

Universidad de Guadalajara

Centro universitario de ciencias exactas e ingenierías

Sistemas inteligentes

Impartida por: M.C JOSE DE JESUS HERNANDEZ BARRAGAN

Actividad 4

Detección de colores con Red Neuronal MLP

Realizada por: OMAR BARUCH MORON LOPEZ

OBJETIVOS

El objetivo de esta práctica es realizar por medio de una red neuronal MLP (perceptrón multicapa) la clasificación de colores, gracias al sensor de TCS230 que convierte el color en frecuencias medibles.

Desarrollo:

Por medio del sensor TCS230 se obtiene la configuración RGB por medio de 3 frecuencias, en nuestro caso cada frecuencia será una entrada de nuestra red neuronal como se muestra en la siguiente imagen:

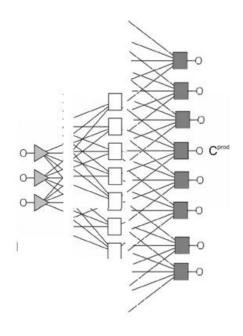


Ilustración 1: Estructura Neuronal Implementada

En esta estructura consideraremos a las entradas como los parámetros "R" "G" "B" y a las neuronas de salida como cada color que clasificara.

En el anexo podemos ver el set de entrenamiento utilizado y se puede ver la composición RGB de cada prueba de color utilizada.

La detección de la frecuencia que as u vez se parametrizaba entre 1 a 255 se programó por medio de la IDE de Arduino con el código anexo 4 y por medio del puerto serial se obtenían los datos en Matlab con el código anexo 2. Y así se podía obtener el RGB que leía el sensor a cada color.

Resultados

Como resultado del entrenamiento con:

Capas ocultas = 7

Aprendizaje=.8;

Iteración=10,000

Se obtuvieron los siguientes errores en cada neurona de salida o en otras palabras en la detección de cada color.

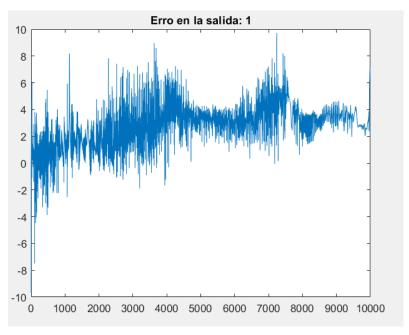


Ilustración 2:Color Blanco

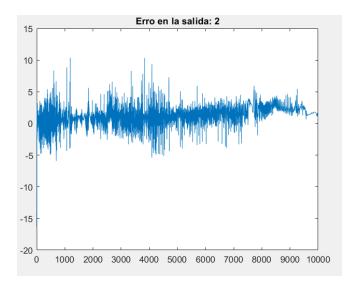


Ilustración 3:Color Verde

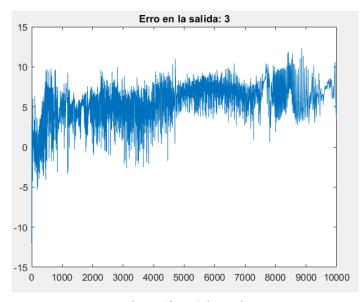


Ilustración 4: Color Azul

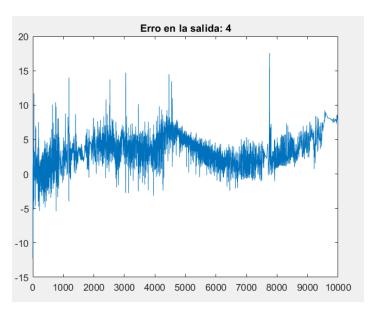


Ilustración 5: Color Cyan

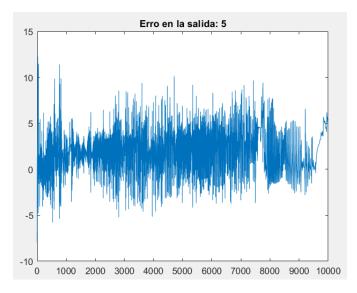


Ilustración 6: Color Negro

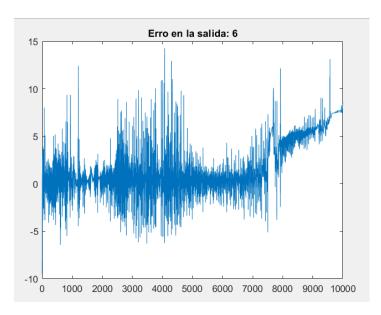


Ilustración 7: Color Amarillo

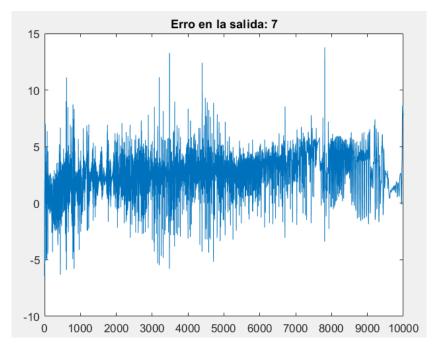


Ilustración 8:Color Rojo

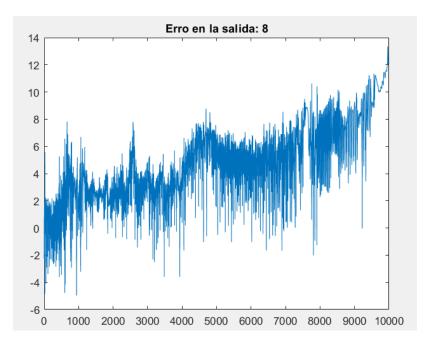


Ilustración 9: Color Morado

Análisis y conclusión:

En usa red neuronal de 3 entradas se complica un poco más poder analizar el clostring de los colores, además de necesitar muchas más muestras para el set de entrenamiento.

Para temas de análisis neuronal con datos censados es importante considerar el ambiente en donde se realiza el set de entrenamiento y la cantidad de muestras, ya que si se entre en un mismo ambiente la red neuronal solo servirá para esas mismas circunstancias de iluminación o ambiente. A su vez es muy importante también en este caso considerar la distancia a la que se censaba cada muestra.

Código [Anexo 1] ENTRENAMIENTO

```
%% MLP
clear all; clc
%% Entrenamiento
close all; clear all; clc
sigmoide = @(v) 1./(1+exp(-v)); %Para poder hacer calculos matriciales con ella
xd = [23 19 20 21 22 18 19 20 19 17 22 19 22 24 25 23 26 26 27 28 27 54 47 65 39 48 49
51 53 47 55 51 65 69 45 52 54 56 62 53 49 54 32 52 39 47 43 46 42 45 57 57 82 60 74
63 68 65 60 46 58 51 65 53 67 52 66 53 63 45 52 52 59 60 56 63 66 72 87 65 111 107 142
```

viernes, 27 de marzo de 2020 Robotics student of the University of Guadalajara

```
143 103 125 130 120 138 117 96
             120 110 107 96 101 136 145 143 123 71
     60
      57
        60
          65
            60
             39 35 51
                  58
                    60 62 54 65 72 82
                               80
                                78
                                    56
 52 48
     60
      65
        57
          51
            52
             54 55
                 53 52 59 120 106 117 125 101 112 123 110 127
                 109;
102 130 91 83
      100 88
         115 119 100 85
  40 28 31 34 37 30 31 34 30 28 36 30 35 38 40 33 40 42 43 46 42 72 75 90 56 70 70
71 76 63 77 71 89 91 60 71 72 71 84 73 49 63 39 62 51 56 53 56 50 51 78 79 105 87 100
86 85 90 89 57 69 69 73 60 77 65 78 74 74 63 67 62 85 78 78 83 80 85 87 90 155 169 194
193 156 162 172 140 183 167 150 176 176 150 138 105 165 192 177 164 120 100 110 105
                 86
123 100 111 116 110 107 110 160 100 77
                   107 102 111 100 108 90 100 117 114 104 77
            70 82 79
      70
        97 82
                 78
                   79 73 72 160 152 169 177 150 163 172 167
   77 68
187 143 175 141 142 147 139 163 164 150 118 144;
  16 11 12 13 15 12 13 14 12 11 14 13 13 14 15 12 16 17 16 18 16 30 30 36 21 27 28
34 30 24 30 28 36 36 23 29 29 28 33 29 16 21 12 20 17 17 17 17 16 16 28 29 37 32
                                   35
30 30 32 29 18 27 26 28 23 29 24 28 28 26 23 25 24 32 29 29 32 31 32 33 33 50
                                  57
 53 50
     54
      40
        55 52
           49 57 60
                 57 47 47 52 61 52
                           54 35 30
                                30 30
                                    34
 33
   35
     35
      33
        32
          34
            32
             22
               22
                 28
                  30 35 32 32 32 35 41 40
                                37
                                  2.7
                                    28
   23 23
      30
        27
          26
            27
             25
               26
                 26 24
                    24 52 40 51
                           55
                            47
                              50
                                55
                                  50
 20
42
 50
  38 40
      44
        40 50
            52
             44 35
                 42];
1
  [~,nK] = size(xd); %Datos de entrenaimiento
x1 = xd(1,:);
x2 = xd(2,:);
x3 = xd(3,:);
x1 = normalize(x1, nK);
x2 = normalize(x2, nK);
x3 = normalize(x3, nK);
xd = [x1; x2; x3];
[xd,D] = permutation(xd,d);
nP=3; %numero de entradas
nS=8; %numero de salidas
nO=7; %capa oculta
eta=.8; %aprendisaje
wO=rand(nP+1,nO); %Inicialisamos pesos aleatorios de capa oculta
wS=rand(nO+1,nS); %Inicialisamos pesos aleatorios de capa de salida
```



```
eVector=[];
for i=1:10000 %iteraciones del MLP
    eA=0;
     for k=1:nK %para recopilacion de datos de entreniamiento
         %% Porpagacion hacia delante
         xO=[1; xd(:,k)]; % agregamos al dato k el bias
                         % se calcula la salida de las neuronas de la clapa oculta
% se calucla la funcion de activacion de las salida de la capa oculta
         v0=w0'*x0;
         yO= tanh(vO);
         xS=[1; yO]; % ahora las salida son la entrada de la capa de salida vS=wS'*xS; % se calucla la salida de las neuronas de la capa de salida
         yS = sigmoide \, (vS) \, ; \, \, \text{\% se calulca la funcion de activacion de la capa de salida} \,
         e=d(:,k)-yS;
                           %Se calucla el error al deseado
         eA=eA+e;
         %% Propagacion hacia atras
         deltaS=e.*(yS.*(1-yS));
         {\tt deltaO=((ones(nO,1)-yO).*(ones(nO,1)+yO)).*(wS(2:end,:)*deltaS);}
         %% Reecalculo de los pesos
         wS=wS+eta*(deltaS*xS')';
         wO=wO+eta*(deltaO*xO')';
    end
    eVector=[eVector eA];
end
% Plotear evoluvion el error por iteracion
for sal=1:nS
figure
plot(eVector(sal,:));
str = sprintf('Erro en la salida: %d', sal);
title(str);
end
%% Funciones
function [x] = normalize(x, n)
for k = 1:n
    x(k) = (x(k)-mean(x))/(max(x)-min(x));
end
end
function [x,D] = permutation(x,D)
[\sim, n] = size(x);
xrp = zeros(3,n);

Drp = zeros(8,n);
rp = randperm(n);
for k = 1:n
    xrp(:,k) = x(:,rp(k));
    Drp(:,k) = D(:,rp(k));
end
x = xrp;
D = Drp;
end
%keep wS wO;
```

Código [Anexo 2] SENSADO EN LINEA

```
%% GENERALIZACION
for asd=1:10000000
delete(instrfind({'Port'}, {'COM7'}));
pserial=serial('COM7', 'BaudRate', 9600);
fopen(pserial);
data = fscanf(pserial,'%d %d %d',[3,1]);
for asd = 1:length(data)
    if data(asd)== '.'
        indP=asd;
    elseif data(asd)== '-'
        indDiag=asd;
    elseif data(asd)== 'Q'
        bre=asd;
end
```



```
end
for hjk=1:length(data)
    if data(hjk) == 'R'
       R=str2double(data(hjk+1:indP-1));
    elseif data(hjk) == 'G'
       G=str2double(data(hjk+1:indDiag-1));
    elseif data(hjk) == 'B'
       B=str2double(data(hjk+1:bre-1));
end
            xg=[R;G;B]; %entrada
            x0=[1;xg]; %entrada con bias
            v0=w0'*x0; %applicacion
            y0=tanh(v0);
            xS=[1; y0]; % salida
            vS=wS'*xS;
            yS=sigmoide(vS)';
            [\sim, ic] = max(yS);
            if ic==1
                disp('BLANCO');
            elseif ic==2
                disp('
                                   VERDE');
            elseif ic==3
                                                    AZUL');
                disp('
            elseif ic==4
                                                             CIAN');
                 disp('
            elseif ic==5
                                                                           NEGRO');
                 disp('
            elseif ic==6
                disp('
                                                                                   ROJO');
            elseif ic==7
                disp('
AMARILLO');
            elseif ic==8
                disp('
MORADO');
            end
end%NO TOCAR
fclose(pserial);
delete (pserial);
clear canal serie;
```

Código [Anexo 2] PRUEBA

```
for i = 1:20:255
    for j=1 :20:255
        for k=1:20:255
xg=[i;j;k]; %entrada
        x0=[1;xg]; %entrada con bias
        v0=w0'*x0; %applicacion
        y0=tanh(v0);
        xS=[1; y0]; % salida
```



```
vS=wS'*xS;
            yS=sigmoide(vS)';
            [\sim,ic]=\max(yS);
            if ic==1
                disp('BLANCO');
            elseif ic==2
                disp('
                                  VERDE');
            elseif ic==3
                disp('
                                                   AZUL');
            elseif ic==4
                                                             CIAN');
                disp('
            elseif ic==5
                disp('
                                                                          NEGRO');
            elseif ic==6
                disp('
                                                                                  ROJO');
            elseif ic==7
                disp('
AMARILLO');
            elseif ic==8
                disp('
MORADO');
            end
        end
    end
end
```

Código [Anexo 4] Arudinol DE y Sensor

```
#define S0 4

#define S1 5

#define S2 6

#define S3 7

#define sensorOut 8

int frequency = 0;

void setup() {
  pinMode(S0, OUTPUT);
  pinMode(S1, OUTPUT);
  pinMode(S2, OUTPUT);
  pinMode(S3, OUTPUT);
  pinMode(S3, OUTPUT);

pinMode(sensorOut, INPUT);

// Setting frequency-scaling to 20%

digitalWrite(S0,HIGH);
```

```
digitalWrite(S1,LOW);
 Serial.begin(9600);
}
void loop() {
 // Setting red filtered photodiodes to be read
 digitalWrite(S2,LOW);
 digitalWrite(S3,LOW);
 // Reading the output frequency
 frequency = pulseln(sensorOut, LOW);
 // Printing the value on the serial monitor
 Serial.print("R");//printing name
 Serial.print(frequency);//printing RED color frequency
 Serial.print(".");
 delay(100);
 // Setting Green filtered photodiodes to be read
 digitalWrite(S2,HIGH);
 digitalWrite(S3,HIGH);
 // Reading the output frequency
 frequency = pulseln(sensorOut, LOW);
 // Printing the value on the serial monitor
 Serial.print("G");//printing name
 Serial.print(frequency);//printing RED color frequency
 Serial.print("-");
 delay(100);
 // Setting Blue filtered photodiodes to be read
 digitalWrite(S2,LOW);
 digitalWrite(S3,HIGH);
 // Reading the output frequency
 frequency = pulseln(sensorOut, LOW);
 // Printing the value on the serial monitor
 Serial.print("B");//printing name
 Serial.print(frequency);//printing RED color frequency
```

viernes, 27 de marzo de 2020 Robotics student of the University of Guadalajara

Serial.println("Q"); delay(100); }

Smart Systems

Omar Baruch Morón López

ANEXO SET DE ENTRENAMIENTO



