارد كردن فايل API سايت Kaggle به Colab

سپس یک Directory در Colab برای انتقال داده ها از Kaggle به Directory ایجاد میکنیم.



شکل 2. ساخت Directory در

دیتاست های مقاله را از سایت Kaggle دانلود می کنیم (حجم داده ها بسیار زیاد است به همین دلیل از دانلود و سپس آپلود مستقیم داده ها خودداری می شود).

```
[3] 1 !kaggle datasets download -d umangjpatel/ham10000-imagenet-style-dataset

Downloading ham10000-imagenet-style-dataset.zip to /content
100% 2.58G/2.58G [01:28<00:00, 33.5MB/s]
100% 2.58G/2.58G [01:28<00:00, 31.5MB/s]
```

شكل 3. دانلود دىتاست هاى مقاله از Kaggle

دیتاهای دانلود شده در یک فایل zip. به صورت فولدرهای جداگانه قرار دارند که آنها را unzip کرده و از حالت فشرده خارج میکنیم.

```
1 !unzip ham10000-imagenet-style-dataset.zip

inflating: nv/ISIC_0032176.jpg
inflating: nv/ISIC_0032177.jpg
inflating: nv/ISIC_0032178.jpg
inflating: nv/ISIC_0032180.jpg
inflating: nv/ISIC_0032181.jpg
inflating: nv/ISIC_0032183.jpg
inflating: nv/ISIC_0032184.jpg
inflating: nv/ISIC_0032186.jpg
inflating: nv/ISIC_0032188.jpg
inflating: nv/ISIC_0032189.jpg
```

شكل 4. Unzip كردن داده ها

#### .1.5

#### کتابخانه های مورد استفاده را فراخوانی میکنیم.

#### شكل 5. فراخواني كتابخانهها

## یک Device برای اجرای برنامه در آن محیط ایجاد می کنیم.

```
1 device = torch.device('cuda:0' if torch.cuda.is_available() else 'cpu')
```

شکل 6. ایجاد کردن Device

## شبکه VGG19 را از کتابخانه torchvision دانلود کرده و وارد برنامه می کنیم.

```
VGG19 = torchvision.models.vgg19_bn(weights=True)
    VGG19
(asylocal/lib/python3.8/dist-packages/torchvision/models/_utils.py:223: UserWarning: Argumen
      warnings.warn(msg)
    VGG(
      (features): Sequential(
        (0): Conv2d(3, 64, kernel_size=(3, 3), stride=(1, 1), padding=(1, 1))
        (1): BatchNorm2d(64, eps=1e-05, momentum=0.1, affine=True, track_running_stats=True)
        (2): ReLU(inplace=True)
        (3): Conv2d(64, 64, kernel_size=(3, 3), stride=(1, 1), padding=(1, 1))
        (4): BatchNorm2d(64, eps=1e-05, momentum=0.1, affine=True, track_running_stats=True)
        (5): ReLU(inplace=True)
        (6): MaxPool2d(kernel_size=2, stride=2, padding=0, dilation=1, ceil_mode=False)
(7): Conv2d(64, 128, kernel_size=(3, 3), stride=(1, 1), padding=(1, 1))
        (8): BatchNorm2d(128, eps=1e-05, momentum=0.1, affine=True, track_running_stats=True)
        (9): ReLU(inplace=True)
        (10): Conv2d(128, 128, kernel_size=(3, 3), stride=(1, 1), padding=(1, 1))
        (11): BatchNorm2d(128, eps=1e-05, momentum=0.1, affine=True, track_running_stats=True)
        (12): ReLU(inplace=True)
        (13): MaxPool2d(kernel_size=2, stride=2, padding=0, dilation=1, ceil_mode=False)
        (14): Conv2d(128, 256, kernel_size=(3, 3), stride=(1, 1), padding=(1, 1))
        (15): BatchNorm2d(256, eps=1e-05, momentum=0.1, affine=True, track_running_stats=True)
```

شكل 7. دانلود VGG19

یک کلاس به نام My\_Data میسازیم که در آن preprecoss های گفته شده در قسمت 1.2. انجام شده و همچنین تصویر به torch تبدیل شده و کلاسی که به آن تعلق دارد، به صورت one-hot در خروجی ظاهر میشود.

```
class My Data():
  def __init__(self, x):
    self.x = x
    preprocess = transforms.Compose([
        transforms.ToTensor(),
        transforms.RandomCrop(size=(64, 64)),
        transforms.RandomAffine(0),
        # transforms.ColorJitter(brightness=0, contrast=0, saturation=0, hue=0),
        transforms.RandomAutocontrast(p=0.5),
        transforms.RandomHorizontalFlip(p=0.5),
        transforms.RandomVerticalFlip(p=0.5),
        transforms.Resize([64, 64])
    ])
    self.preprocess = preprocess
  def __len__(self):
    return len(self.x)
  def __getitem__(self, index):
    image = Image.open(self.x[index][0])
    image = self.preprocess(image)
    image = image.convert("RGB")
    label = torch.zeros((3, 1))
    label[self.x[index][1]] = 1
    return image, label
```

شكل . 8. كلاس My\_Data

با توجه به توضیحات داده شده در مقاله، مدل را تغییر میدهیم.

```
model=nn.Sequential(
    VGG19,
    nn.ReLU(),
    nn.Linear(1000,1000),
    nn.ReLU(),
    nn.Linear(1000,3)
```

شكل 9. تغيير شبكه

#### Precision ،Accuracy ،Loss Function ،Optimizer و F1Score را تعريف مي كنيم.

```
optimizer = torch.optim.Adam(model.parameters(), lr = 0.01)
loss_function = nn.CrossEntropyLoss()

acc = MulticlassAccuracy(num_classes=3)
pre = MulticlassPrecision(num_classes=3)
f1 = MulticlassF1Score(num_classes=3)
softmax = nn.Softmax(dim = 1)
```

شكل 10. معرفي Precision ،Accuracy ،Loss Function ،Optimizer و F1Score

#### مدل و توابع معرفی شده در قسمت قبلی را وارد Device می کنیم.

```
[52] model.to(device)
loss_function.to(device)
acc.to(device)
pre.to(device)
f1.to(device)
```

شكل 11. وارد كردن مدل و توابع به Device

80% تصاویر از دستههای BKL ،BCC و BKL و DF و Train و 80% باقی مانده را به دادههای Train و 80% تقسیم میکنیم. در نهایت آنها را در test\_list و train\_list دخیره می کنیم.

```
bcc_List, bkl_List, df_List = [], [], []

bcc_path = os.listdir('/content/bcc')
for image_path in bcc_path:
    bcc_List.append(['/content/bcc' + '/' + image_path, 0])
    train_list1, test_list1 = train_test_split(bcc_List, test_size = 0.2, random_state=10)

bkl_path = os.listdir('/content/bkl')
for image_path in bkl_path:
    bkl_List.append(['/content/bkl' + '/' + image_path, 1])
    train_list2, test_list2 = train_test_split(bkl_List, test_size = 0.2, random_state=10)

df_path = os.listdir('/content/df')
for image_path in df_path:
    df_List.append(['/content/df' + '/' + image_path, 2])
    train_list3, test_list3 = train_test_split(df_List, test_size = 0.2, random_state=10)

train_list = train_list1+train_list2+train_list3
test_list = test_list1+test_list2+test_list3
```

شكل 12. ساخت train\_list و test\_list

با DataLoader، دادههای Train , Test را به صورت خوشهای وارد مدل می کنیم.

```
train_data = My_Data(train_list)
test_data = My_Data(test_list)

train = DataLoader(train_data, batch_size=50, shuffle=True)
test = DataLoader(test_data, batch_size=50, shuffle=False)
```

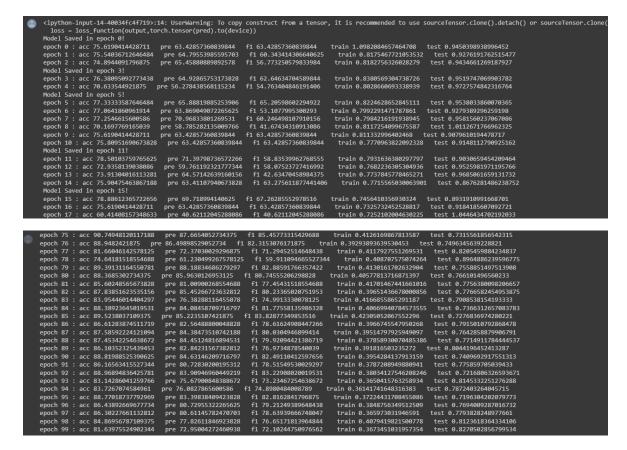
شكل 13. ساخت DataLoader

مدل ساخته شده را با دادههای Train و Test آموزش میدهیم و اپکی که بیشترین مقدار دقت را دارد، به عنوان بهترین مدل ذخیره میکنیم.

```
epochs_number = 100
acc_list, train_loss_list, test_loss_list = [], [], []

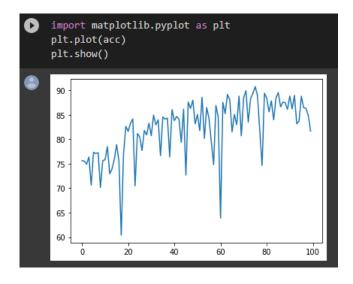
for epoch in range(epochs_number):
    accuracy, precision, f1score, train_loss, test_loss = [], [], [], [], []
    model.train()
    for data, pred in train:
        data = data.to(device)
        pred = pred.to(device)
        pred = pred.squeeze(2)
        optimizer.zero_grad()
        output = model(data)
        loss = loss_function(output, torch.tensor(pred).to(device))
        loss.backward()
        train_loss.append(loss.item())
        optimizer.step()
```

```
with torch.no_grad():
 model.eval()
  for data, pred in test:
   data = data.to(device)
   pred = pred.to(device)
   pred = pred.squeeze(2)
   outputs = model(data)
   outputs = softmax(outputs)
   los = loss_function(outputs, pred)
   test_loss.append(los.item())
   accuracy.append(acc(outputs.cpu(), pred.cpu()))
   precision.append(pre(outputs.cpu(), pred.cpu()))
   f1score.append(f1(outputs.cpu(), pred.cpu()))
  train_loss_list.append(sum(trian_loss)/len(train_loss))
  test loss list.append(sum(test loss)/len(test loss))
  acc_list.append(sum(accuracy)/len(accuracy)*100)
  if(accuracy[-1]>=max(accuracy)):
   print(f'in epoch {epoch}'+' Model Saved!')
   torch.save(model, 'saved_model.pth')
```



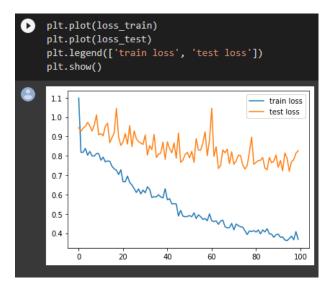
شكل 14. آموزش شبكه

نمودار مقدار دقت در 100 اپک را رسم می کنیم. مشاهده می شود با صرف نظر از برخی اپکها، میزان دقت با افزایش ایک، افزایش می یابد.



شكل 15. نمودار دقت

نمودار train loss و test loss را هم رسم مي كنيم. مي بينيم train loss با افزايش اپك كاهش مي يابد.



شكل 16. نمودار train loss و train loss

بهترین مدل ذخیره شده را بر روی دادههای Test اعمال می کنیم و Test اعمال می کنیم و F1Score ،Precision ،Accuracy و Test Loss را محاسبه می کنیم.

```
model.eval()
datas = torch.Tensor().to('cuda')
preds = torch.Tensor().to('cuda')
acc_list, pre_list, f1_list, test_loss_list = [], [], [], []
with torch.no_grad():
  for data, pred in test:
    data = data.to(device)
    pred = pred.to(device)
    pred = pred.squeeze(2)
    outputs = model(data)
    outputs = softmax(outputs)
    los = loss_function(outputs, pred)
    test_loss_list.append(los.item())
    acc_list.append(acc(outputs.cpu(), pred.cpu()))
    pre_list.append(pre(outputs.cpu(), pred.cpu()))
    f1_list.append(f1(outputs.cpu(), pred.cpu()))
    datas = torch.cat((datas, pred))
    preds = torch.cat((preds, outputs))
  print(f'accuracy : {sum(acc_list)/len(acc_list)}')
  print(f'precision : {sum(pre_list)/len(pre_list)}')
  print(f'f1score : {sum(f1_list)/len(f1_list)}')
  print(f'test_loss : {sum(test_loss_list)/len(test_loss_list)}')
```

شكل 17. اعمال بهترين مدل روى داده تست

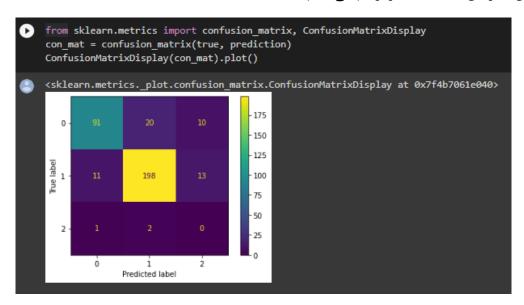
جدول 1. F1Score Precision ،Accuracy و Test Loss بهترين مدل

Accuracy	91.12%
Precision	87.69%
F1score	86.24%
Test Loss	74.69%

برای محاسبه ماتریس طبقهبندی، لیستی متشکل از اعداد 0، 1 و 2 میسازیم که در واقعیت و در پیشبینی توسط مدل، هر یک از دادههای تست متعلق به کدام دسته هستند.

شكل 18. اعمال بهترين مدل روى داده تست

### سیس ماتریس طبقه بندی را رسم می کنیم.



شكل 19. نمودار ماتريس طبقهبندى

# پاسخ ۲ - آشنایی با تشخیص چهره مسدود شده

#### 1.2.1.6. خلاصه ساختار شبکه

آموزش با شبکه های PSPNet ،CNN و +DeepLabv3 با پشتیبانی ResNet-101 از پیش آموزش داده شده داده شده و یک SegFormer ،Vision Transformer با پشتیبانی MIT-B5 از پیش آموزش داده شده انجام شده است. مدل ترین شده با دو دیتاست تست شده است.

تمامی آزمایش ها با MMSegmentation انجام شده است. تمامی مدل ها برروی 4 جی پی یوی MMSegmentation و تعداد V100 و 8 batch size مرودی 512×512 و 8 batch size با 8 batch size و با 7512×512 و 90.9 momentum برای PSPNet برای PSPNet برای PSPNet برای PSPNet برای Optimizer برای Optimizer برای Optimizer برای Optimizer برای Optimizer برای PSPNet برای بوده است. ارزیابی هر Optimizer برای دیتاست One و RealOcc بوده است. ارزیابی هر 10.0 فوده است. ارزیابی هر 10.0 فوده است. ارزیابی هر 10.0 فوده است. ارزیابی المل المالی Loss function برای همه آزمایش ها Potometric distortion مدل ها با مقایسه Doss برای همه آزمایش ها Performance مدل ها با مقایسه OHEM) بوده است. OHEM) بود

#### 2-2.1.7 تفاوت Occlusion ها

میان Occlusion ها از لحاظ میزان رزولوشن، بزرگی و رنگ تفاوت وجود دارد ولی همه آن ها در کلاس Background دسته بندی میشوند.

### 3-2.1.8 کلاس بندی کردن داده ها

دو روش جنریت کردن دیتاهای occluded شده معرفی شد:

- 1. NatOcc: برای تولید صورت های مسدود شده ترکیبی طبیعی
- 2. RandOcc: یک روش معمولی تولید دیتا مسدود شده ترکیبی

همچنین برای استفاده گسترده از CelebAMask-HQ به صورت دستی annotation mask ها تصحیح شده و کتگوری های جدید(occluded and non-occluded) تهیه شدند. برای تسهیل

کردن ارزیابی مدل، دو دیتاست از چهره های مسدود شده از دنیای واقعی با RealOcc-Wild (in the wild) های دستی، (RealOcc-Wild (in the wild) و RealOcc (aligned and cropped) شرکت داده شدند.

همچنین دیتاها شامل دو کلاس کلی میشوند. Background و

Class	Definition
Face	The skin of the head includes eyes, nose, mouth but excluding ears.
Face	Tattoo, shadow, moustache, and beard
(Grey Area)	overlapped with face, as well as skin of
	the bald person are considered as part of the face.
Background (Occlusions)	Non-face area and any objects such as sunglasses, shirt, hair, microphone, hands that are physically covering (overlap) the face. Words from mag- azines or copyright labels fall into this category as well.
Background (Grey Area)	Transparent/Translucent glasses

شكل 20 تعاريف كلاس ها در ديتاست

#### .1.9

# مای مصنوعی occlusion چهره ها با intensity مای مصنوعی 4-2 .1.10 متفاوت باشند.

شبکه های Feature-based Methods پیشنهاد میشود. وقتی تفاوت ها بین کلاس ها زیاد است، خیلی نیازی نیست که آن ها را پارتیشن بندی هم بکنیم.

## DeepLab و PSPNet و DeepLab. 3-2 .1.11

	Quantity		RealOcc (mIoU)			COFW (Train) (mIoU)			RealOcc-Wild (mIoU)		
		PSPNet	DeepLabv3+	SegFormer	PSPNet	DeepLabv3+	SegFormer	PSPNet	DeepLabv3+	SegFormer	
C-Original	29,200	89.52	88.13	88.33	89.64	88.62	91.36	85.21	82.05	85.24	
C-CM	29,200	96.15	96.13	97.42	91.82	92.77	94.87	91.33	91.01	95.16	
C-WO	24,602	89.38	89.01	91.36	89.53	88.97	92.24	83.86	84.14	86.72	
C-WO + C-WO-NatOcc	24,602 + 49,204	96.65	96.51	97.30	90.71	91.21	94.30	91.34	91.70	94.17	
C-WO + C-WO-NatOcc-SOT	24,602 + 49,204	96.35	96.59	97.18	92.32	91.74	93.55	93.26	92.69	94.27	
C-WO + C-WO-RandOcc	24,602 + 49,204	95.09	95.21	96.53	90.82	91.35	93.14	89.54	89.68	92.84	
C-WO + C-WO-Mix	24,602 + 73,806	96.55	96.66	97.37	90.99	91.20	93.74	92.14	91.84	94.40	
C-CM + C-WO-NatOcc	29,200 + 49,204	97.28	97.33	97.95	91.61	92.66	94.86	92.13	93.81	95.43	
C-CM + C-WO-NatOcc-SOT	29,200 + 49,204	97.17	97.29	98.02	92.07	92.91	94.60	92.84	93.73	94.53	

شكل 21. مقايسه كارايي PSPNet و DeepLab

این دو شبکه کارایی نزدیک به هم دارند. البته بر روی سه دیتاست اصلی، ترکیب های مختلف دیتاست نتیجه های متفاوتی دارند.

برای هر سه دیتاست شبکه DeepLab روی دیتاهای ترکیبی نتیجه بهتری میدهد و برای داده های غیرترکیبی PSPNet نتیجه بهتری داده است.

# پاسخ ۳ - تشخیص بلادرنگ اشیا

#### 1.12. 3-1. شخصى سازى

ابتدا مدل YOLOv6 را از گیت هاب کلون میکنیم.

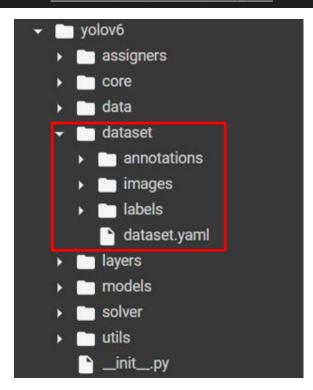
## 1 !git clone https://github.com/meituan/YOLOv6

شكل 22. كلون كردن YOLOv6

برای شخصی سازی باید سه مجموعه داده train- test- evaluation داشته باشیم و برای هرکدام هم سه مجموعه label داشته باشیم.

داده های خود را در دایر کتوری/YOLOv6/yolov6 قرار میدهیم.

## 1 !unzip /content/YoloV6\_Chess.zip



شکل 23. قرار دادن دیتاها در دایر کتوری صحیح

سپس به دایر کتوری YOLOv6 میرویم. فایل requirements.txt را اینستال کرده تا تمام کتابخانه های مورد نیاز نصب شوند. سپس مراحل آموزش را روی gpu میبریم.

```
1 cd YOLOv6

/content/YOLOv6

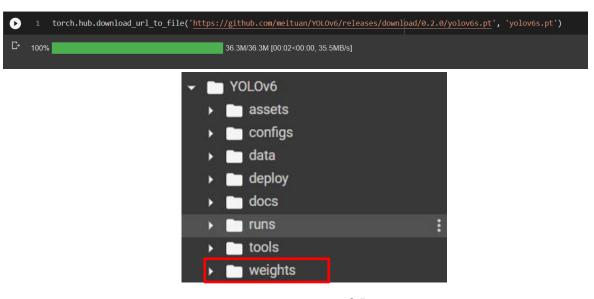
1 !pip install -r requirements.txt

1 import torch
2 torch.cuda.is_available()
3 torch.cuda.get_device_name(0)

'Tesla T4'
```

شكل 24. نصب كتابخانه هاى مورد نياز

کد زیر را برای تولید فایل yolov6s.pt ران میکنیم. سپس فولدر جدیدی به نام weights ساخته و آن را در این فولدر قرار میدهیم.



شكل 25. توليد فايل yolov6s.pt

#### فایل dataset.yaml را میسازیم.

#### شكل 26. dataset.yaml

## کد زیر را برای ترین کردن به میزان 10 ایپاک ران میکنیم.

lpython tools/train.py --batch 16 --conf configs/yolov6s\_finetune.py --data-path /content/YOLOv6/yolov6/dataset/dataset.yaml

#### --device 0 --epochs 10 --eval-interval 2

```
Epoch iou_loss dfl_loss cls_loss
             0.4416
                                   1.222: 100% 38/38 [00:18<00:00, 2.03it/s]
Inferencing model in train datasets.: 100% 2/2 [00:03<00:00, 1.85s/it]
Evaluating speed.
Evaluating mAP by pycocotools.
Saving runs/train/exp7/predictions.json...
loading annotations into memory...
Done (t=0.00s)
creating index..
index created!
Loading and preparing results...
DONE (t=0.19s)
creating index...
index created!
Running per image evaluation...
Evaluate annotation type *bbox*
DONE (t=0.53s).
Accumulating evaluation results...
DONE (t=0.20s).
```

```
Average Precision
 Average Precision (AP) @[ IOU=0.50 |
Average Precision (AP) @[ IOU=0.75 |
Average Precision (AP) @[ IOU=0.50:0.95 |
                                                                              maxDets=100 ]
                                                                                                 = 0.338
                                                           area=
                                                                     all
                                                                              maxDets=100 1
                                                                                                 = 0.303
                                                           area=
                                                           area= small
                                                                              maxDets=100 ]
                                                                                                 = 0.374
 Average Precision
                           (AP) @[
                                     IoU=0.50:0.95
                                                           area=medium
                                                                              maxDets=100
                                                                                                 = 0.236
 Average Precision
                           (AP) @[ IoU=0.50:0.95 | area= large
                                                                              maxDets=100 ]
                                                                                                 = -1.000
                                                                                                 = 0.245
                           (AR) @[
 Average Recall
                                     IoU=0.50:0.95
                                                          area=
                                                                              maxDets= 1 ]
 Average Recall
                                                                              maxDets= 10 | = 0.678
                           (AR) @[ IoU=0.50:0.95 |
                                                          area=
                          (AR) @[ IoU=0.50:0.95 | area= all | maxDets=100 ] = 0.727 (AR) @[ IoU=0.50:0.95 | area= small | maxDets=100 ] = 0.749 (AR) @[ IoU=0.50:0.95 | area=medium | maxDets=100 ] = 0.721 (AR) @[ IoU=0.50:0.95 | area= large | maxDets=100 ] = -1.000
 Average Recall
 Average Recall
 Average Recall
 Average Recall
Results saved to runs/train/exp7
Epoch: 9 | mAP@0.5: 0.33756701334247724 | mAP@0.50:0.95: 0.23225509787150994
Training completed in 0.072 hours.
```

شكل 27. نتايج ترين

#### کد زیر را برای مرحله evaluation ران میکنیم.

Evaluating mAP by pycocotools. Saving runs/val/exp7/predictions.json... loading annotations into memory... Done (t=0.00s) creating index... index created! Loading and preparing results... DONE (t=0.11s) creating index... index created! Running per image evaluation... Evaluate annotation type \*bbox\* DONE (t=0.51s). Accumulating evaluation results... DONE (t=0.19s). Average Precision (AP) @[ IoU=0.50 | area= all | maxDets=100 ] = 0.339 Average Precision (AP) @[ IoU=0.75 | area= all | maxDets=100 ] = 0.304 | maxDets=100 ] = 0.374 Average Precision (AP) @[ IoU=0.50:0.95 | area= small Average Precision (AP) @[ IoU=0.50:0.95 | area=medium | maxDets=100 ] = 0.236 Average Precision (AP) @[ IoU=0.50:0.95 | area= large | maxDets=100 ] = -1.000 (AR) @[ IOU=0.50:0.95 | (AR) @[ IOU=0.50:0.95 | | maxDets= 1 ] | maxDets= 10 ] Average Recall area= all = 0.242 Average Recall all = 0.679 (AR) @[ IOU=0.50:0.95 | | maxDets=100 ] = 0.728 Average Recall area= all (AR) @[ IOU=0.50:0.95 | area= small | maxDets=100 ] = 0.749 Average Recall (AR) @[ IoU=0.50:0.95 | area=medium | maxDets=100 ] = 0.721 Average Recall Average Recall (AR) @[ IoU=0.50:0.95 | area= large | maxDets=100 ] = -1.000

lpython tools/eval.py --data /content/YOLOv6/yolov6/dataset/dataset.yaml --weights /content/YOLOv6/runs/train/exp7/weights/best\_ckpt.pt

شكل 28. نتايج ارزيابي

Results saved to runs/val/exp7

با ران کردن کد زیر که infer.py است، فایل های سگمنت شده مهره های شطرنج همراه با برچسب های دقت تولید میشود. برای داده های تست، ترین و ارزیابی این کار را انجام میدهیم تا تمام فایل های سگمنت شده تصاویر تولید شوند.

!python tools/infer.py --weights /content/YOLOv6/runs/train/exp6/weights/best ckpt.pt --source /content/YOLOv6/yolov6/dataset/images/test

--yaml /content/YOLOv6/yolov6/dataset/dataset.yaml --device 0

شكل 29. كد اينفرنس



شكل 30. تصوير نمونه سگمنت شده



شكل 31. تصوير نمونه سگمنت شده