

מערכת מבוססת עץ החלטה לזיהוי ספרות – סקירה כללית

בגרסת המימוש השנייה, בחרנו לבדוק עבור כל פיקסל נתון, בנוסף לערכו, גם את ערכם של הפיקסלים הסמוכים לו.

לדוג', עבור פיקסל 324, נרצה לחשב בנוסף לערכו גם את ערכם של הפיקסלים הבאים :

295	296	297
323	<u>324</u>	325
351	352	353

לצורך כך, נדרשנו לחשב את העמודה והשורה שמש' פיקסל נתון מייצג, ולחשב את מספרי הפיקסלים של העמודות והשורות הסמוכים.

כמובן שנדרשנו לחישוב ספציפי עבור מקרים שונים בהם פיקסל נתון הוא בשולי הדף.

לדוג' עבור פיקסל 5, קיימים 5 תאים סמוכים בלבד, שכן לא קיימת שורה מעליו :

4	<u>5</u>	6
32	<u>33</u>	34

עניינו של השינוי אל מול האלגוריתם הראשון, מתבטא בכך שהפעם התנאי אינו מוגדר כבדיקה האם ערכו של פיקסל נתון גדול מ – 128.

אלא, האם ממוצע ערכי הפיקסלים הסמוכים לפיקסל נתון גדול מ – 128.

טרם ההחלטה להשתמש באפשרות המצויינת לעיל בגרסת המימוש, ביצענו ניסיונות שונים ומגוונים, להלן חלקם העיקרי :

(1) סיווג הפיקסלים השונים בהקשר ההשפעה שלהם על התוצאה:

פיקסלים שמייצגים מידע ב"קצוות התמונה" למשל, משמעותיים הרבה פחות אל מול פיקסלים שנמצאים במרכז התמונה.

ראינו כי אופן מימוש זה לא משפר ואף מעלה את אחוז השגיאה, לצד עלייה ניכרת בזמן הריצה.

(2) מציאת מכנה משותף בין רשומות עם תוויות זהות:

ניסינו לאפיין האם קיים מכנה משותף כלשהו המייחד כל אחת מהספרות, ולהטמיע את התובנות שלנו כתנאים. לאחר ניסיונות שונים ומגוונים, הבנו כי ללא הנחות נוספות על הקלט (מיקום הספרה ביחס לדף שעליו היא מופיעה למשל, או גודל הספרה ביחס לדף שעליו נכתבה), יהיה לנו קשה עד בלתי אפשרי ליצור עץ החלטה שיהיה רלוונטי לכל קלט.

(3) שינוי גודלו של P:

בחנו את תפקודם של ערכי P שונים. ערכו של P משפיע על גודל העץ הנבחר. בסופו של דבר, עבור מדגם אימון גדול מספיק, נראה היה שגודל העץ נשאר קבוע ולא משתנה.

(4) שינוי הערך "128":

ניסינו לבחון את התנהגות האלגוריתם עבור ערכים שונים, בעיקר נמוכים יותר מ – 128.

(5) גרסאות שונות של השיטה הנבחרת:

החלטנו לשמר את הרעיון הכללי של בחינת הפיקסלים שנמצאים "בסביבת" פיקסל נתון. טרם ההחלטה על הגרסא הספציפית שנבחרה, ניסינו לבחון גם גרסאות שונות:

א. "ספירת" הפיקסלים שערכם גדול מ – 128 ובדיקה האם הם מהווים את רוב הפיקסלים מסביב לפיקסל נתון (במקום חישוב הממוצע).

ב. בעת בדיקת פיקסל נתון, התייחסות לסביבת הפיקסל בלבד, תוך השמטת הפיקסל הנתון.

במהלך כתיבת הפרויקט, נתקלנו באתגרים שונים. אלו האתגרים העיקריים :

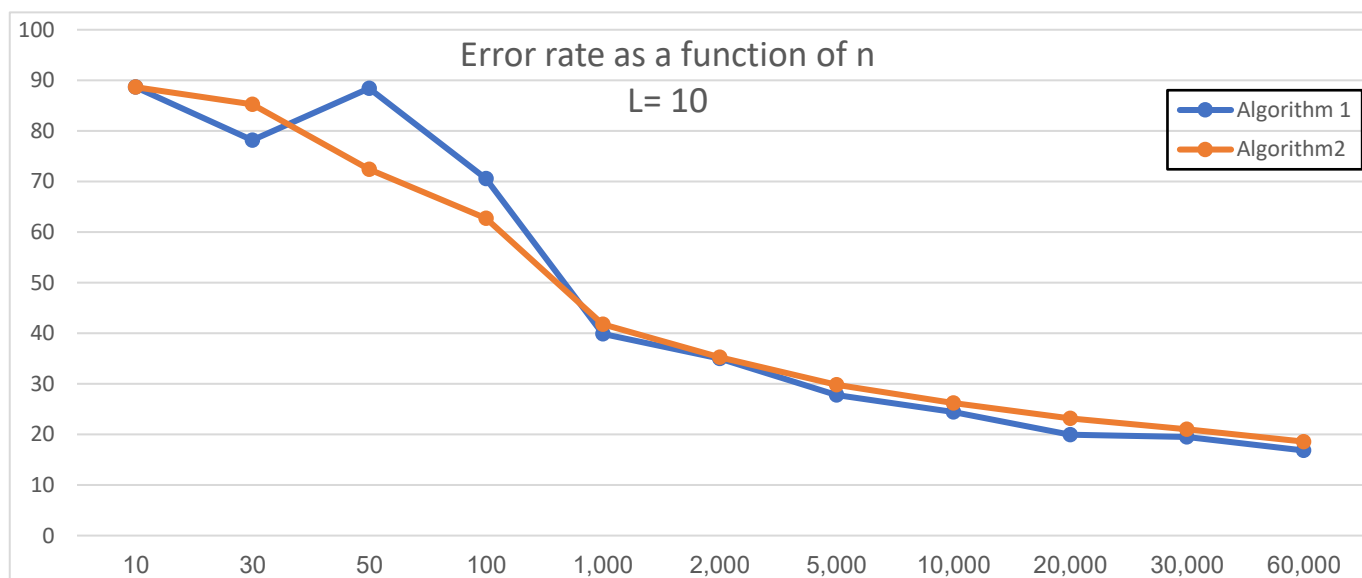
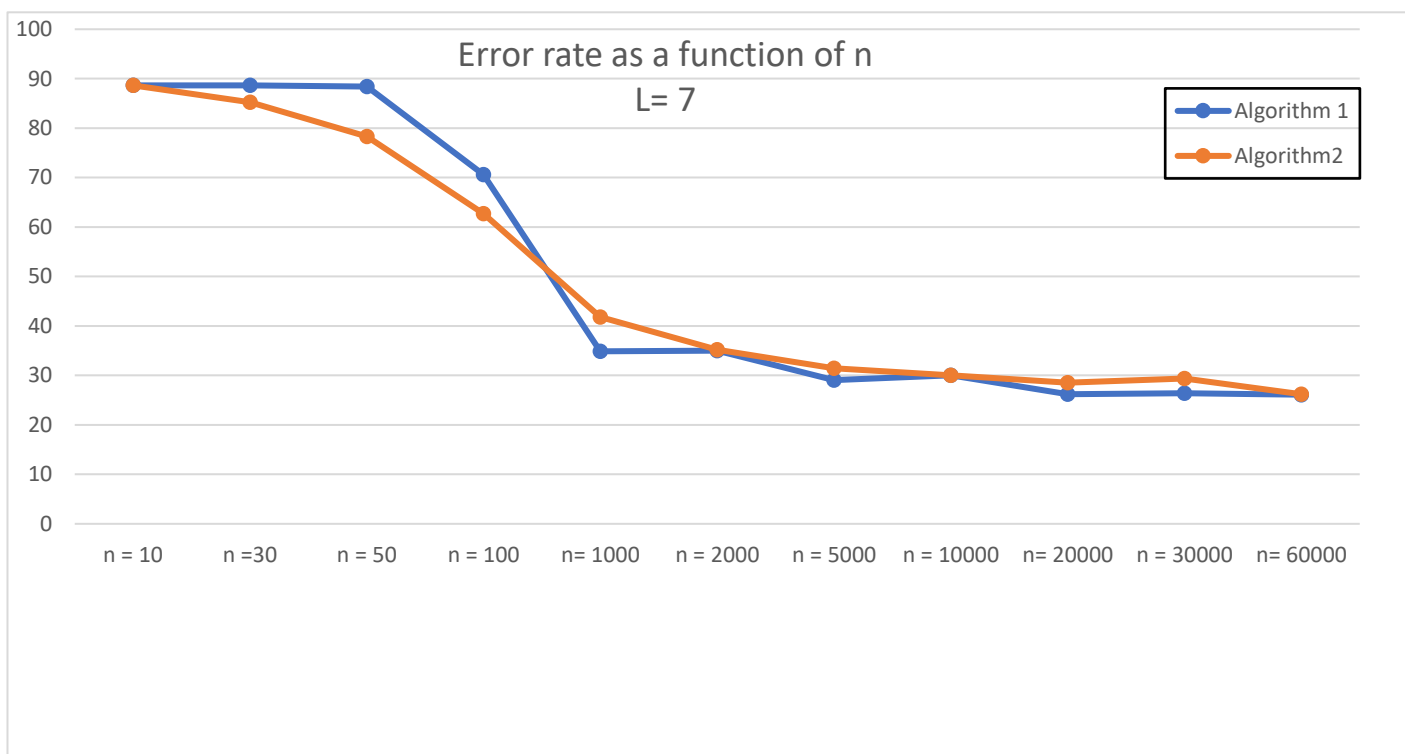
זמן ריצה –

לאור העובדה שהאלגוריתם נדרש לעבד כמות גדולה יחסית של מידע (כ – 60,000 רשומות המכילות כל אחת 784 אינדקסים), כל פעולה שבתכנות רגיל לא מקבלת "טיפול מיוחד" בהקשר זמני ריצה כמו מעבר על כלל הפיקסלים של תמונה נתונה, הופכת למשמעותית.

הבנו שהמפתח לקיצור זמן הריצה הינו ע"י ביצוע Trade-Off אל מול משאבי זיכרון.

לכן, בחרנו להשתמש בכמות גדולה יחסית של זיכרון ע"מ להרוויח זמני ריצה יעילים יותר בפעולות שונות.

היישום של עיקרון זה בא לידי ביטוי, למשל, בהגדרת המחלקה "Node" – בשונה מעץ בינארי רגיל, הוספנו למחלקה שדות נוספים שישמרו מידע שכבר חושב בעבר, למשל רשימת האינדקסים של רשומות שכבר הגיעו לאותו Node ספציפי.



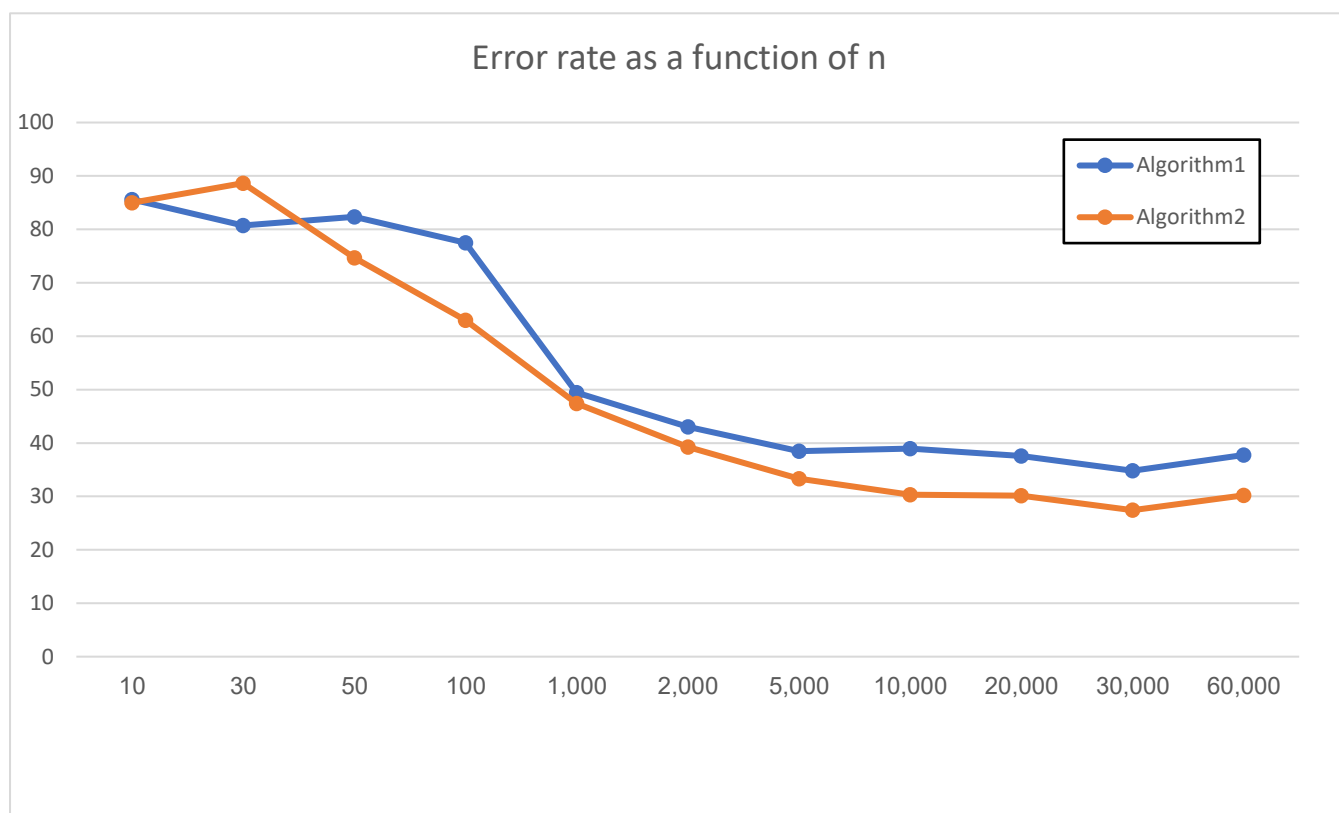
גירסה ראשונה : גודל המדגם = 10,000 , P = 10% , L = 7

9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	
12	9	21	59	47	5	11	25	0	791	0
0	36	11	9	9	1	2	10	1057	0	1
34	145	38	78	17	24	19	618	25	0	2
62	32	29	20	185	5	598	43	16	20	3
106	14	30	61	12	701	35	13	5	5	4
27	14	19	51	452	36	225	24	5	39	5
13	23	0	748	28	50	8	51	10	27	6
73	19	813	8	18	29	3	49	11	5	7
54	538	25	167	29	44	29	38	23	27	8
679	21	124	18	51	47	45	8	8	8	9

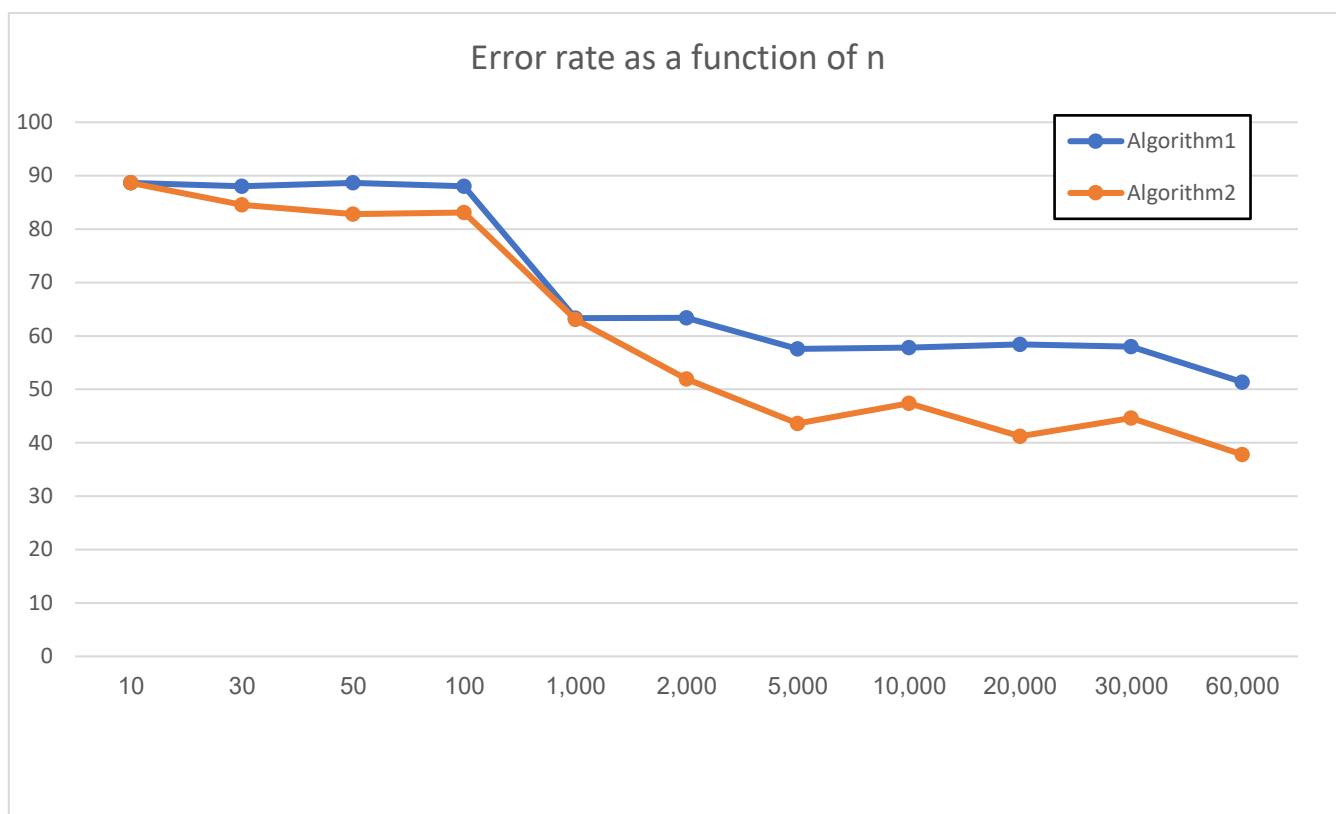
גירסה שנייה : גודל המדגם = 10,000 , P = 10% , L = 7

9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	
35	7	11	31	27	16	23	10	0	820	0
0	24	10	5	8	0	18	33	1037	0	1
22	52	58	62	25	18	34	711	20	30	2
21	65	20	9	130	4	714	20	5	22	3
131	20	13	45	37	673	34	19	3	7	4
48	42	12	50	523	36	113	21	5	42	5
9	53	16	708	31	37	7	40	9	48	6
68	12	843	4	12	14	26	42	6	1	7
74	592	21	54	65	38	47	57	17	9	8
758	25	32	14	47	61	48	9	5	10	9

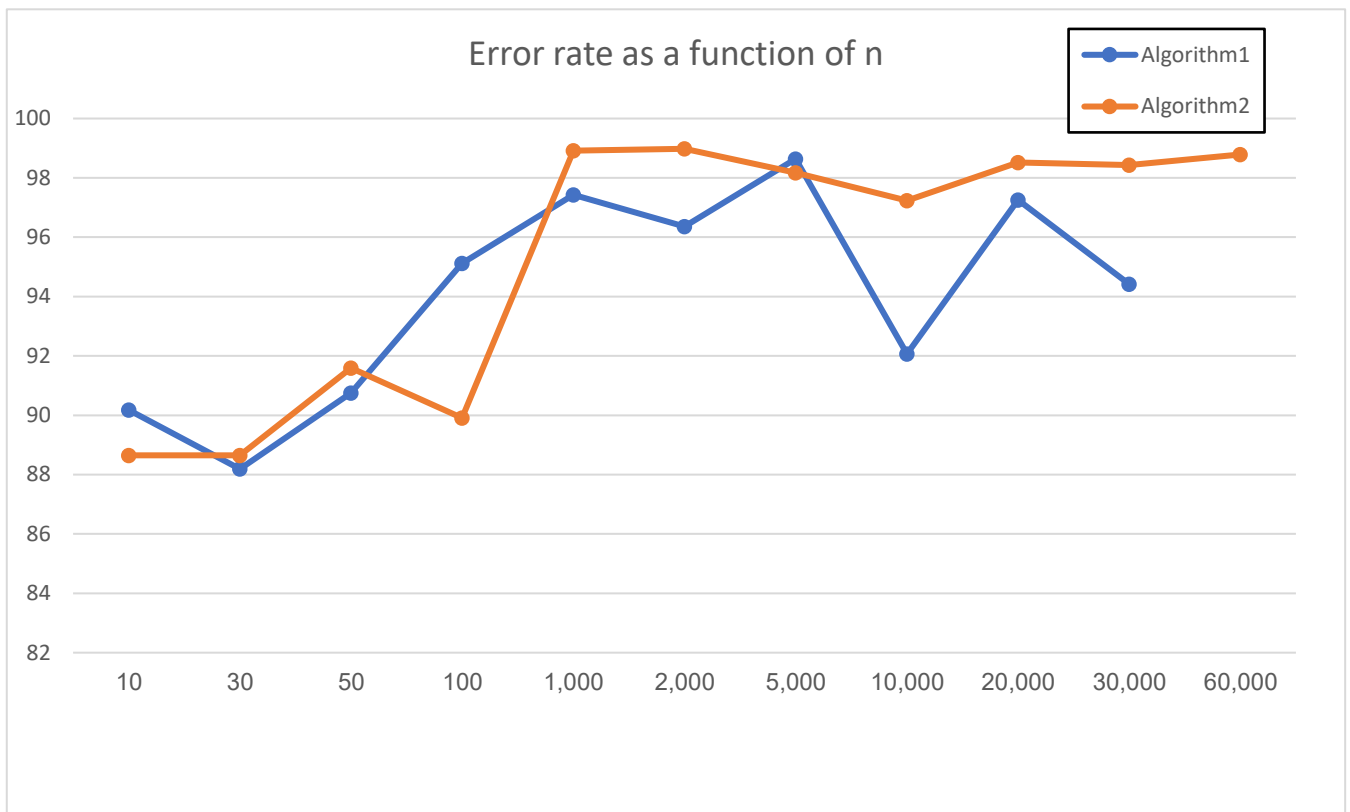
: $\alpha = 0.1$



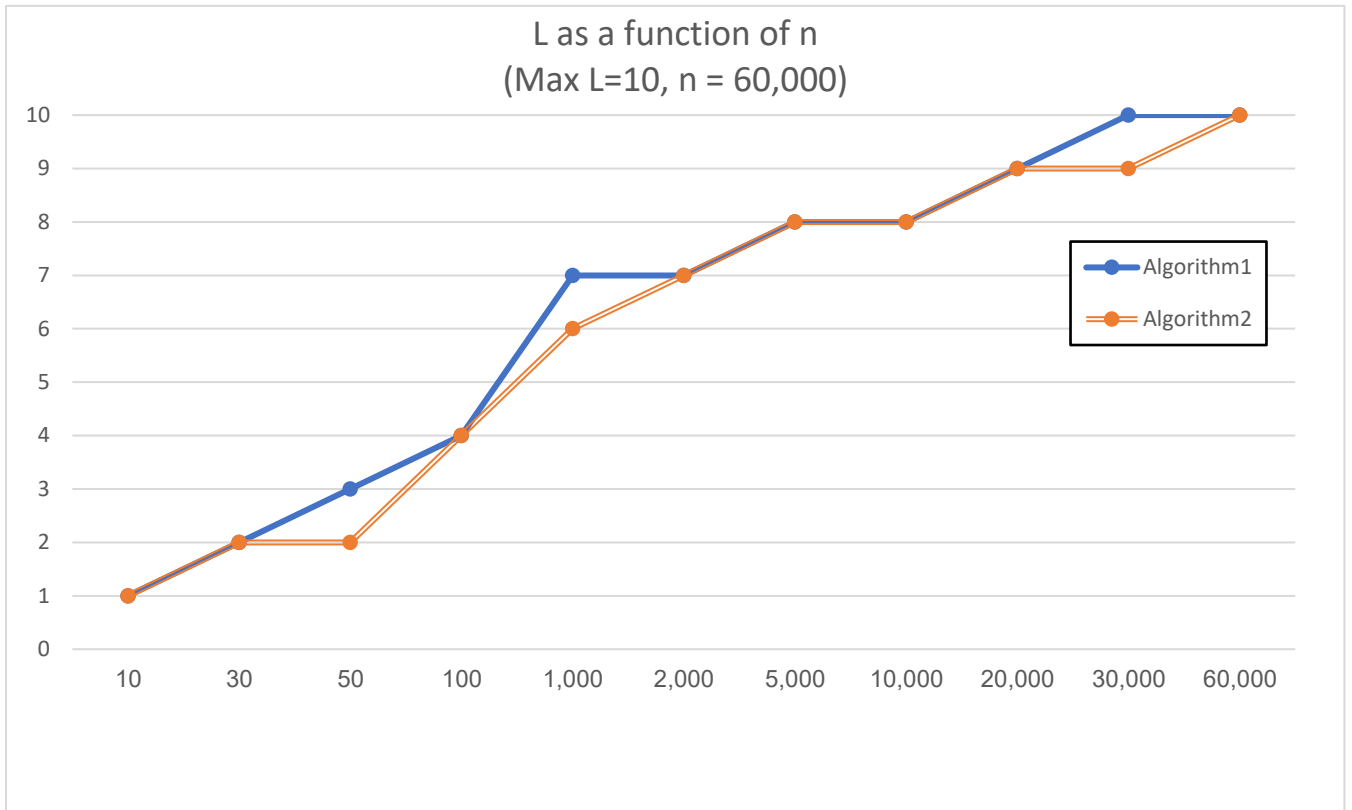
: $\alpha = 0.3$



: $\alpha = 0.6$



גודל העץ כתלות בגודל המדגם :



גודל העץ כתלות במקדם הרעש :

