

Deepbrain Project

מגישה: נופר ברט

	תוכן עניינים
2-4	התקנה על מחשב חדש
5	הרצה של הפרויקט
6-8	תוכן הקבצים
	backend
	frontend
9-10	מיקומים של פרטים חשובים
11-15	יצירת רשת נוירונים חדשה
15-20	User Interface-עבודה עם ה
21	שגיאה במערכת
22	(documentation)(

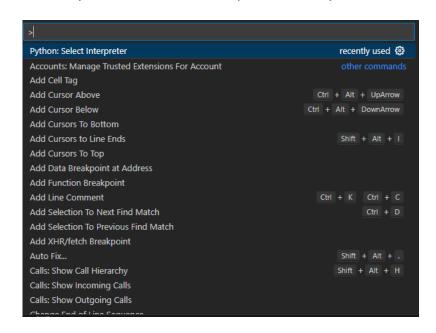
Deepbrain

התקנה על מחשב חדש

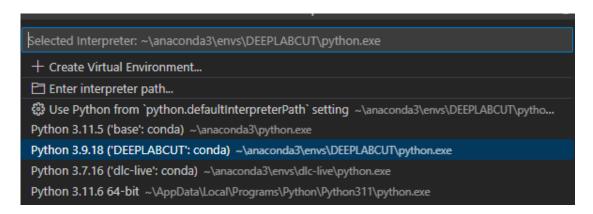
ראשית וודאו שיש לכם python ו-VScode מותקנים. יש צורך בשניהם על מנת להריץ את הפרויקט. ב-Anaconda מותקן על המחשב, הוא הכרחי על מנת להשתמש ב-DeepLabCut

:DeepLabCut הוראות להתקנת

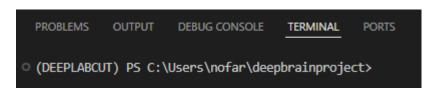
- 1. הורידו את ה-*Conda file* ומקמו אותו במיקום שאתם יודעים שלא יימחק מהמחשב.
- את תוכנת $Anaconda\ Navigator$, בחרו משם את את תוכנת $Anaconda\ Navigator$, והריצו את פתחו את הפקודות לפי הקישור שבכותרת.
- 3. אם תרצו להשתמש ב- DeepLabCut בהרצת קובץ מסוים תצטרכו לשנות את האינטרפטר, כך שהוא יזהה שסביבת העבודה שלכם משתמשת בספרייה. לחצו על Ctrl + shift + P בתוך VScode וייפתח לכם החלון הבא-



לאחר לחיצה על האופציה הראשונה (הכחולה בתמונה, ואם אתם לא רואים אפשר להקליד לאחר לחיצה על האופציה הראשונה (הכחולה בתמונה, ואם את python, בהוא ימצא), תוכלו לבחור מתוך כל גרסאות ה-python



path- לפני הDeepLabCut לפני הטרמינל לפי הצליח בטרמינל לפי האות שהשינוי הצליח בטרמינל



הוראות להתקנת NodeJS

הפרויקט משתמש ב-NodeJS לשפת שרת- תקשורת בין חלקים שונים בפרויקט. ההורדה פשוטה- לחצו על כפתור ההורדה ובשלב ההתקנה סמנו $\sqrt{}$ על להתקין הכל.

הוראות להתקנת MongoDB

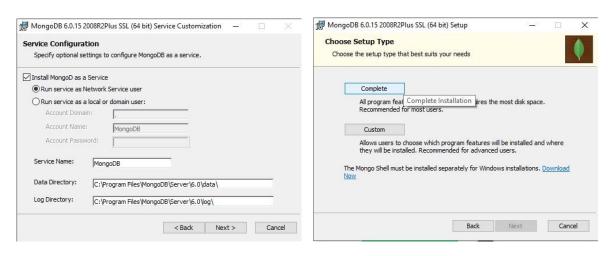
על על גנוסף סמנו בנוסף משתמש בבסיס בוונים לאחסון עיל ומהיר יותר של חלק מהנתונים. בנוסף סמנו $\sqrt{}$ על התקנת compass

שימו לב שאתם מתקינים את הגרסה הזו ולא אחרת!



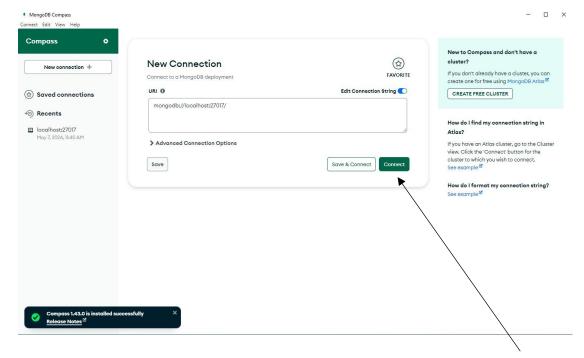
ולאחר מכן סמנו בצורה הבאה-

-complete לחצו על



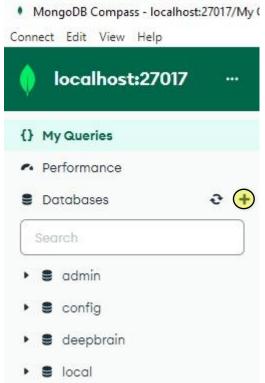
. בגרסה הישנה באחרון סמנו $\sqrt{\ }$ על התקנת $\sqrt{\ }$ בארסה בעמוד האחרון סמנו באחרון סמנו בעמוד האחרון סמנו בעמוד האחרון סמנו

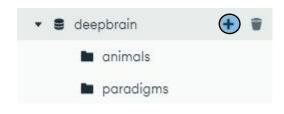
נותר לכם ליצור דאטא בייס. MongoDB נותר לכם ליצור לאחר



.Connect לחצו על

בעמוד שנפתח לכם לחצו על הפלוס (מודגש בצהוב) ליד המילה Databases, והוסיפו דאטא בייס שנפתח לכם לחצו על הפלוס (מודגש בצהוב) בשם deepbrain.





בתוך הדאטא בייס תצרו שני *Collections*, על ידי לחיצה על הפלוס (מודגש בכחול).

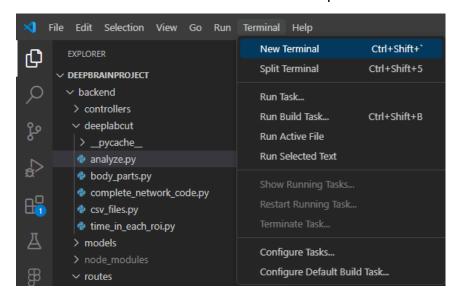
.paradigms ואחד בשם animals אחד בשם

וודאו כי כל השמות באותיות קטנות בלבד!!

מעתה ניתן לסגור את החלון של Compass אין צורך לפתוח את שורך לפתוח את צורך לפתוח את הוא יפעל ברקע התוכנה מעצמו.

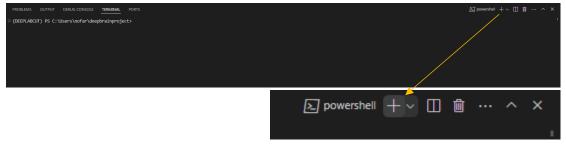
הרצה של הפרויקט

פתחו את תיקיית הפרויקט. הפרויקט מורכב משני חלקים אותם תצטרכו להריץ: ראשית לחצו על לחצן ה-*Terminal.*

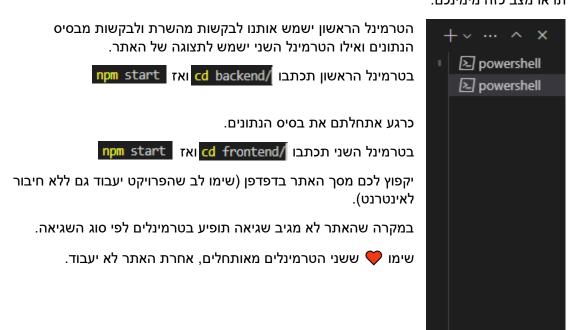


ופתחו טרמינל חדש כדי להריץ את הפרויקט.

בצד ימין של החלון ייפתח לכם טרמינל להרצה.



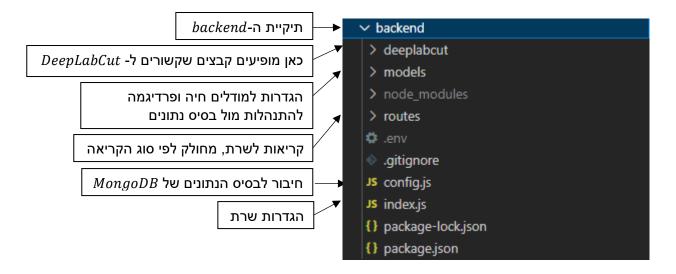
לחצו על כפתור הפלוס לפתיחת טרמינל נוסף. תצטרכו להשתמש בשניים. תראו מצב כזה מימינכם:



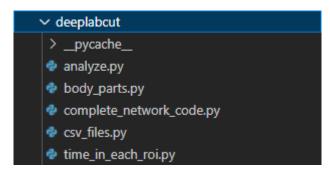
תוכן הקבצים

הפרויקט מחולק לשתי תיקיות מרכזיות אותן הרצתם בטרמינל, נעבור על תוכן כל תיקייה רלוונטית. בנוסף, ישנם קבצים שאינם חלק מהפרויקט עליהם נרחיב בהמשך-

-backend



.DeepLabCut- התיקייה הראשונה היא תיקיית



שימו 🧡, הקבצים בתיקייה כתובים בשפת התכנות פייתון. נעבור על המטרה של כל אחד מהם ומה הוא מכיל מבחינת הלוגיקה.

. ניתוח של המידע שהתקבל מהסרטונים עם ה-labels כלומר יצירת גרפים. -מחמוע פיתוח של המידע שהתקבל מספר פרמטרים:

הקובץ ש-DeepLabCut מייצר לאחר שהוא ניתח סרטון מסוים (לאחר שהוסיף לסרטון -h5 .1 תוויות). בקובץ הזה נמצאים כל הנתונים על הסרטון, כלומר מה המיקום (x,y) של כל אחד מאיברי הגוף של העכבר בכל פריים לאורך הסרטון ומה הלייקליהוד שלהם. נשתמש בו ליצירת הגרפים.

- .2 חלק הגוף אותו נרצה לנתח. -bpt
- 3. $-graph_generator$ אילו גרפים נרצה ליצור (הקוד נקרא גם כשמשנים כותרת לאחד הגרפים ולכן מייצרים רק את הגרף בו נעשה השינוי).
- 4 והלאה. כותרת הגרף. יכולה להיות גם ריקה, נגיע לזה בהסבר על השימוש בממשק המשתמש.

<u>נשתמש בספריה בשם DLC2Kinematics</u> שמאפשרת מציאת מהירות ותאוצה עבור כל איבר.

הקוד מנקה רעשים ומייצר שלושה גרפים- מהירות, מיקום ותבנית התנועה, כפי שיוסבר בצורה מפורטת בתיעוד הקוד. החזרת סוגי האיברים (רשימת האיברים) שמופיעה בקובץ הקונפיגורציה - $body_parts.py$. כפי שיפורט בהמשך. config.yaml

עבור תיקייה נבחרת. $-complete_network_code.py$ יצירת סרטונים עם תוויות $-complete_network_code.py$ הקוד מקבל מספר פרמטרים:

- .1 של קובץ הקונפיגורציה של רשת הנוירונים המאומנת. path- ה-config
- 2. *video_path-* התיקייה שמכילה את הסרטונים להם נרצה להוסיף תוויות.

יצירת קבצי אקסל עם המידע מהקובץ h5 של סרטון ספציפי. הקוד מייצר שלושה - $csv_files.py$ קבצי אקסל- מיקום, מהירות ותאוצה של כל האיברים לאורך כל פריים ופריים בסרטון.

לשרטוט גרף לאורך זמן במקום לאורך -time_in_each_roi.py קובץ מהאתר של - $time_i$ (למקרה שתרצו).

התיקייה השנייה היא תיקיית ה-models.

```
✓ models

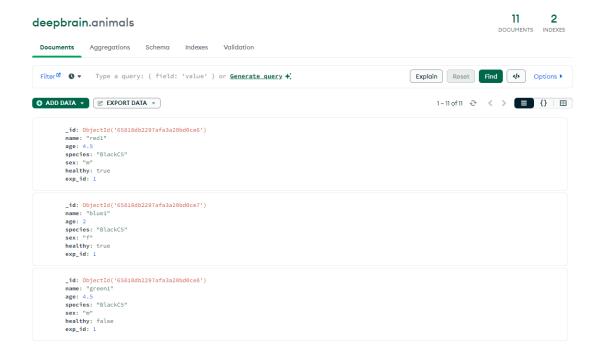
JS animal.js

JS paradigm.js
```

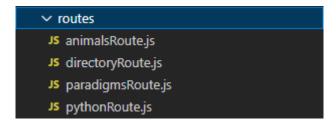
התיקייה עוזרת לקשר בין בסיס הנתונים (דאטא בייס) לבין האתר, כאשר הקובץ הראשון מכיל מבנה מתיקייה עוזרת לקשר בין בסיס הנתונים (javaScript) של השדות לחיה מסוימת והקובץ השני לפרדיגמה מסוימת.

ניתן לפתוח את הדאטא בייס בכל שלב ולראות את הנתונים-

לדוגמא כאן מופיעות החיות שנמצאות בבסיס הנתונים (הזמני, אתם תזינו לפי הצרכים שלכם)-

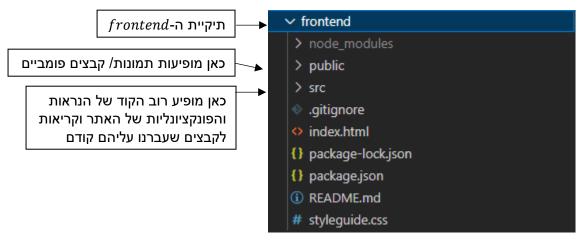


התיקייה השלישית היא תיקיית ה-routes.

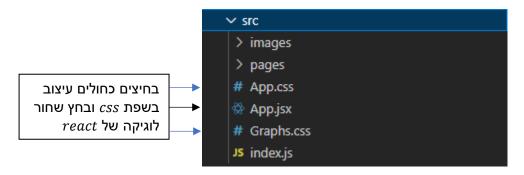


כל אחד מהקבצים בתיקייה הזאת מקבל קריאות מסוימות לשרת ומטפל בהן. לדוגמא בלחיצת כפתור נרצה ליצור גרף או ליצור סרטון עם תוויות אז נקרא לשרת עם בקשה והוא יקרא לתוכנית הפייתון המתאימה.

-frontend



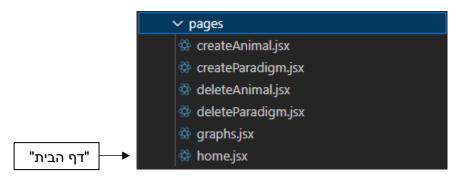
.src-נסתכל בתיקיית ה



התיקייה מכילה שתי תתי תיקיות וארבעה קבצים. נעבור עליהם.

ima.ges מכילה את הלוגו של האתר ואת הגרפים על מנת להוריד אותם למחשב.

-pages מכילה את כל הדפים של האתר.



<u>מיקומים של פרטים חשובים</u>

- קביעת רשת הנוירונים בה משתמשים ⊙

```
על מנת לקבוע מהי הרשת בה תרצו להשתמש לחצו על התיקיות בסדר הבא:
                           frontend \rightarrow src \rightarrow pages \rightarrow home.jsx
const [list, setList] = useState([]);
const [listBodyParts, setListBodyParts] = useState([]);
const [showModal, setShowModal] = useState(false);
const [selectedOption, setSelectedOption] = useState('');
const [isButtonDisabled, setIsButtonDisabled] = useState(true);
const [showBodyPartsModal, setShowBodyPartsModal] = useState(false);
const [selectedBodyPartOption, setSelectedBodyPartOption] = useState('');
let config_path = 'C:\\Experiment18-Tester18-2024-02-29\\config.yaml'
  const toggleModal = () => {
      setShowModal(!showModal);
      בתוך הקובץ home.\, jsx השורה המודגשת היא השורה שקובעת את רשת הנוירונים. השורה מכילה
                                                     את המיקום של קובץ הקונפיגורציה של הפרויקט.
                                                איך מוצאים את קובץ הקונפיגורציה של רשת נוירונים?
      בתוך התיקייה שנוצרת לכם באימון רשת נוירונים חדשה (נפרט לגבי אימון חדש בהמשך) נוצר באופן
                                  אוטומטי קובץ קונפיגורציה. לשם המחשה, נשים 🧡 למבנה התיקייה:
      Experiment18-Tester18-2024-02-29 חיפוש 🗸 🗸
                                                       < Experiment18-Tester18-2024-02-29 < Windows-SSD (C:) < מחשב זה
                        גודל
                                                תאריך שינוי
                                                                                  שם
                                                                          dlc-models
                               תיקיית קבצים
                                            29/02/2024 13:23
                                             03/03/2024 18:37
                                                                      evaluation-results 📜
                               תיקיית קבצים
                                             29/02/2024 13:23
                               תיקיית קבצים
                                                                         labeled-data 📜
                               תיקיית קבצים
                                             29/02/2024 13:23
                                                                       training-datasets
                                             03/03/2024 22:37
                               תיקיית קבצים
                                                                              videos
         ממופיע כמו שמופיע \backslash config. yaml של הקובץ סיומת של path כמו שמופיע
```

-labels-שינוי מספר הנקודות בסרטון עם ה \circ

backslash לכתוב backslash כפול (במקום / לכתוב backslash)!

על מנת לשנות את פרמטר ה-trailpoints כלומר את מספר הנקודות בפריים לחצו על התיקיות בסדר הבא:

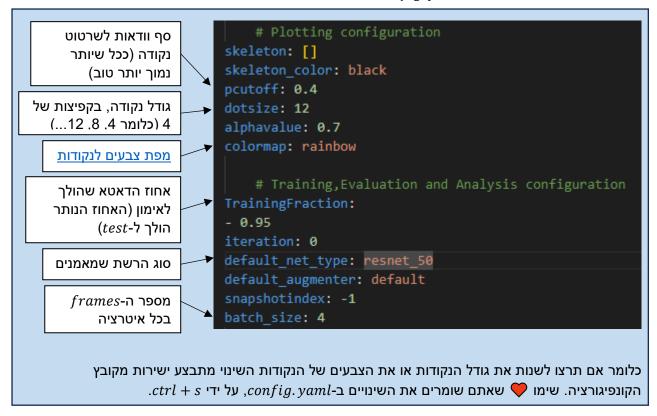
 $backend \rightarrow deeplabcut \rightarrow complete_network_code.py$

deeplabcut.create_labeled_video(config, [video_path], videotype=VideoType, trailpoints=5, save_frames = True) שנו את trailpoints למספר הרצוי. אם אתם רוצים מעקב של נקודה יחידה עבור כל איבר מחקו את הפרמטר שאחריו, בצורה הבאה:

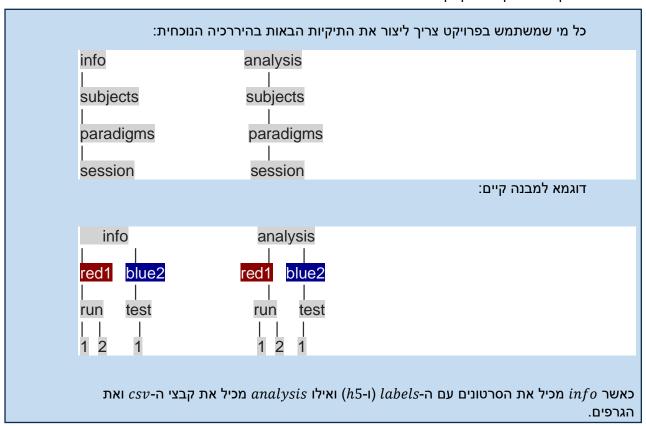
deeplabcut.create_labeled_video(config, [video_path], videotype=VideoType)

. בקובץVideoType בקובץ שנו את סוג הסרטון במשתנה VideoType בקובץ שנו את סוג הסרטון שהוקלט הוא לא

-config. yaml- הגדרות חשובות \circ



מבנה הקבצים ומיקום כל קובץ-



<u>יצירת רשת נוירונים חדשה</u>

מספר נקודות חשובות-

- 1. יש מספר פרמטרים בקבצים שיש לשנות, בהתאם למיקום במערכת הקבצים במחשב הלוקאלי ולמספר האיטרציות הרצוי, מיד נעבור על כולם.
- 2. מרגע ההרצה בטרמינל הריצה מתבצעת אוטומטית, שימו 💝 שהמחשב צריך להישאר פתוח על מנת לסיים את הריצה (ללא שינה/ כיבוי).
- יש אורך בהשמה ידנית של התוויות על חלקי ה-labelling לא מתבצע בצורה אוטומטית, יש צורך בהשמה ידנית של התוויות על חלקי napari.
- שלוודא "DeepLabCut כמו שראינו ב"התקנה על מחשב חדש" יש לוודא .4. פיוון שיש כאן שימוש ב-DeepLabCut בארנו ב"התקנה על מחשב חדש" יש לוודא שהאינטרפטר הנכון נבחר.

מצורפים חמישה קבצים בתוך תיקייה ליצירת רשת נוירונים חדשה (ובדיקה שלה):

mini_projects.py- הקובץ הראשוני ואותו יש להריץ על מנת לאמן רשת (השאר רצים באופן -mini_projects.py אוטומטי וקוראים אחד לשני. הקובץ עוזר באוטומציה של המערכת, הוא יוצר המון פרויקטים קטנים ומאחד אותם תחת פרויקט אחד. בצורה הזאת אין צורך בלכתוב תגובות ישירות של yes לטרמינל. על מנת להפעיל את התוכנית פתחו טרמינל חדש כמו ב"הרצה של פרויקט" רק עם פקודת על מנת להפעיל את התוכנית פתחו שתריץ את התוכנית.

הפרמטרים שצריך לשנות בקובץ:

```
DIR = "D:\\testing_videos_new" # for creating a new project for all files

TEMP_DIR = 'C:\\neural_network1' # temp directory for all mini projects

ZERO = 0

ONE = 1

MINUS_ONE = -1

PARADIGM = "Experiment18" # name of paradigm

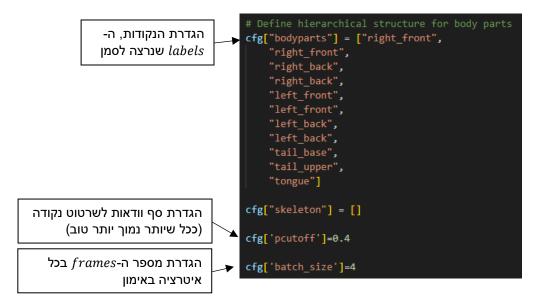
TESTER = "Tester18" # name of the experimenter

FILES = os.listdir(DIR)

count = ONE
```

תוכנית של "yes" ממש כותב שורות קוד של המילה " $say_yes.bat$ תוכנית של המינית של המילה " $frames_from_mini_projects.py$ שיוציא עשרים למיני פרויקט ל- $frames_from_mini_projects.py$ מסרטון.

main_project.py- הקובץ שנקרא לאחר מכן מקבל כבר את הקובץ הסופי, את הפרויקט עצמו. הוא -main_project.py עושה מודיפיקציה לקובץ הקונפיגורציה (config. yaml) ומגדיר בו מספר פרמטרים:



כמובן שניתן לגשת לערכים נוספים ולשנות אותם כבר בשלב האימון אך הפרמטרים שלא נמצאים כמובן שניתן לגשת לערכים מאומנת (ראו הגדרות חשובות ב-config.yaml).

עבור הפונקציה הזו-

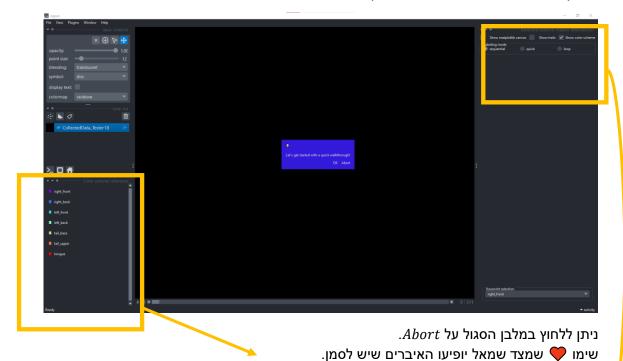
deeplabcut.train_network(path_config_file, shuffle=shuffle, displayiters=DIS_ITERS, saveiters=SAVE_ITERS, maxiters=MAX_ITERS)

עריכת הפרמטרים קריטית לתוצאת האימון של רשת הנוירונים. כרגע הרשת שומרת מידע כל 100 איטרציות ורצה במשך 75000 איטרציות אך הנתונים הללו ניתנים לשינוי.

רמו הקובץ שמופיע בפרויקט (ראו "**תוכן הקבצים**"), למקרה שתרצו ליצור -complete_network.py סרטונים עם labels מחוץ לפרויקט. שימו ♥ שצריך לשנות כאן את הפרמטרים של קובץ הקונפיגורציה ושל מיקום הסרטונים שתרצו לנתח.

<u>עבודה עם napari</u>

החלון ייפתח לכם מעצמו לאחר מספר דקות מתחילת ההרצה.



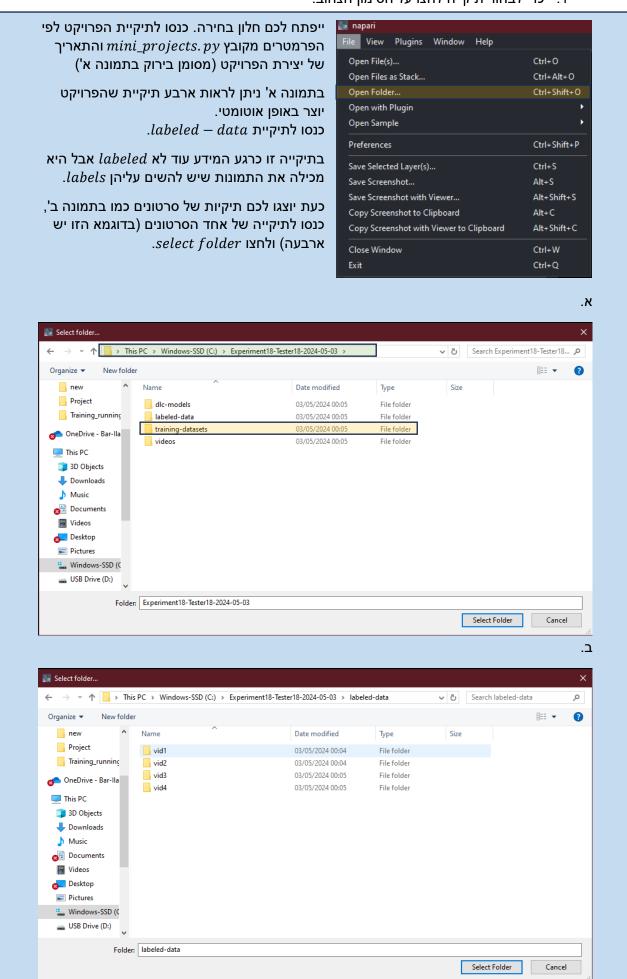
על מנת להתחיל אתם נדרשים לבחור תיקייה מהפרויקט. כל תיקייה שתבחרו מכילה 20 frames על מנת להתחיל אתם נדרשים שאיתם אתם מאמנים את הרשת).

תצטרכו לחזור על השלבים הבאים עבור כל תיקייה (חוץ מפתיחת התוכנית, בחירת התיקייה הראשונה, בה יש החרגה כיוון שהתוכנה נפתחת אוטומטית עם קובץ הקונפיגורציה ולא תצטרכו את שלב 2).

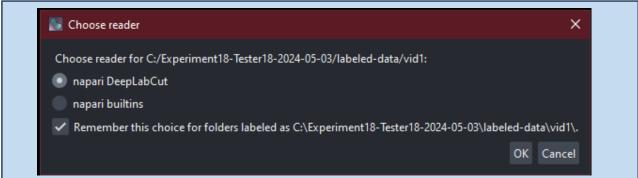
. בנוסף וודאו שאתם על מצב loop להשמה קלה יותר של הנקודות

משמאלכם מעל רשימת האיברים ניתן לשנות את הפרמטרים, הם מוגדרים בהתחלה אוטומטית לפי קובץ הקונפיגורציה (config.yaml).

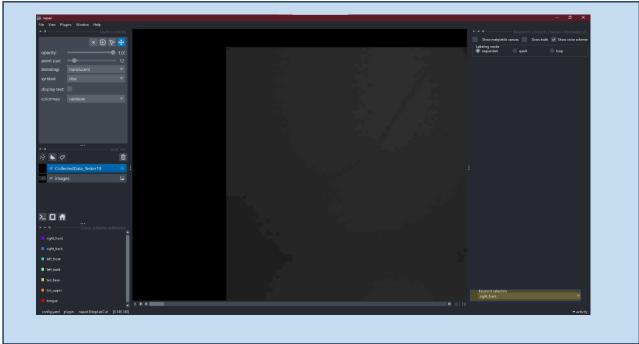
1. כדי לבחור תיקייה לחצו על הסימון הצהוב:



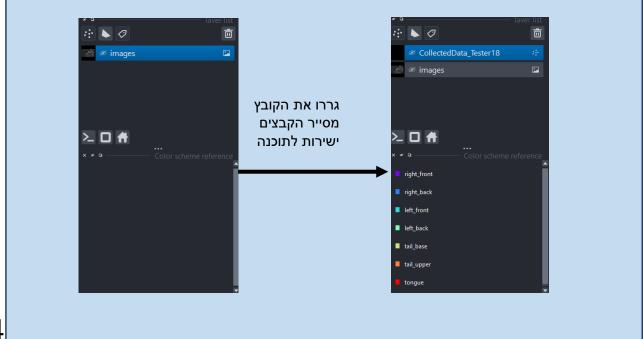
.OK בחלון ולחצו על $napari\ DeepLabCut$ בחלון ולחצו על 2.



3. כעת יופיעו התמונות שממוספרות מתמונה 0 עד תמונה 19 (20 סך הכל). על מנת להקטין את התמונות לחצו על החלק האמצעי בעכבר וגללו אותו לשינוי הזום.



config.yaml את בפעם השנייה ואילך בכל פעם לאחר שתבחרו תיקייה תצטרכו להוסיף את 4

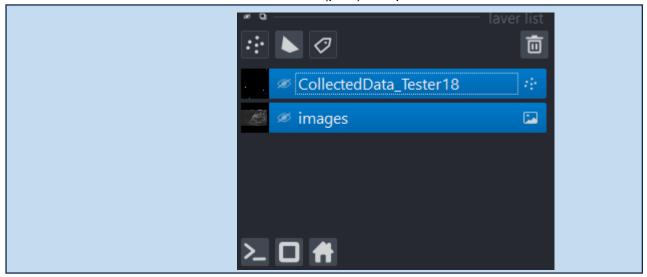


-labels שימו לב לכלים שבהם תשתמשו ל-5.



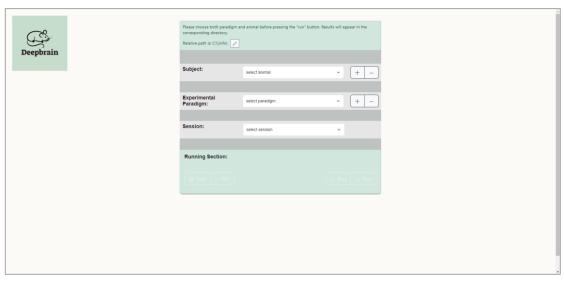
כמה נקודות פחות טריוויאליות:

- למחיקת נקודה סמנו אותה עם הכפתור השני מימין ורק לאחר מכן יתאפשר לכם ללחוץ ולמחוק.
 - . ניתן לדלג על סימון label, אם האיבר לא מופיע בתמונה. \circ
- ס בחירת ה-label הנכון מתבצעת מימין (מודגש בצהוב בסעיף 3). אם דילגתם על סימון label מסוים התוכנה תחזור אליו באופן אוטומטי ולכן שימו tabel כתוב לפני label כתוב לפני שאתם מסמנים אותו על התמונה.
- אם העכבר את מה-labels של הסרטון סמנו עם העכבר את labels היימתם לסמן את כל ה-labels שתי השכבות ולחצו על סימון הפח (מימין).



7. בצעו את כל השלבים שוב ושוב עד למעבר על כל תיקיות הסרטונים ולאחר מכן סגרו את התוכנה. הקוד ימשיך באופן אוטומטי עד לסיום.

<u>User Interface-עבודה עם ה</u>



ברוכים הבאים ל-*Deepbrain*! דרך האתר תעשו את ניתוח הנתונים העיקרי. נעבור על כל אחד מהחלקים בו.

:relative path- קביעת

ייתכן ולאתר יהיו מספר משתמשים עם נתונים שונים. עבור כל משתמש תהיה היררכיית התיקיות העכן ולאתר יהיו מספר משתמשים עם נתונים שונים. info (ו-h5) ואילו בחלק "מיקומים של פרטים חשובים". info יכיל את הסרטונים עם ה-csv ואת הגרפים.

לכן עבור כל user חשוב שישנה את ה-path כך שיתאים למיקום הקבצים שלו.



."info" הנבחר יכלול בתוכו את המילה path-ה

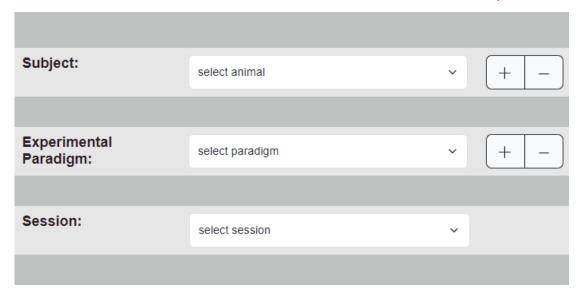
?path-איך עורכים את

בלחיצה על כפתור העיפרון ייפתח לכם חלון לעריכה. שימו 💝 שעד שלא לחצתם על לחצן	Change relative path for videos $\qquad \qquad \times$
השליחה ה- path לא ישתנה.	C:\\info\
כפי שנכתב ב" מיקומים של פרטים חשובים "	
בתוך תתי התיקיות של התיקייה $\inf o$ יהיו הסרטונים המוקלטים אותם תרצו לנתח.	

path-סגרתי ופתחתי את התוכנית. האם אני צריך לשנות את ה

לא. התוכנית תזכור את המיקום האחרון בו השתמשתם. אבל חשוב להשים לב שמדובר במיקום הנכון אם מספר סטודנטים עובדים על התוכנה.

<u>בחירת סרטון לניתוח:</u>



הבחירה עצמה מורכבת משלושה חלקים, לפי היררכיית התיקיות.

עבור כל חיה/ פרדיגמה חדשים יש להוסיף את השמות כפי שמופיעים בשם התיקיות (ע"י לחצן ה-+ כפי שיתואר בהמשך). אם חיה/ פרדיגמה אינם רלוונטיים יותר לניתוח יש להסיר את השמות (ע"י לחצן ה- - כפי שיתואר בהמשך).

שימו 🧡 שכיוון שהמערכת עובדת חלקית בלבד מול מערכת ניהול הקבצים שבמחשב, כאשר חיה או פרדיגמה נמחקים הנתונים שלהם לא נמחקים. את המחיקה הזו יש לבצע ידנית במערכת הקבצים.

הוספה/ מחיקה של חיה ופרדיגמה (הדגמה עם חיה)

Please fill the fields below:		
Name of animal:		
Name with letters and digits		
	B	

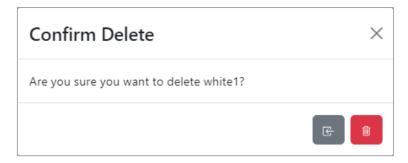
להוספת חיה (לחיצה על מקש ה- + ליד שדה החיה) יש להקליד את שם החיה. כיוון שהחיות unique בשם ברגע שתנסו ליצור חיה עם שם קיים תקבלו הודעת שגיאה.



כך ימנעו מכם כפילויות וחילופי מידע לא נכונים.



למחיקת חיה יש לבחור את החיה שרוצים למחוק.



ברגע שתשלחו את הבחירה שלכם תופיע חלונית שתשאל האם אתם בטוחים. לחיצה כאן היא סופית ותביא למחיקה של החיה מבסיס הנתונים.

?אין הוספה/ מחיקה session-למה ל-

השדה הזה נקבע בהתאם למערכת הקבצים. התוכנה מחפשת את ה-path (האם קיים) ואם כן מחזירה את רשימת תתי התיקיות של ה-sessions.

יש לבחור את שלושת השדות. על מנת לנתח את הקבצים המסלול (path) צריך להיות קיים ושיהיו בו סרטונים לניתוח. רק אז ייפתח סרגל ה-*Running Section*.



כפי שניתן לראות מסלול התיקייה הנבחרת מופיע אוטומטית. נעבור על הכפתורים בסרגל.

:labels יצירת סרטונים עם

ויוצרת חוצרת שתלחצו על כפתור ה-Run התוכנה מנתחת את הסרטון המקורי בעזרת Run התוכנה מרכבת סרטון עם labels וקובץ h5 לניתוח הנתונים של תנועת העכבר.

בכל תיקייה של trial יכולים להיות מספר סרטונים. עבור כל סרטון בתיקייה שכבר נותח התוכנית מזהה שנותח וממשיכה.

שימו 🧡- התוצאות של הסרטונים נשמרות באותה תיקייה ממנה הסרטונים נקראו.

אם תרצו לעצור את ההרצה ויצירה של הסרטון המנותח, תוכלו בכל שלב (לפני סיום הריצה) ללחוץ על כפתור ה-Stop.

:csv שמירת המידע בקבצי

ברגע שתלחצו על כפתור ה-Save המידע נשמר בשלושה קבצי אקסל שונים- קובץ בו יש מידע עבור המיקום, קובץ עם מידע על מהירות וקובץ למידע על תאוצה. תוכלו להשתמש בנתונים הללו ליצירת גרפים נוספים.

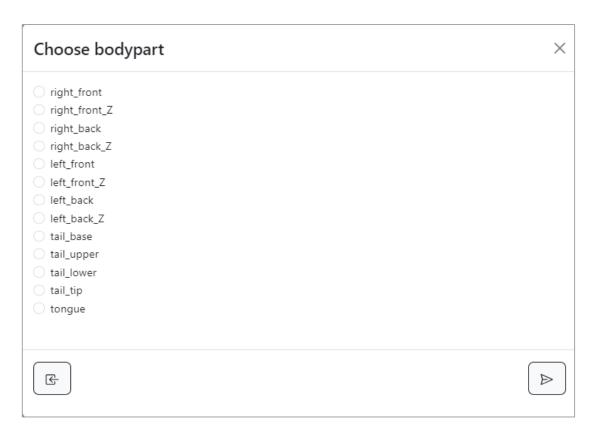
שימו *- המידע על התנועה נשמר באותו מיקום אבל תחת תיקיית analysis.* למידע נוסף ראו "מיקומים של פרטים חשובים".

יצירת גרפים:

-פרוע שתלחצו על כפתור ה-Plot ייפתח לכם חלון נוסף

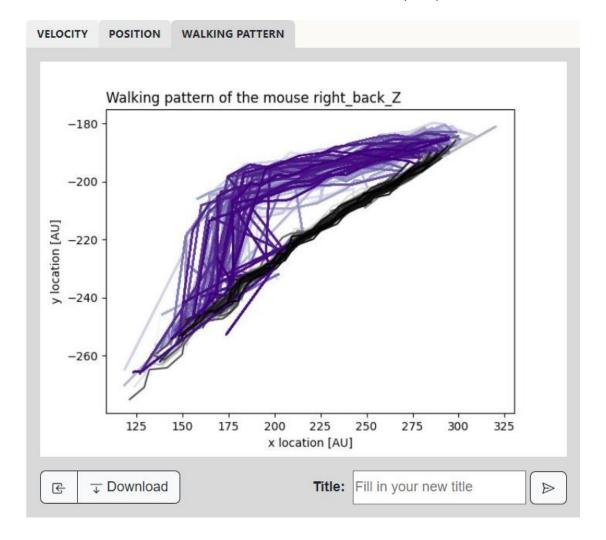


למקרה שקיים יותר מסרטון אחד לניתוח בתוך הסשן. סמנו את הסרטון אותו תרצו לנתח. לאחר מכן ייפתח לכם עוד חלון-



. כעת בחרו את חלק הגוף אותו תרצו לנתח לפי $config.\,yaml$ הנתון

המערכת יוצרת שלושה גרפים- גרף מהירות, גרף מיקום וגרף דפוס הליכה של העכבר (דפוס תזוזה אם מדובר באיבר שאינו כף רגל).



נעבור על החלקים השונים במערכת-

VELOCITY POSITION WALKING PATTERN

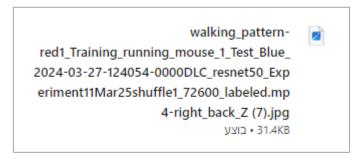
ראשית, לניווט בין הגרפים לחצו על שמות הגרפים ב-tabs. הלחיצה תציג לכם את הגרף הרלוונטי.

Title: Fill in your new title

שנית, לשינוי כותרת הגרף אין צורך בייצור מחדש של כל הגרפים. מלאו את הכותרת המתאימה ולחצו על לחצן השליחה. אם התוכן יהיה תו רווח (רווח אחד בלבד!! שימו ששבור יותר מרווח בודד המערכת תוציא שגיאה ולכן לא תעדכן את הגרף) המערכת תייצר לכם גרף ללא כותרת.



להורדת הגרף הספציפי לחצו על כפתור ההורדה והגרף יישמר לכם במיקום הרלוונטי המערכת הקבצים.



שם הגרף מורכב מסוג הגרף, הנבדק, הפרדיגמה, מספר הסשן, שם הסרטון והאיבר ששורטט.

אם תרצו לשנות את שלושת הגרפים שמוצגים באופן יותר קיצוני מאשר הכותרת בלבד, מוזמנים לשנות את קובץ *analyze.py* כפי שהוסבר עד כה. קחו בחשבון שאם תשנו את הלוגיקה עצמה ולא את הגרפים ייתכן ותקבלו שגיאה. (לדוגמא אם תוסיפו/ תחסירו גרף).

(analyze.py מצורפים גם הקבצים של ניתוח המידע בצורה נפרדת מהקוד של הפרויקט (כולל ניתוח המידע בצורה נפרדת החודת גרף). גם עבורם קיים גיבוי!

אם תרצו להריץ אותם בצורה נפרדת חזרו על "**הרצה של הפרויקט**" אך במקום פתיחת שני $python - i \ analyze.py$ כתבו $npm \ start$ $cd \ backend/$ טרמינלים פתחו אחד, ובמקום $python - i \ l$ לדוגמא (כלומר $python - i \ l$).

סיימנו לעבור על כל רכיבי המערכת

שגיאה במערכת

מה נעשה כאשר בכל זאת יש שגיאה במערכת (למרות שהמערכת אמורה לטפל בכל השגיאות)?

- בדקו האם השגיאה נובעת משינוי שעשיתם בקוד. אם כן, תוכלו לשחזר את הקוד המקורי
 שיישמר אצלכם במיקום מיועד במחשב.
 - בדקו האם שתי המערכות שהפעלתם בטרמינל פועלות, אם לא, חזרו על "הרצה של הפרויקט" באופן מלא או חלקי.
 - במקרה ושני הדברים לא עובדים ייתכן שהשגיאה תופיע על המסך באחת משתי דרכים ישירות על המסך- (במקרה הזה באופן יזום חלק מהקוד בהערה והוא חסר)

```
Compiled with problems:

ERROR
[eslint]
src\pages\home.jsx
Line 598:93: 'handleSaveChanges' is not defined no-undef

Search for the keywords to learn more about each error.
```

:console ולאחר מכן inspect או על ידי לחיצה על לחצן ימני עכבר ועל כפתור בדיקה או

```
react-dom.development.js:18694
error occurred in the <Home> component:
      at Home (
  http://localhost:3000/static/js/bundle.js:2244:84
      at RenderedRoute (
  http://localhost:3000/static/js/bundle.js:47037:5
      at Routes (
  http://localhost:3000/static/js/bundle.js:47728:5
      at div
      at App
      at Router (
  http://localhost:3000/static/js/bundle.js:47662:15
      at BrowserRouter (
  http://localhost:3000/static/js/bundle.js:45642:5
  Consider adding an error boundary to your tree
  to customize error handling behavior.
  Visit https://reactjs.org/link/error-boundaries
  to learn more about error boundaries.
```

כפי שניתן לראות גם כאן כתוב בדיוק איפה בקוד התרחשה השגיאה.

אם השגיאה היא בחוסר הצגה של הגרפים, כנסו ל- $frontend \rightarrow public$ ומחקו את שלושת שיש למחוק את (output1.jpg, output2.jpg, output3.jpg). שימו שיש למחוק את התמונות בתיקייה זו בלבד ורק את התמונות בתיקייה!

<u>(documentation) דוקומנטציה</u>

מסרטון: frames מסרטון

נשמע שמספר ה-frames תלוי ברעש שיש ב-data. עבור data רועש יותר מספר ה-frames מעבדות רבות השתמשו בכ-25 frames (במאמרים נראה שבין 20 ל-30, חלק גדול השתמשו ב-25) לסרטון לא רועש (תנאי מעבדה, כפי שמתקיים במקרה שלנו).

כתלות באורך הסרטון- לא נמצאה התייחסות לאורך הסרטון בהתאם למספר ה-frames שנלקחו. חלק מהמאמרים השתמשו בסרטונים של חצי שעה, חלק בסרטונים של מספר דקות וחלק ב45 שניות בממוצע וכולם השתמשו בכ-frames לסרטון בלי קשר לאורך הסרטון.

הייתה התייחסות לעובדה שהעדיפות היא - $Frames\ vs.\ videos$ בנוסף, באתר של - $Frames\ vs.\ videos$ למספר קטן של תמונות מכל סרטון מאשר מספר גדול של תמונות ממעט סרטונים.

?עדיפים frames אילו

לפי מאמר שמתייחס גם לסוגיה הזאת, האפשרויות הן להביא frames שנבדלים אחד מהשני ומייצגים זוויות שונות, או לנתח אותם ולחשב את ה-MPE או לקחת רנדומית. החישובים שווים בערך לדגימה יוניפורמית כלומר העובדה ש-DeepLabCut דוגם רנדומית לא משפיעה על איכות התוצאות לרעה.

:כלי שיחליף את napari בצורה אוטומטית

נכון לרגע זה כל המאמרים שנסקרו בחרו את ה-frames ידנית ולא השתמשו בכלי אוטומטי, כלומר אם קיימים כלים מתאימים בשוק הם לא מתאימים או לא נבחנו ונבדקו במספר רב של ניסויים. לכן הפרויקט ישתמש בהגדרה ידנית של napari.

:Track method

Ellipse Tracking: מומלץ ברוב המקרים. מתאים למעקב אחר פיצ'רים עם צורות או כיוונים מורכבים, כגון חלקי גוף או אובייקטים שיכולים להיות מיוצגים היטב על ידי אליפסות. מעקב אליפסה מתאים אליפסות לתכונות שזוהו בכל פריים, ומספק גמישות רבה יותר בלכידת הצורה והשינויים בכיוון של התכונות לאורך זמן.

מעקב גמיש אחר דברים מוגדרים.

Box Tracking: מומלץ לפרויקטים ללא סמן חד-נקודתי (ma). מתאים למעקב אחר תכונות של נקודה אחת שאין להן צורה או כיוון מוגדרים, כגון מיקום סמן בודד או נקודת עניין בסרטון. מעקב אחר תיבות מתאים לתיבות תוחמות סביב התכונות שזוהו בכל פריים, ומספק דרך פשוטה וישירה יותר לעקוב אחר המיקום של מאפיינים חד-נקודתיים.

מעקב ספציפי אחר דברים לא מוגדרים (נקודה אחת לא מוגדרת למשל).

מסקנות מההרצות:

מינימום איטרציות בשביל להשיג תוצאה סבירה- 5000-10000. בשביל תוצאה טובה -15000 מינימום איטרציות בשביל להשיג תוצאה סבירה- 30000 לפחות.

.0.4 ערכים גבוהים עדיפים, ערך שנבדק ונראה שטוב -pcutoff