



Poké-Pi-Dex



Classificazione di Pokémon tramite l'uso di CNN su dispositivi embedded



Indice

01

CLASSIFICATORE

Riconoscimento di immagini tramite **CNN**

02

ARCHITETTURA

Raspberry Pi4, componenti e prototipo del case

03

APPLICAZIONE

Progetto, **realizzazione** e deployment dell'app

04

CONCLUSIONI

Test e discussione dei **risultati** ottenuti

Introduzione

Pokémon: Panoramica

Videogioco,
gioco carte
collezionabili,
cartone animato,
fumetto



Suddivisi in **tipi**,
i.e. **ELETT** **FUOCO** **ERBA**



Pocket Monsters:
possono essere
catturati, allenati
e usati in
combattimento



Possiedono
valori specifici
(**statistiche**)

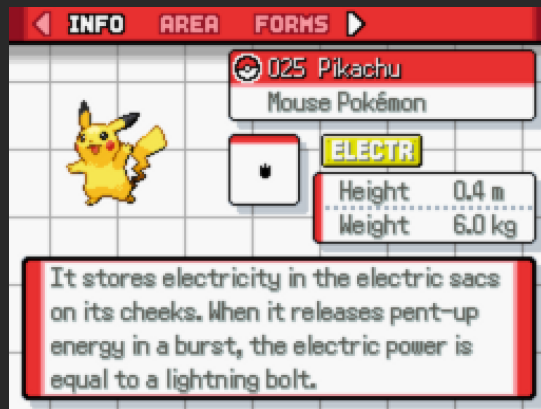


Pokédex

Dispositivo che
tiene traccia dei
Pokémon visti e
catturati



Scansiona e
riconosce il Pokémon
catturato o visto in
battaglia



Registra le
caratteristiche del
Pokémon catturato



Mostra **statistiche**
Pokémon

Obiettivi del Progetto



Realizzazione di un dispositivo embedded simile a un **Pokédex** e **a portata di mano**



Riconoscimento di **carte**, **peluche**, **immagini** della serie animata, **modelli** 3D, pixel art

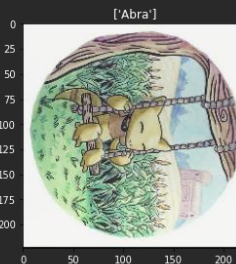
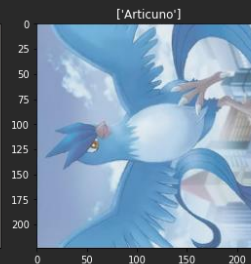
01

Classificatore

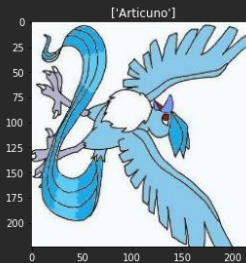
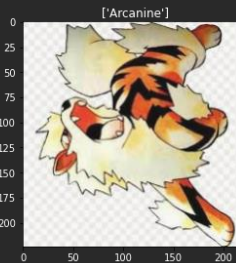
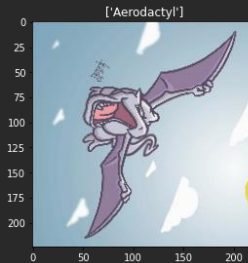
Preprocessing dei Dati



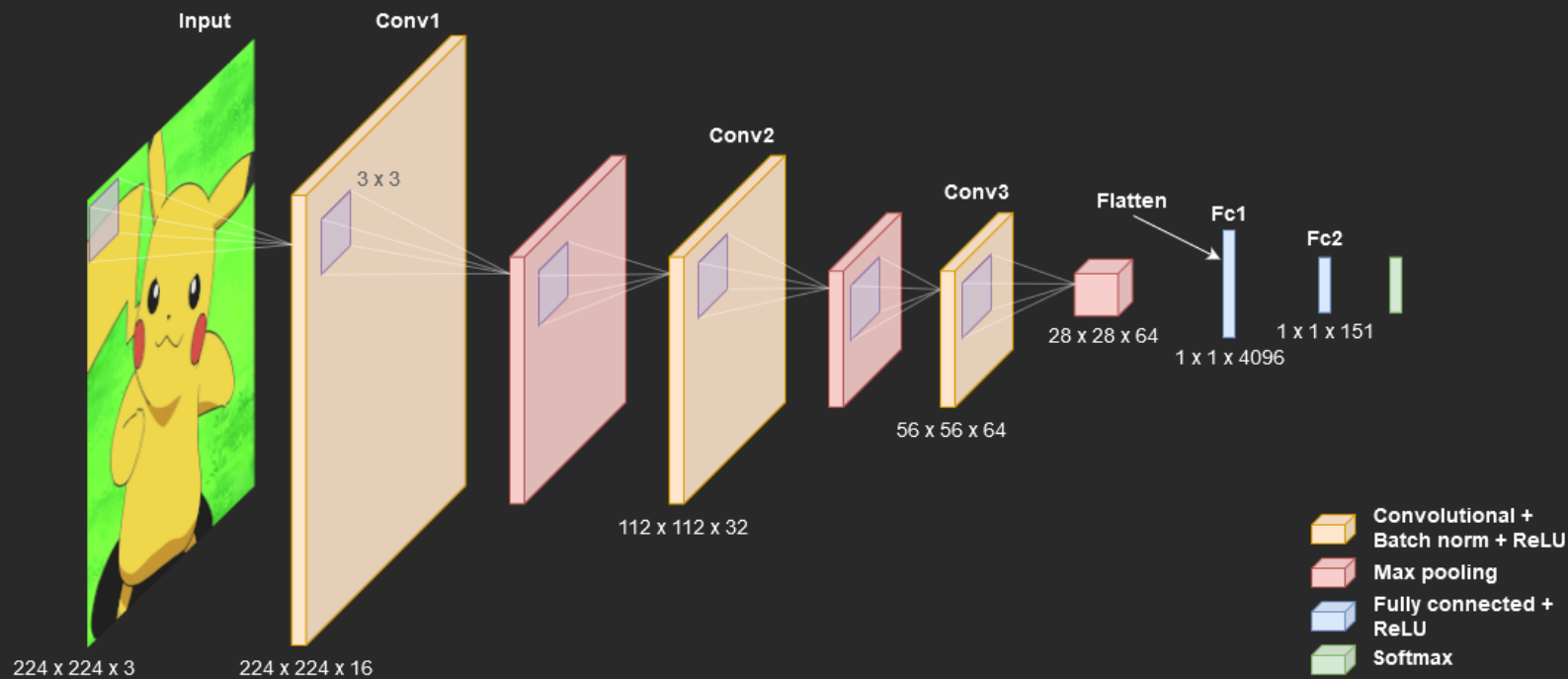
Dataset di **7000 immagini** trovato su Kaggle e opportunamente diviso



Sono state effettuate operazioni di **Data Augmentation**



Architettura della Rete



Allenamento del Modello



Framework **Tensorflow 2.6**
+ Keras (integrato) 📦 K



Ottimizzatore: **Adam**

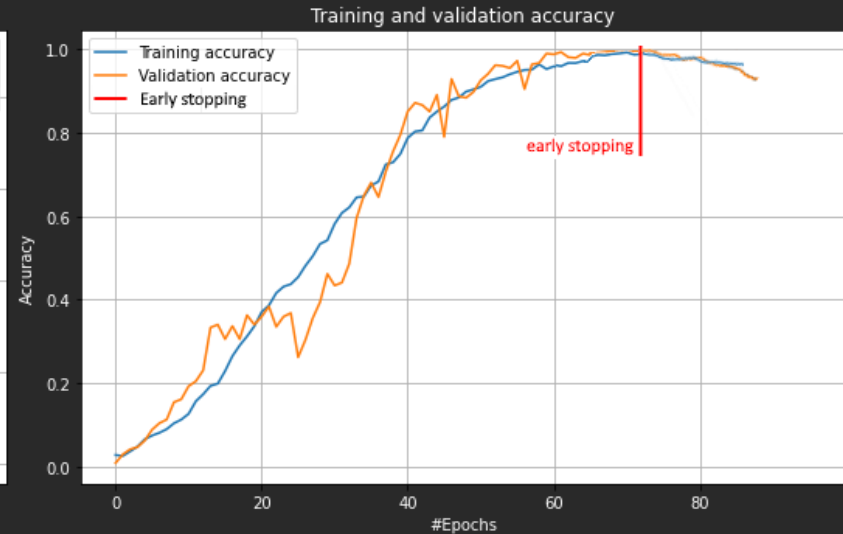
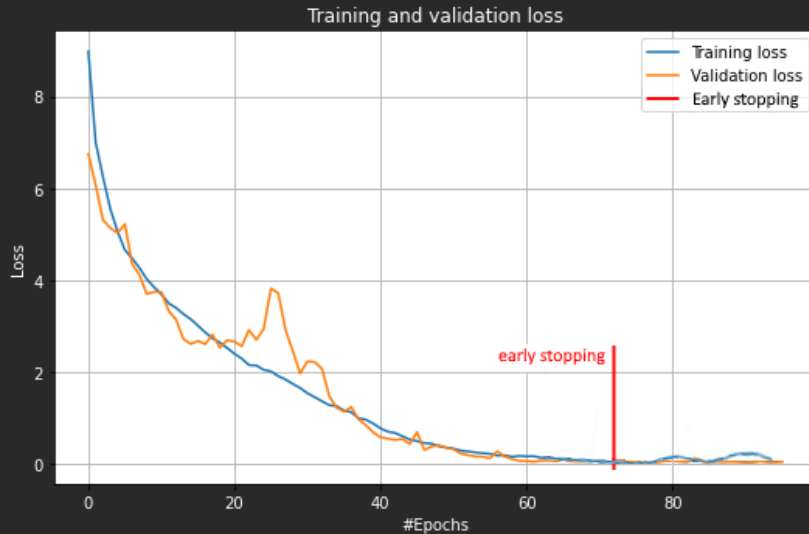


Early stopping: necessario
per fermare l'allenamento
in caso di peggioramento di
performance del modello



Training con **epochs = 100**
e **batch size = 64**

Performance Primo Modello



Loss: 0.0176
Accuracy: 0.9983
Numero di epoche: 75

Osservazioni e Conseguenze:



Abbiamo visto che le **performance** sono molto **soddisfacenti**



Provando sul dispositivo abbiamo visto che **non riconosceva molti Pokémon**

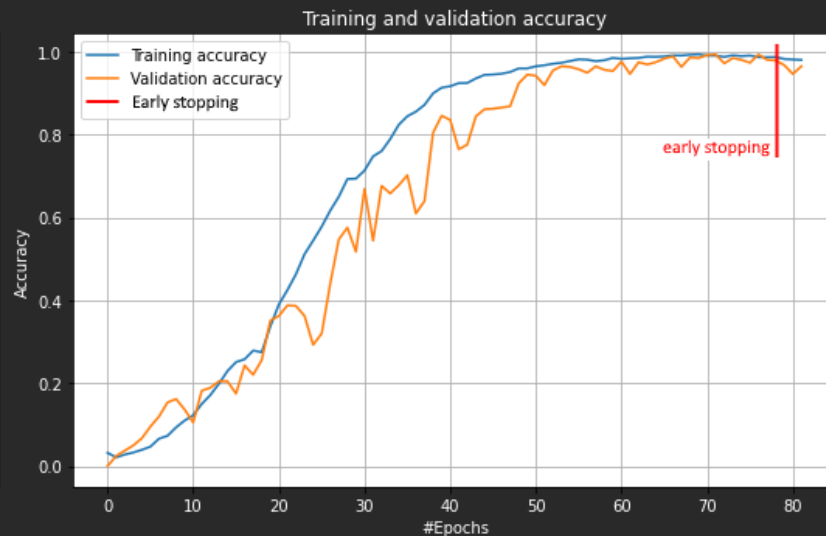
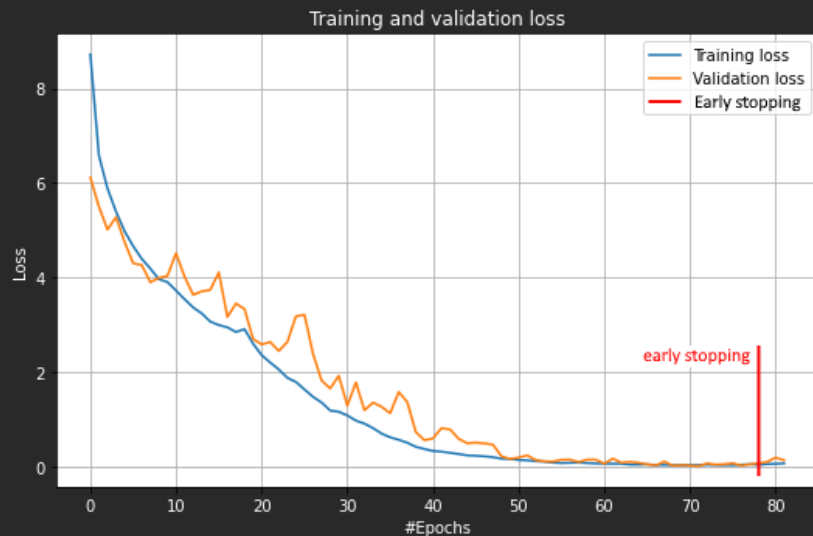


Dataset di qualità scarsa, con numerosi errori



Abbiamo ricreato un **nuovo dataset da 11945** immagini, di cui soltanto 8238 sono state usate

Performance Secondo Modello



Loss: 0.0262
Accuracy: 0.9933
Numero di epoche: 72

Conversione in TFLite

Il modello ha un peso di 1.2 GB. Per questi motivi:



È stato esportato in **Tensorflow Lite** per limiti di memoria e di spazio su sistemi embedded



È stato compresso tramite tecniche di **quantizzazione**



Peggioramento di accuracy pari all'**1%** rispetto al modello originale



Peso finale: **93 MB**

02

Architettura

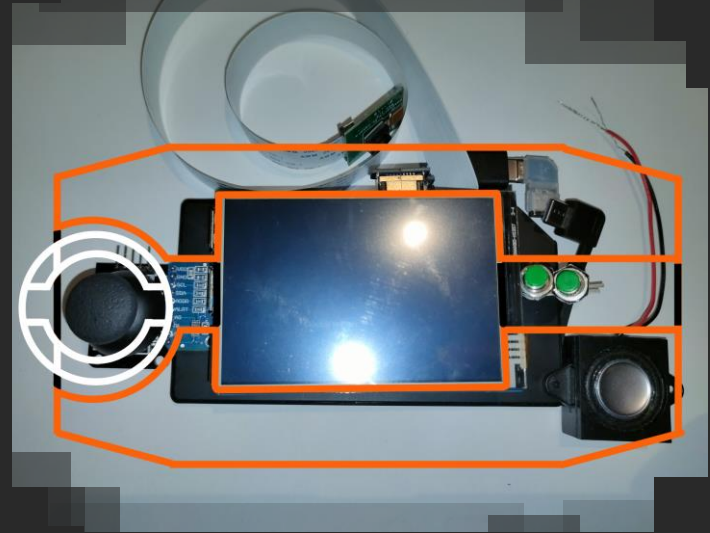
Calcolatore e Componenti

- **Raspberry Pi4** Model B
- Powerbank ultrasottile con capacità 5000mAh e uscita 5V/2A
- **Display LCD 3.5"** HDMI con resistive touch screen
- **Pi Camera** Rev 1.3 (5MP, 1080p)
- Mini Speaker
- Push button e joystick analogico



Calcolatore e Componenti

- **Raspberry Pi4** Model B
- Powerbank ultrasottile con capacità 5000mAh e uscita 5V/2A
- **Display LCD 3.5"** HDMI con resistive touch screen
- **Pi Camera** Rev 1.3 (5MP, 1080p)
- Mini Speaker
- Push button e joystick analogico
- **Case**



Installazione Componenti



40 GPIO disponibili:

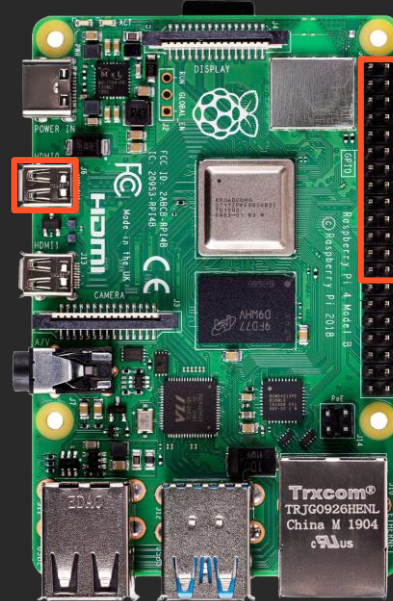


3V3 Power	1	2	5V Power
GPIO2 SDA1 I2C	3	4	5V Power
GPIO3 MOSI I2C	5	6	Ground
GPIO4 1-wire	7	8	GPIO14 UART0_TXD
Ground	9	10	GPIO15 UART0_RXD
GPIO17	11	12	GPIO18 PCM_CLK
GPIO27	13	14	Ground
GPIO22	15	16	GPIO23
3V3 Power	17	18	GPIO24
GPIO10 SPI0_MISO	19	20	Ground
GPIO9 SPI0_MISO	21	22	GPIO25
GPIO11 SPI0_SCLK	23	24	GPIO8 SPI0_CEL_N
Ground	25	26	GPIO7 SPI0_CEL_N
ID_SD I2C ID EEPROM	27	28	ID_SC I2C ID EEPROM
GPIO5	29	30	Ground
GPIO6	31	32	GPIO12
GPIO13	33	34	Ground
GPIO19	35	36	GPIO16
GPIO26	37	38	GPIO20
Ground	39	40	GPIO21

Installazione Componenti



- **40 GPIO** disponibili:
Display LCD,



3V3 Power	1	2	5V Power
GPIO2 SDA1 I2C	3	4	5V Power
GPIO3 SDA1 I2C	5	6	Ground
GPIO4 1-wire	7	8	GPIO14 UART0_TXD
Ground	9	10	GPIO15 UART0_RXD
GPIO17	11	12	GPIO18 PCM_CLK
GPIO27	13	14	Ground
GPIO22	15	16	GPIO23
3V3 Power	17	18	GPIO24
GPIO10 SPI0_MOSI	19	20	Ground
GPIO9 SPI0_MISO	21	22	GPIO25
GPIO11 SPI0_SCLK	23	24	GPIO8 SPI0_CER_N
Ground	25	26	GPIO7 SPI0_CER1_N
ID_SD I2C ID EEPROM	27	28	ID_SC I2C ID EEPROM
GPIO5	29	30	Ground
GPIO6	31	32	GPIO12
GPIO13	33	34	Ground
GPIO19	35	36	GPIO16
GPIO26	37	38	GPIO20
Ground	39	40	GPIO21

Installazione Componenti



40 GPIO disponibili:

- Display LCD,
- Pi Camera



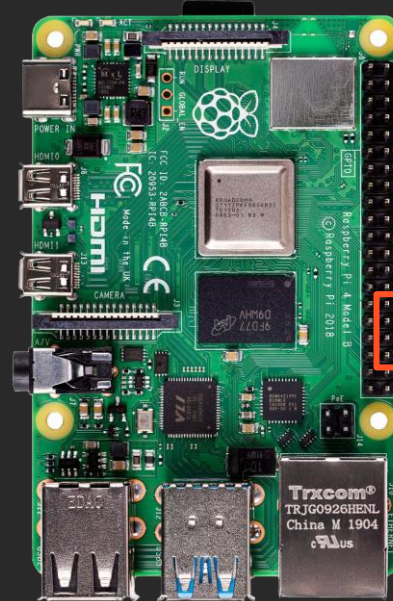
3V3 Power	1	2	5V Power
GPIO2 SDA1 I2C	3	4	5V Power
GPIO3 MOSI I2C	5	6	Ground
GPIO4 1-wire	7	8	GPIO14 UART0_TXD
Ground	9	10	GPIO15 UART0_RXD
GPIO17	11	12	GPIO18 PCM_CLK
GPIO27	13	14	Ground
GPIO22	15	16	GPIO23
3V3 Power	17	18	GPIO24
GPIO10 SPI0_MOSI	19	20	Ground
GPIO9 SPI0_MISO	21	22	GPIO25
GPIO11 SPI0_SCLK	23	24	GPIO8 SPI0_CER_N
Ground	25	26	GPIO7 SPI0_CER1_N
ID_SD I2C ID EEPROM	27	28	ID_SC I2C ID EEPROM
GPIO5	29	30	Ground
GPIO6	31	32	GPIO12
GPIO13	33	34	Ground
GPIO19	35	36	GPIO16
GPIO26	37	38	GPIO20
Ground	39	40	GPIO21

Installazione Componenti



40 GPIO disponibili:

- Display LCD,
- Pi Camera
- Push button



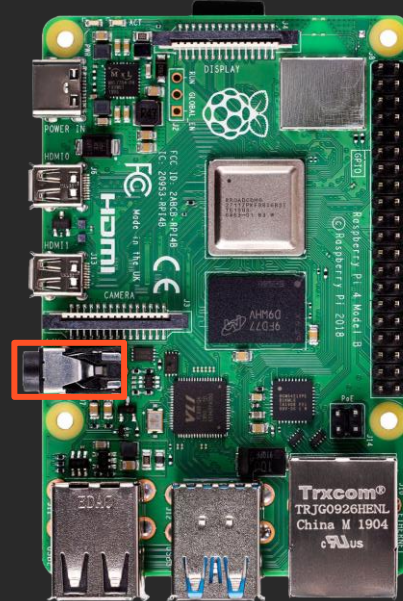
3V3 Power	1	2	5V Power
GPIO2 SDA1 I2C	3	4	5V Power
GPIO3 SDA1 I2C	5	6	Ground
GPIO4 1-wire	7	8	GPIO14 UART0_TXD
Ground	9	10	GPIO15 UART0_RXD
GPIO17	11	12	GPIO18 PCM_CLK
GPIO27	13	14	Ground
GPIO22	15	16	GPIO23
3V3 Power	17	18	GPIO24
GPIO10 SPI0_MOSI	19	20	Ground
GPIO9 SPI0_MISO	21	22	GPIO25
GPIO11 SPI0_SCLK	23	24	GPIO8 SPI0_CER_N
Ground	25	26	GPIO7 SPI0_CER_N
ID_SD I2C ID EEPROM	27	28	ID_SC I2C ID EEPROM
GPIO5	29	30	Ground
GPIO6	31	32	GPIO12
GPIO13	33	34	Ground
GPIO19	35	36	GPIO16
GPIO26	37	38	GPIO20
Ground	39	40	GPIO21

Installazione Componenti



40 GPIO disponibili:

- Display LCD,
- Pi Camera
- Push button
- Speaker



3V3 Power	1	2	5V Power
GPIO2 SDA1 I2C	3	4	5V Power
GPIO3 SDA1 I2C	5	6	Ground
GPIO4 1-wire	7	8	GPIO14 UART0_TXD
Ground	9	10	GPIO15 UART0_RXD
GPIO17	11	12	GPIO18 PCM_CLK
GPIO27	13	14	Ground
GPIO22	15	16	GPIO23
3V3 Power	17	18	GPIO24
GPIO10 SPI0_MOSI	19	20	Ground
GPIO9 SPI0_MISO	21	22	GPIO25
GPIO11 SPI0_SCLK	23	24	GPIO8 SPI0_CER_N
Ground	25	26	GPIO7 SPI0_CER1_N
ID_SD I2C ID EEPROM	27	28	ID_SC I2C ID EEPROM
GPIO5	29	30	Ground
GPIO6	31	32	GPIO12
GPIO13	33	34	Ground
GPIO19	35	36	GPIO16
GPIO26	37	38	GPIO20
Ground	39	40	GPIO21

Case e Prototipo

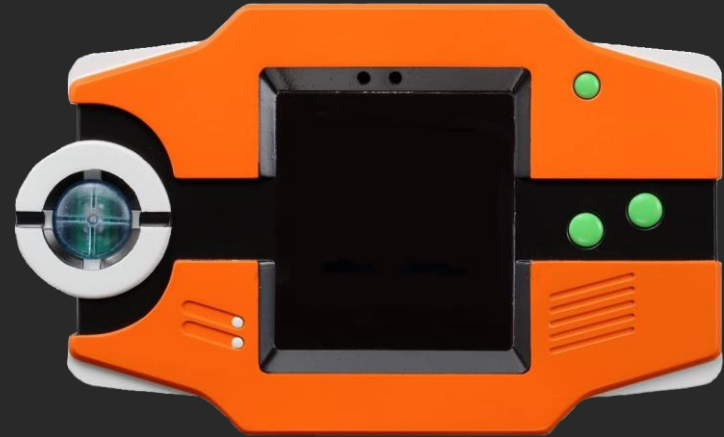


Poké-Pi-Dex:

- Ispirato al Pokédex di **terza generazione** (Hoenn)
- Cartoncino **riciclato** da quaderni quablock finiti



Realizzazione:



Case e Prototipo



Poké-Pi-Dex:

- Ispirato al Pokédex di **terza generazione** (Hoenn)
- Cartoncino **riciclato** da quaderni quablock finiti



Realizzazione:

- Suddivisione in 3 parti: **Base**, **Sezione Intermedia**, **Coperchio**



Case e Prototipo



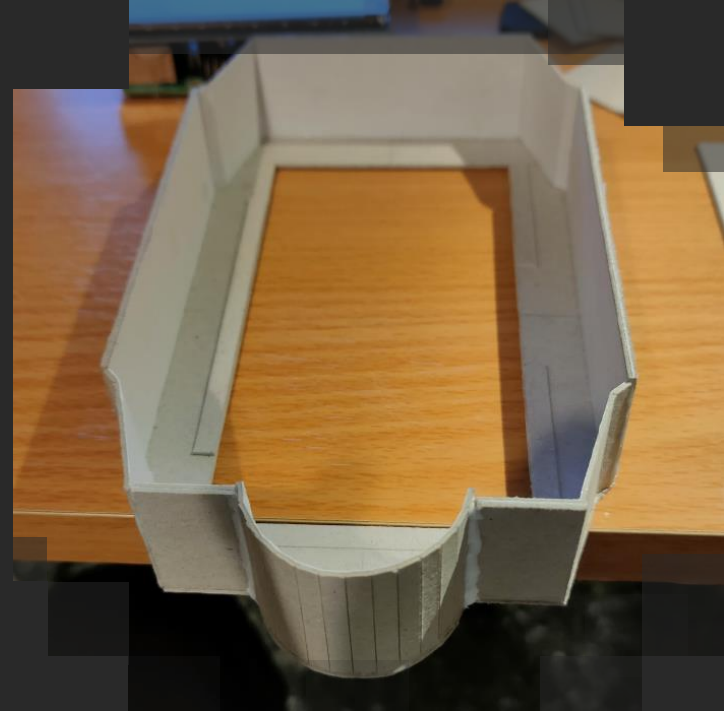
Poké-Pi-Dex:

- Ispirato al Pokédex di **terza generazione** (Hoenn)
- Cartoncino **riciclato** da quaderni quablock finiti



Realizzazione:

- Suddivisione in 3 parti: **Base**, **Sezione Intermedia**, **Coperchio**



Case e Prototipo



Poké-Pi-Dex:

- Ispirato al Pokédex di **terza generazione** (Hoenn)
- Cartoncino **riciclato** da quaderni quablock finiti



Realizzazione:

- Suddivisione in 3 parti: **Base**, **Sezione Intermedia**, **Coperchio**



Case e Prototipo



Poké-Pi-Dex:

- Ispirato al Pokédex di **terza generazione** (Hoenn)
- Cartoncino **riciclato** da quaderni quablock finiti



Realizzazione:

- Suddivisione in 3 parti: **Base**, **Sezione Intermedia**, **Coperchio**
- Verniciatura con colori **acrilici**



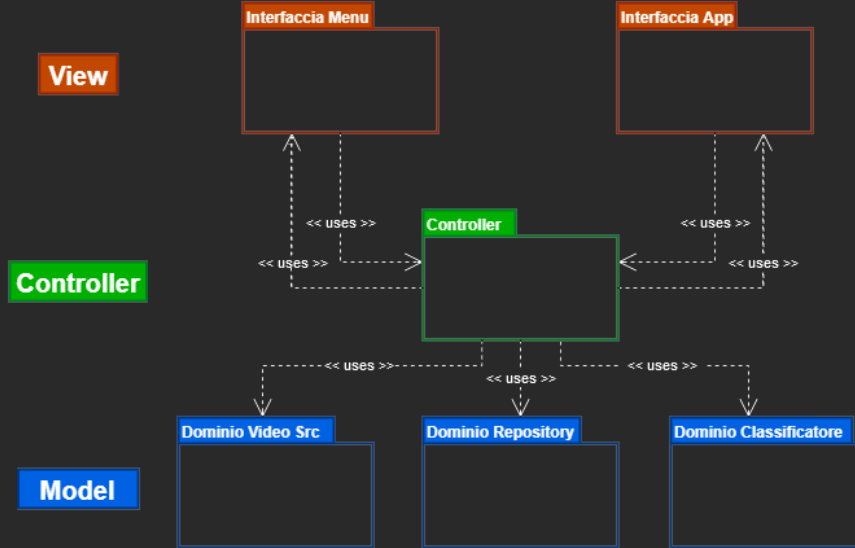
03 Applicazione

Architettura Logica

- **Python** 3.x
- Pattern **MVC**

Principali package utilizzati:

- **Tkinter**
- **OpenCV**
- Pillow
- Pygame
- Gpiozero
- Numpy
- Sklearn
- **Tf-lite_runtime**



Interfacce Grafiche

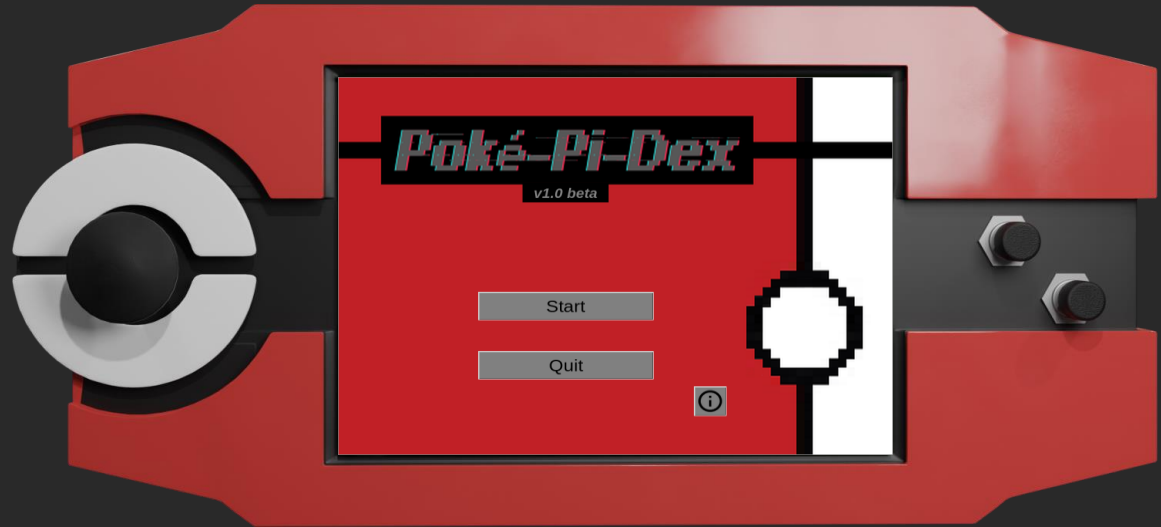


Interfaccia Menu:

- **Vista Menu**



Interfaccia Pokédex:



Interfacce Grafiche



Interfaccia Menu:

- **Vista Menu**
- Vista Informazioni



Interfaccia Pokédex:



Interfacce Grafiche



Interfaccia Menu:

- **Vista Menu**
- Vista Informazioni



Interfaccia Pokédex:

- Vista Video
- **Vista Dettagli**



Interfacce Grafiche



Interfaccia Menu:

- **Vista Menu**
- Vista Informazioni



Interfaccia Pokédex:

- Vista Video
- **Vista Dettagli**
- Vista Impostazioni



Interfacce Grafiche



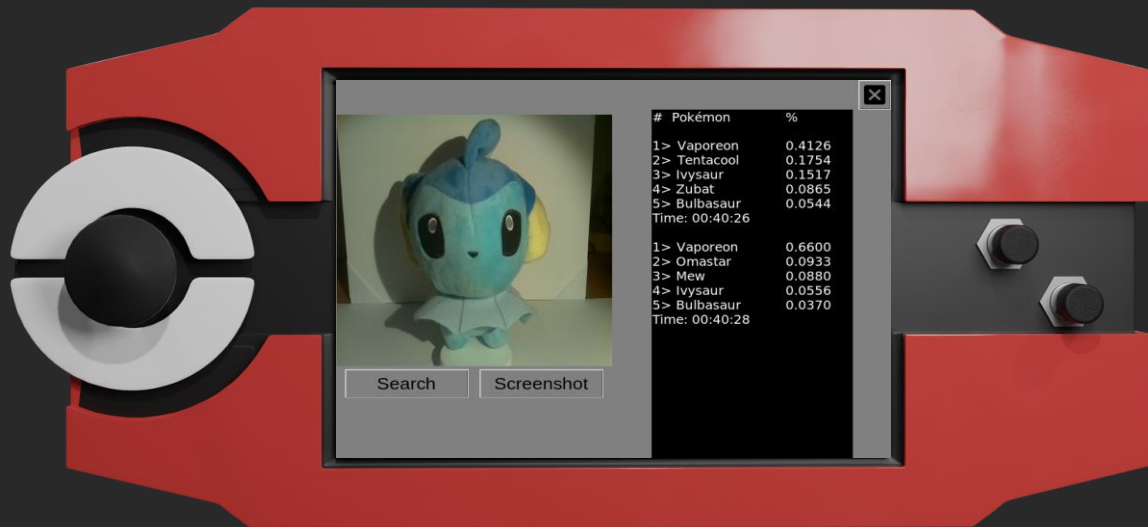
Interfaccia Menu:

- **Vista Menu**
- Vista Informazioni



Interfaccia Pokédex:

- Vista Video
- **Vista Dettagli**
- Vista Impostazioni
- Vista Debug



Persistenza



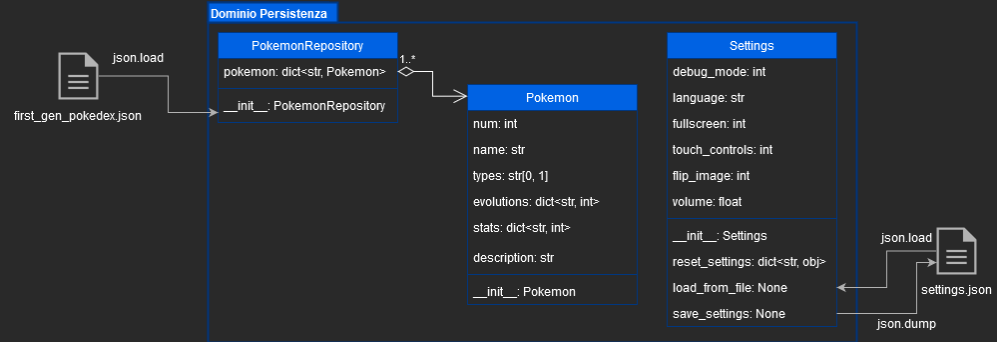
Dati Pokémon:

- File **JSON** per i dettagli (nome, id, tipi, descrizione, evoluzioni, statistiche)
- Immagini di anteprima, sprite, file audio per verso e descrizioni



Impostazioni:

- Classe ausiliaria
- JSON per renderle persistenti
- Scelta **lingua**



Classificatore nell'App



Utilizzo
dell'**interprete** di
TFLite per fare
inferenza e ottenere
nuove predizioni



Installazione
dell'interprete
separata rispetto al
framework
Tensorflow:
- **Risparmio risorse**
- **Efficienza** app

GOTCHA!!

Distorsione Immagini



Tipi di distorsione:

- **Radiale**



Parametri:

Radiale:

$$x_{distorted} = x(1 + k_1r^2 + k_2r^4 + k_3r^6)$$

$$y_{distorted} = y(1 + k_1r^2 + k_2r^4 + k_3r^6)$$

Distorsione Immagini



Tipi di distorsione:

- **Radiale**
- **Tangenziale**



Parametri:

Radiale:

$$x_{distorted} = x(1 + k_1r^2 + k_2r^4 + k_3r^6)$$

$$y_{distorted} = y(1 + k_1r^2 + k_2r^4 + k_3r^6)$$

Tangenziale:

$$x_{distorted} = x + [2p_1xy + p_2(r^2 + 2x^2)]$$

$$y_{distorted} = y + [p_1(r^2 + 2y^2) + 2p_2xy]$$

Distorsione Immagini



Tipi di distorsione:

- **Radiale**
- **Tangenziale**



Parametri:

- **Coefficienti di Distorsione**

Radiale:

$$x_{distorted} = x(1 + k_1 r^2 + k_2 r^4 + k_3 r^6)$$

$$y_{distorted} = y(1 + k_1 r^2 + k_2 r^4 + k_3 r^6)$$

Tangenziale:

$$x_{distorted} = x + [2p_1 xy + p_2(r^2 + 2x^2)]$$

$$y_{distorted} = y + [p_1(r^2 + 2y^2) + 2p_2 xy]$$

$$Coefficients\ di\ distorsione = (k_1 \quad k_2 \quad p_1 \quad p_2 \quad k_3)$$

Distorsione Immagini



Tipi di distorsione:

- **Radiale**
- **Tangenziale**



Parametri:

- **Coefficienti di Distorsione**
- **Matrice della Fotocamera**

Radiale:

$$x_{distorted} = x(1 + k_1r^2 + k_2r^4 + k_3r^6)$$

$$y_{distorted} = y(1 + k_1r^2 + k_2r^4 + k_3r^6)$$

Tangenziale:

$$x_{distorted} = x + [2p_1xy + p_2(r^2 + 2x^2)]$$

$$y_{distorted} = y + [p_1(r^2 + 2y^2) + 2p_2xy]$$

$$\text{Coefficienti di distorsione} = (k_1 \quad k_2 \quad p_1 \quad p_2 \quad k_3)$$

$$\text{Matrice della fotocamera} = \begin{bmatrix} f_x & 0 & c_x \\ 0 & f_y & c_y \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Calibrazione Fotocamera



Calibrazione fotocamera e
rettificazione immagini con
OpenCV, utilizzando una
scacchiera



Calibrazione Fotocamera



Calibrazione fotocamera e
rettificazione immagini con
OpenCV, utilizzando una
scacchiera



Calibrazione Fotocamera



Calibrazione fotocamera e
rettificazione immagini con
OpenCV, utilizzando una
scacchiera

$$C_{dist} = (0.2876 \quad -1.7175 \quad -0.0102 \quad 0.0038 \quad 2 \ 3.066)$$

$$Matrice\ della\ fotocamera = \begin{bmatrix} 630.72 & 0 & 312.61 \\ 0 & 630.54 & 226.20 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

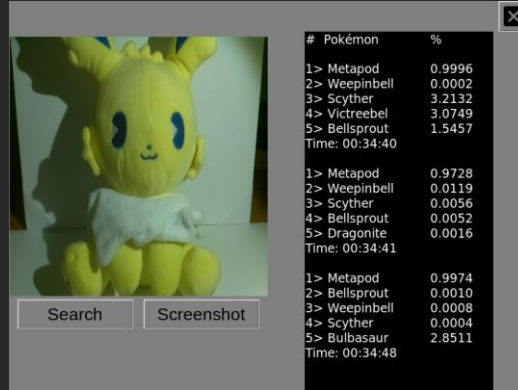
04 Conclusioni

Conclusioni

Riconoscimento
in circa **200ms**



Predizione
semi-errata per
**Pokémon molto
simili** o con sfondi
fraintendibili

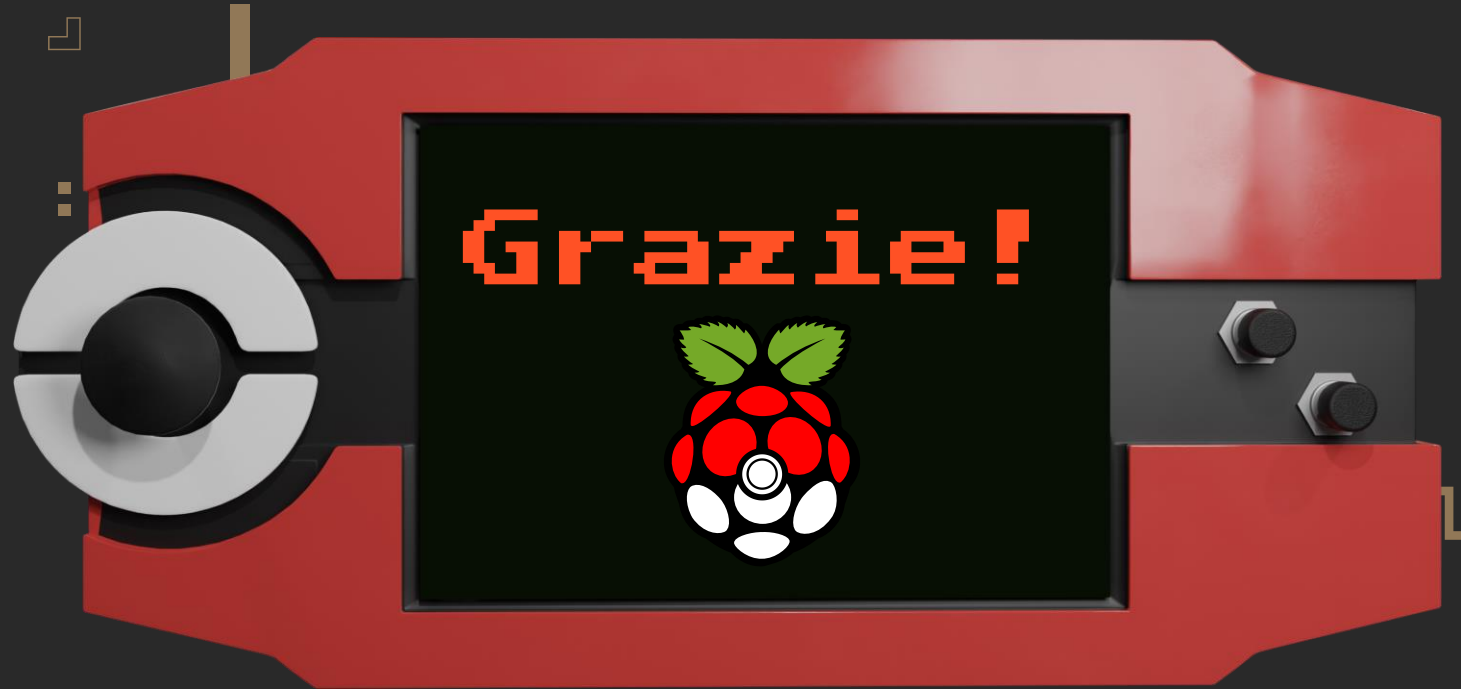


85% accuratezza
della predizione in
casi reali



È necessario
**illuminare
sufficientemente**
la zona inquadrata





<https://github.com/TryKatChup/Poke-Pi-Dex>