

NAS-DIP-pytorch

basé sur ce dépôt git:

<https://github.com/YunChunChen/NAS-DIP-pytorch>

Et sur le papier suivant:

<https://arxiv.org/pdf/2008.11713v1>

Installation:

Le projet datant de 2020, il est nécessaire de mettre à jour le code. J'ai aussi eu à modifier le code de sorte à ce qu'il soit plus agréable à utiliser.

J'ai tout d'abord mis à jour les importations de scikit: comme le code date d'il y a approximativement 5 ans, un imports est devenu obsolète et nécessitait d'être changé.

```
from skimage.metrics import peak_signal_noise_ratio as compare_psnr
```

au lieu de:

```
from skimage.measure import compare_psnr
```

J'ai aussi eu à ajouter du code pour faciliter le chargement des fichiers dans le code: Les images ont plusieurs canaux dépendant de leurs modes (en RGB elles en ont 4, en RGBA 2 et en L une), or le code ne prenait en compte que les images avec 1 channel dans les réseaux de neurones. J'ai donc dû adapter:

```
mode = img_pil.mode
if mode == 'RGB':
    channels = 3
elif mode == 'RGBA':
    channels = 4
```

```
elif mode == 'L':
    channels = 1
else:
    channels = None
```

```
if args.net == 'default':
    from models.skip import skip
    net = skip(num_input_channels=args.input_depth,
               num_output_channels=channels,
```

En l'état, le code générerait automatiquement des masques de bernouilli:

```
img_mask      = get_bernoulli_mask(img_pil, 0.50)
img_mask_np   = pil_to_np(img_mask)

img_masked    = img_np * img_mask_np
mask_var      = np_to_torch(img_mask_np).type(dtype)
```

Ce qui n'était pas utile car nous voulions utiliser nos propres masques. J'ai donc ajouté du code pour prendre cela en charge:

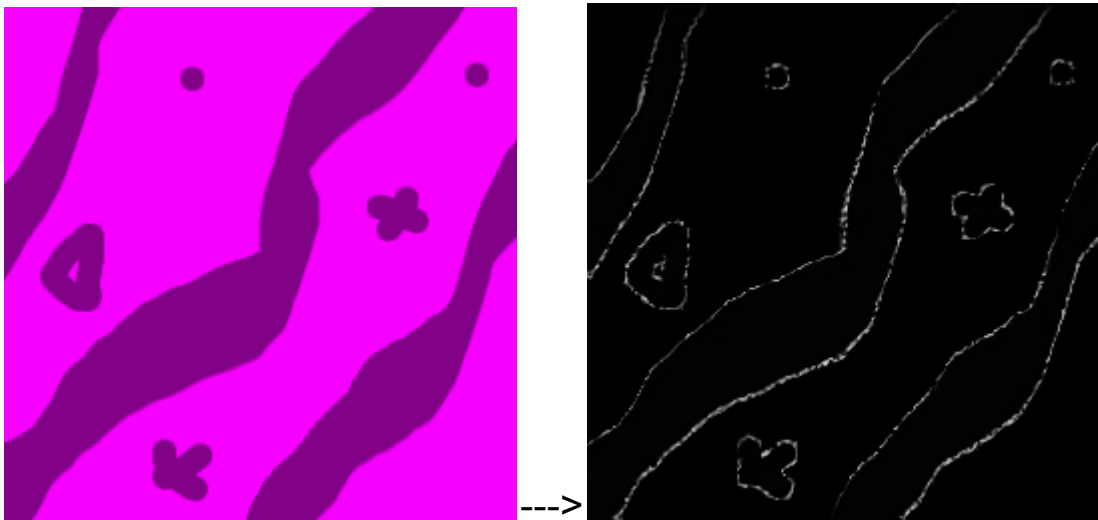
```
mask_img = Image.open('data/inpainting/yello_mask_GT.png').convert('L')
if mask_img:
    img_mask_np = np.array(mask_img)
    print("Dimensions du masque (mask_np) :", img_mask_np.shape)
    img_mask_np =
nn.ReflectionPad2d(1)(np_to_torch(img_mask_np))[0].numpy()
    #img_mask_np = img_mask_np.astype(np.float32) / 255.0
else:
    img_mask      = get_bernoulli_mask(img_pil, 0.50)
    img_mask_np   = pil_to_np(img_mask)

img_masked    = img_np * img_mask_np
mask_var      = np_to_torch(img_mask_np).type(dtype)
```

Après avoir effectué ces changements, j'ai débuté ma session de test.

Test #1

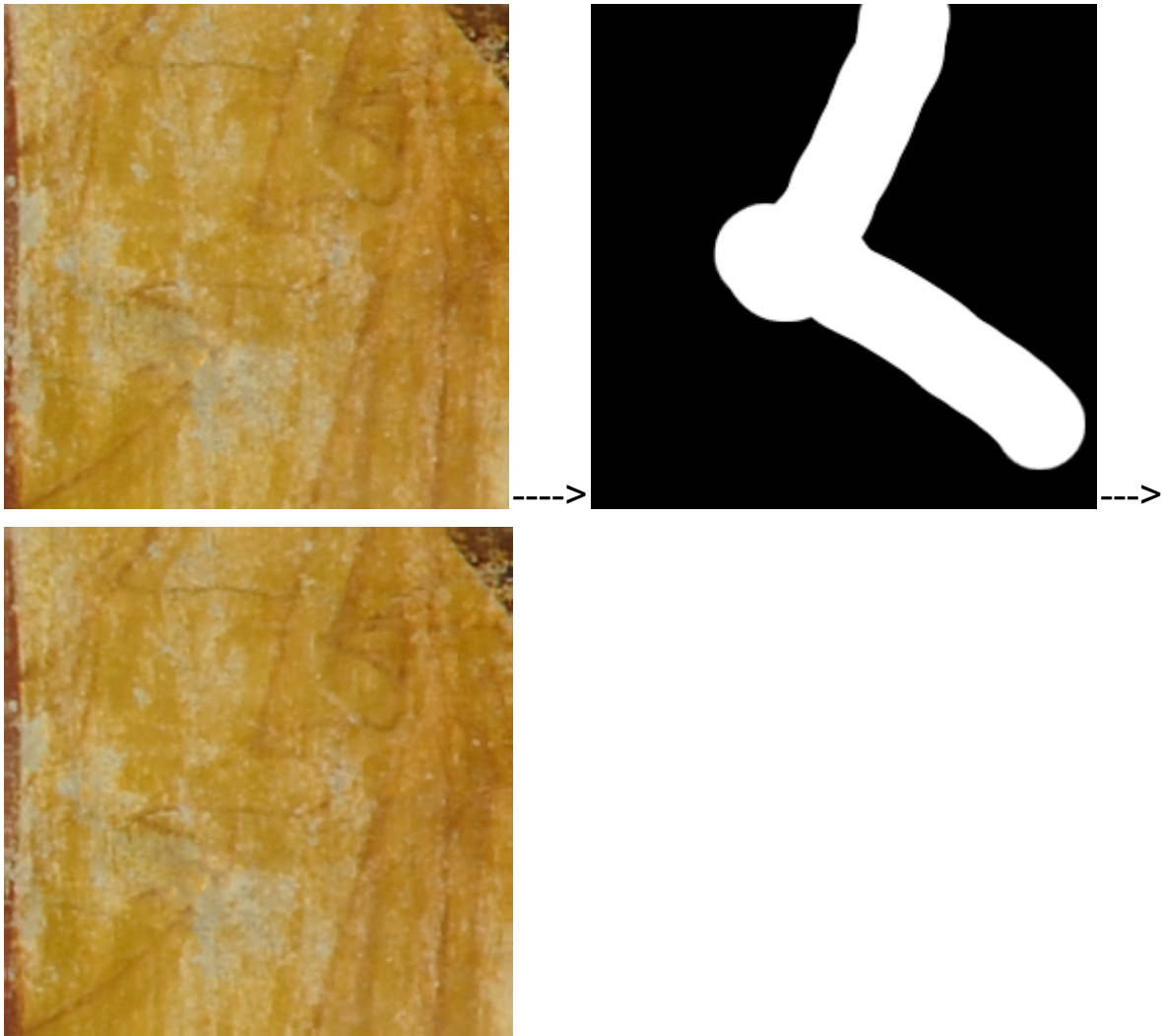
à cet instant, je n'avais pas encore compris le fonctionnement du modèle. J'ai donc juste tenté de l'utiliser avec les masques générés automatiquement et j'ai observé les rendus.



Ce résultat s'explique par le fait que l'image, lorsqu'elle fût chargée, n'avait qu'un seul canal.

Test #2

J'ai ensuite commencé à utiliser des masques fait à la main



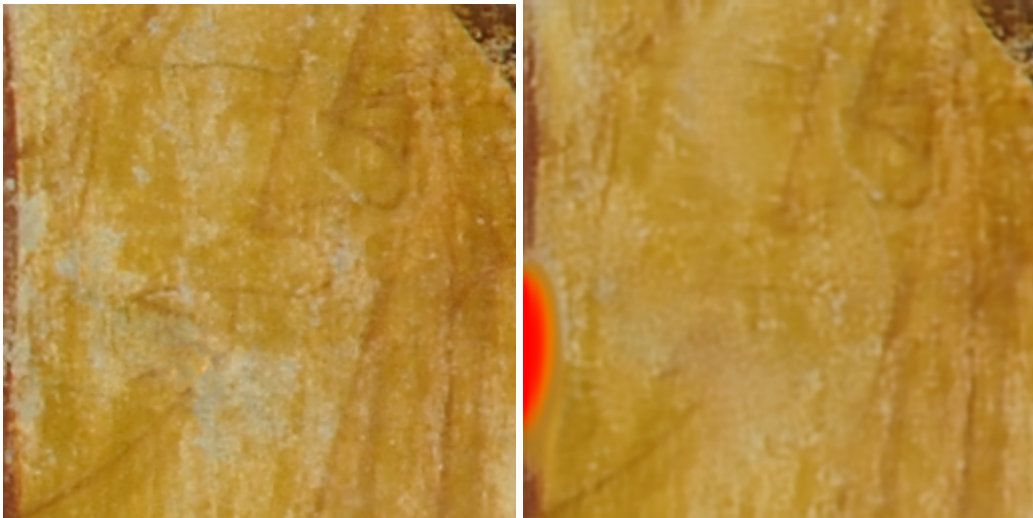
Comme on peut le voir ici, le masque inversé (utilisé dans le projet ResShift) ne donne aucune différence. J'ai donc utilisé les masques utilisés de base.

Test #3

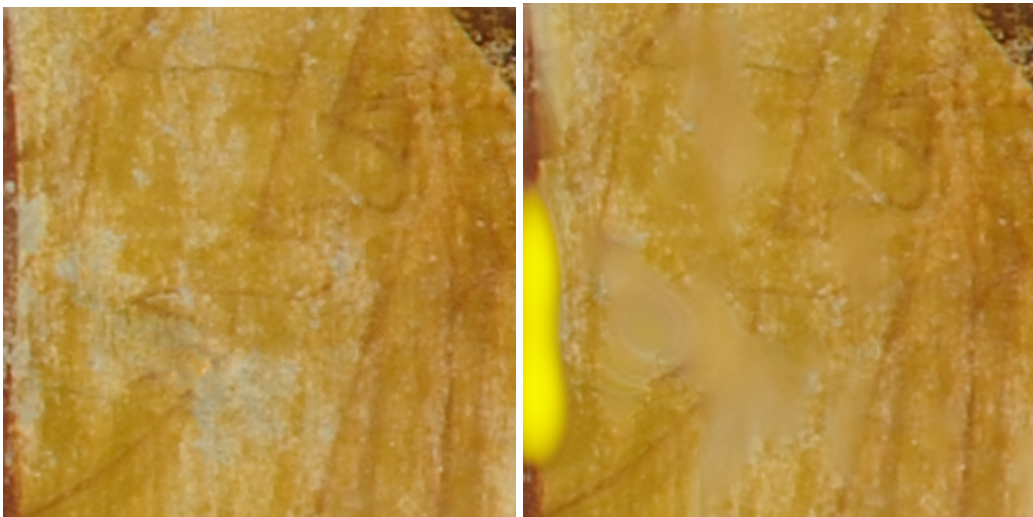
C'est à ce point que je me suis rendu compte que ce code nous offrait plusieurs options de réseaux de neurones. Jusque là, j'utilisais le réseau par défaut (un réseau en U). Il y avait aussi l'option d'utiliser un NAS (expliqué dans le papier) et un Multicast.

J'ai aussi compris les différents arguments utilisables dans ce réseau.

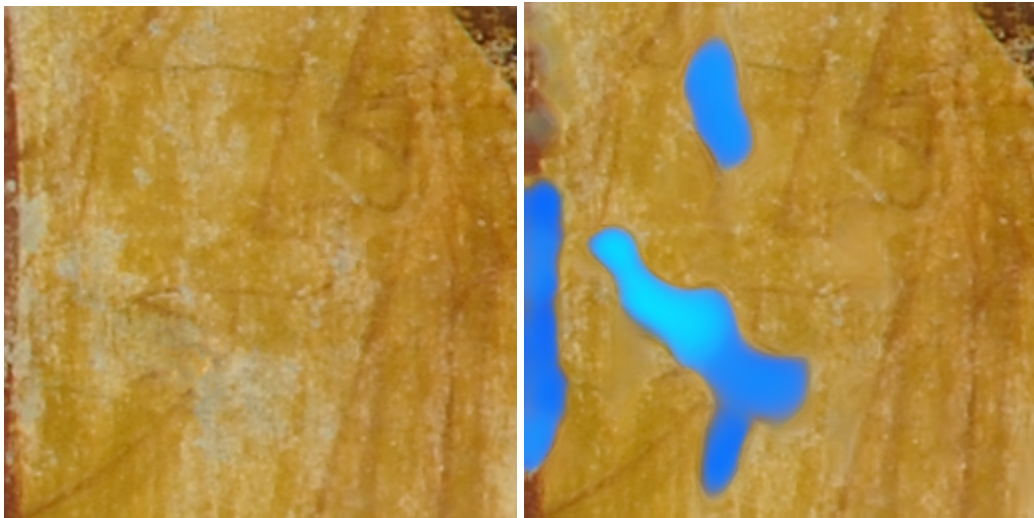
Test #4: $i_NAS = 10$



Test #5: $i_NAS = 5$



Test #6: $i_NAS = 100$



Test #7: $i_NAS = 200$ $num_iter=20000$



Ce résultat est le meilleur que j'ai obtenu.

voici ci-dessous le tableau des arguments conseillés pour faire tourner le script du code:

Paramètre	Valeur conseillée	Pourquoi c'est important
<code>--optimizer</code>	<code>adam</code>	Stable et efficace sans dataset
<code>--num_iter</code>	<code>15000</code> à <code>20000</code>	Permet reconstruction fine sur fresques complexes
<code>--lr</code>	<code>0.0005</code> à <code>0.001</code>	Petit pas pour pas rater les détails
<code>--noise_method</code>	<code>noise</code>	Fonctionne bien pour tous les cas
<code>--input_depth</code>	<code>32</code> ou <code>64</code>	Plus = plus de détails, mais + lourd
<code>--batch_size</code>	<code>1</code>	Obligatoire (image par image)
<code>--random_seed</code>	<code>42</code>	Pour garder des résultats reproductibles
<code>--net</code>	<code>NAS</code>	Meilleure qualité globale pour restaurer les fresques
<code>--i_NAS</code>	<code>10</code> , <code>50</code> , <code>100</code>	Archis NAS bien testées, éviter les bizarres (249–251)
<code>--reg_noise_std</code>	<code>0.01</code> ou <code>0.03</code>	Moins si le masque est propre, plus si la fresque est bruitée
<code>--save_png</code>	<code>1</code>	Sauvegarde automatique des résultats visuels