

# Livrable 1 : Classification Binaire

Erwan  
Martin

Thibaut Liger-  
Hellard

Arnaud  
Maturel

Guillaume Le  
Cocguen

Victorien  
Goudeau

---

## Contexte:

L'entreprise TouNum, spécialisée dans la numérisation de documents, collabore avec des spécialistes en Data Science de CESI pour développer une solution de Machine Learning capable de générer automatiquement des légendes pour les images numérisées. Ce projet vise à enrichir leur offre de services en répondant aux besoins de clients ayant d'importantes quantités de données à classer. Le défi inclut le nettoyage des images de qualité variable et la distinction entre photos et autres types d'images avant l'analyse. L'approche utilisera des technologies avancées telles que les réseaux de neurones convolutifs (CNN) et récurrents (RNN), en s'appuyant sur Python et des bibliothèques spécialisées. Un prototype est attendu dans cinq semaines, suivi d'une présentation détaillée et d'une discussion sur l'intégration et la maintenance de la solution.

## Objectif:

L'objectif de ce projet est de développer un modèle de classification binaire capable de distinguer les images de photos des autres types d'images. Le modèle sera entraîné sur un jeu de données étiqueté et évalué sur un jeu de données de test distinct. Les performances du modèle seront mesurées en termes de précision, de rappel et de F1-score. Le modèle final sera évalué sur un ensemble de données non étiqueté pour tester sa capacité à généraliser à de nouvelles images.

## Données:

Notre jeu de données contient plusieurs milliers d'images de différentes tailles et qualités. Ces images ne sont pas étiquetées, mais les images étant bien archivées, nous allons pouvoir les étiquetter manuellement.

## Défis techniques:

- Étiquetage des données: Les images ne sont pas étiquetées, il faudra donc le faire manuellement pour entraîner le modèle.
- Qualité des images: Les images sont de qualité variable, ce qui peut affecter les performances du modèle.

- **Modèle de classification:** Le modèle doit être capable de distinguer les images de photos des autres types d'images avec une précision élevée. Il faudra peut-être expérimenter avec différents types de modèles pour obtenir les meilleures performances.
- **Évaluation du modèle:** Le modèle sera évalué sur un ensemble de données de test distinct pour mesurer sa précision, son rappel et son F1-score. Il sera également évalué sur un ensemble de données non étiqueté pour tester sa capacité à généraliser à de nouvelles images.

## Preprocessing

Afin de répondre au besoin de la société TouNum, nous allons dans un premier temps traiter les images, c'est à dire avoir une phase de **preprocessing** pour les rendre exploitables par notre modèle. Nous utiliserons de nombreuses bibliothèques python comme **tensorflow**, **scikit-learn** et **pandas**.

```
In [ ]: import pandas as pd
import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt
import PIL
import os
import sklearn
import sklearn.model_selection
import tensorflow as tf
import tensorboard

from datetime import datetime
```

```
In [ ]: #Setting gpu for limit memory
gpus = tf.config.experimental.list_physical_devices('GPU')
if gpus:
    #Restrict Tensorflow to only allocate 6gb of memory on the first GPU
    try:
        tf.config.experimental.set_virtual_device_configuration(gpus[0],
            [tf.config.experimental.VirtualDeviceConfiguration(memory_limit=9144)])
        logical_gpus = tf.config.experimental.list_logical_devices('GPU')
        print(len(gpus), "Physical GPUs,", len(logical_gpus), "Logical GPUs")
    except RuntimeError as e:
        #virtual devices must be set before GPUs have been initialized
        print(e)
```

1 Physical GPUs, 1 Logical GPUs

## Récupération du chemin des images

```
In [ ]: filePath = open('../data/path.txt', "r")
datapath = filePath.read()
print(datapath)
```

D:\CESI\A5\datascience\Projet\data

```
In [ ]: labels = []
        imgs = []
        target_label = 'Photo'
        labels_to_remove = ["Dataset_L2", "Photo_2"]
        csv_filepath = "../data/dataset_L1.csv"
```

## Récupération des différents labels

Comme mentionné précédemment, les images ne sont pas étiquetées. Nous allons donc devoir le faire manuellement grâce à l'archivage des images, plus précisément le nom des dossiers dans lesquels elles sont stockées. Nous allons donc récupérer tous les labels possibles en fonction des noms de dossier.

```
In [ ]: def create_labels_list(datapath, labels_to_remove=None):
        for i in os.listdir(path=datapath):
            if os.path.isdir(os.path.join(datapath, i)):
                labels.append(i)

        if labels_to_remove:
            for label in labels_to_remove:
                try:
                    labels.remove(label)
                except ValueError:
                    pass

        return labels

        labels = create_labels_list(datapath, labels_to_remove)
        print(f"LABELS : {labels}")
```

```
LABELS : ['Painting', 'Photo', 'Schematics', 'Sketch', 'Text']
```

Nous allons maintenant créer un dataset en CSV, qui contiendra les chemins d'accès des images ainsi que leurs labels.

```
In [ ]: def create_dataset_csv(datapath, csv_filepath, target_label="Photo"):
        with open(csv_filepath, "w", encoding="utf-8") as csv:
            csv.write("pathname;label\n")

            for label in labels:
                if os.path.isdir(os.path.join(datapath, label)):
                    l = 1 if label == target_label else 0

                    for img in os.listdir(os.path.join(datapath, label)):
                        if not(".ini" in img):
                            csv.write(f"{os.path.join(datapath, label, img)};{l}\n")

        create_dataset_csv(datapath, csv_filepath)
```

Load du csv dans un DataFrame pandas (On ne charge que les chemins au lieu de charger plusieurs dizaine de milliers d'images):

```
In [ ]: data = pd.read_csv(csv_filepath, sep=';')
        data.head()
```

```
Out[ ]:
```

	pathname	label
0	D:\CESI\A5\datascience\Projet\data\Painting\pa...	0
1	D:\CESI\A5\datascience\Projet\data\Painting\pa...	0
2	D:\CESI\A5\datascience\Projet\data\Painting\pa...	0
3	D:\CESI\A5\datascience\Projet\data\Painting\pa...	0
4	D:\CESI\A5\datascience\Projet\data\Painting\pa...	0

Par la suite nous allons changer la taille de nos images en 400 par 400 pour que notre modèle puisse prendre une taille d'image fixe. Prendre une taille pas trop grande nous permettra de rester raisonnables en terme de temps de traitement.

```
In [ ]: image_height, image_width = 400, 400
        test_size = 0.3
        batch_size = 32
```

Séparation en jeu de test et d'entraînement

```
In [ ]: from sklearn.model_selection import train_test_split
        # Séparation des données en ensembles d'entraînement et de test
        train_df, test_df = train_test_split(data, test_size=test_size, random_state=42)
```

```
In [ ]: def load_image(path):
        try:
            image = tf.io.read_file(path)
            image = tf.image.decode_jpeg(image, channels=3)
            image = tf.image.resize(image, [image_height, image_width])
            return image
        except tf.errors.InvalidArgumentError:
            print(f"Attention : le fichier {path} n'est pas une image valide et sera")
            return None
```

```
In [ ]: class ImageGenerator(tf.keras.utils.Sequence):
        def __init__(self, image_paths, labels, batch_size):
            self.image_paths = image_paths
            self.labels = labels
            self.batch_size = batch_size

        def __len__(self):
            return len(self.image_paths) // self.batch_size

        def __getitem__(self, index):
            batch_paths = self.image_paths[index * self.batch_size : (index + 1) * self.batch_size]
            batch_labels = self.labels[index * self.batch_size : (index + 1) * self.batch_size]

            batch_images = []
            valid_labels = []
            for path, label in zip(batch_paths, batch_labels):
                img = self.load_image(path)
                if img is not None:
                    batch_images.append(img)
                    valid_labels.append(label)
```

```

        return tf.convert_to_tensor(batch_images), tf.convert_to_tensor(valid_labels)

    def load_image(self, path):
        try:
            image = tf.io.read_file(path)
            image = tf.image.decode_jpeg(image, channels=3)
            image = tf.image.resize(image, [image_height, image_width])
            return image
        except tf.errors.InvalidArgumentError:
            print(f"\n Attention : le fichier {path} n'est pas une image valide")
            return None

```

```

In [ ]: # Création des générateurs pour les ensembles d'entraînement et de test
train_generator = ImageGenerator(train_df['pathname'].tolist(), train_df['label'].tolist())
test_generator = ImageGenerator(test_df['pathname'].tolist(), test_df['label'].tolist())

```

## Ajout de Callback

En cas de problème lors de l'exécution de nos Epoch, nous mettons en place des callbacks. Si notre modèle tend vers de l'overfitting, alors, grâce aux callbacks, on peut arrêter l'entraînement du modèle avant d'avoir terminé toutes nos Epochs. En cas d'arrêt inopiné pendant l'entraînement du modèle, nous mettons également en place un callback pour sauvegarder nos poids quand que le résultat d'une Epoch s'améliore.

```

In [ ]: class EarlyStoppingAtMinLoss(tf.keras.callbacks.Callback):
    """Stop training when the loss is at its min, i.e. the loss stops decreasing

    Arguments:
        patience: Number of epochs to wait after min has been hit. After this
        number of no improvement, training stops.
    """

    def __init__(self, patience=0):
        super().__init__()
        self.patience = patience
        # best_weights to store the weights at which the minimum loss occurs.
        self.best_weights = None

    def on_train_begin(self, logs=None):
        # The number of epoch it has waited when loss is no longer minimum.
        self.wait = 0
        # The epoch the training stops at.
        self.stopped_epoch = 0
        # Initialize the best as infinity.
        self.best = np.Inf

    def on_epoch_end(self, epoch, logs=None):
        current = logs.get("val_loss")
        print(f"The average loss for epoch {epoch} is {current:.7f}")

        if np.less(current, self.best):
            self.best = current
            self.wait = 0
            # Record the best weights if current results is better (less).
            self.best_weights = self.model.get_weights()
            self.model.save_weights('./models/last_training_best_weights')

```

```

        else:
            self.wait += 1
            if self.wait >= self.patience:
                self.stopped_epoch = epoch
                self.model.stop_training = True
                print("Restoring model weights from the end of the best epoch.")
                self.model.set_weights(self.best_weights)

    def on_train_end(self, logs=None):
        if self.stopped_epoch > 0:
            print("Epoch %05d: early stopping" % (self.stopped_epoch + 1))

#TENSORBOARD
time = datetime.now()
foldername = f"./tensorboard/{time.day}_{time.month}_{time.year}_{time.hour}h{ti

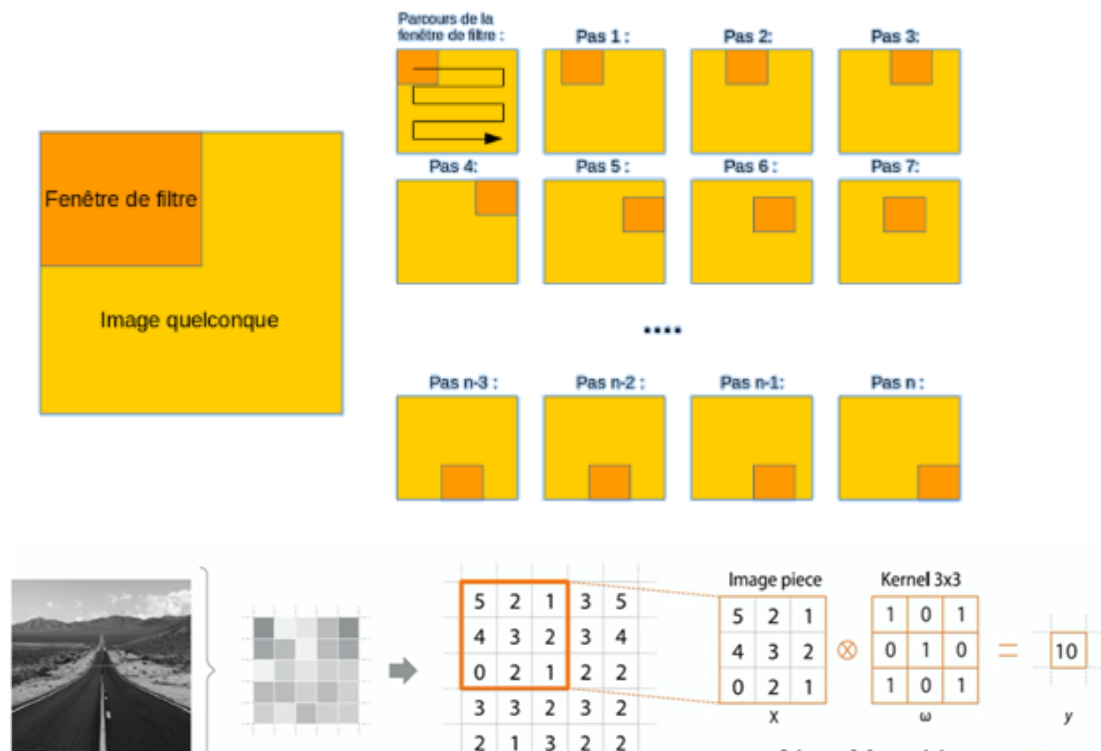
tensorflowCallback = tf.keras.callbacks.TensorBoard(
    log_dir=foldername,
    histogram_freq=0,
    write_graph=True,
    write_images=False,
    write_steps_per_second=False,
    update_freq='epoch',
    profile_batch=0,
    embeddings_freq=0,
    embeddings_metadata=None
)

```

## Convolutional Neural Network (CNN)

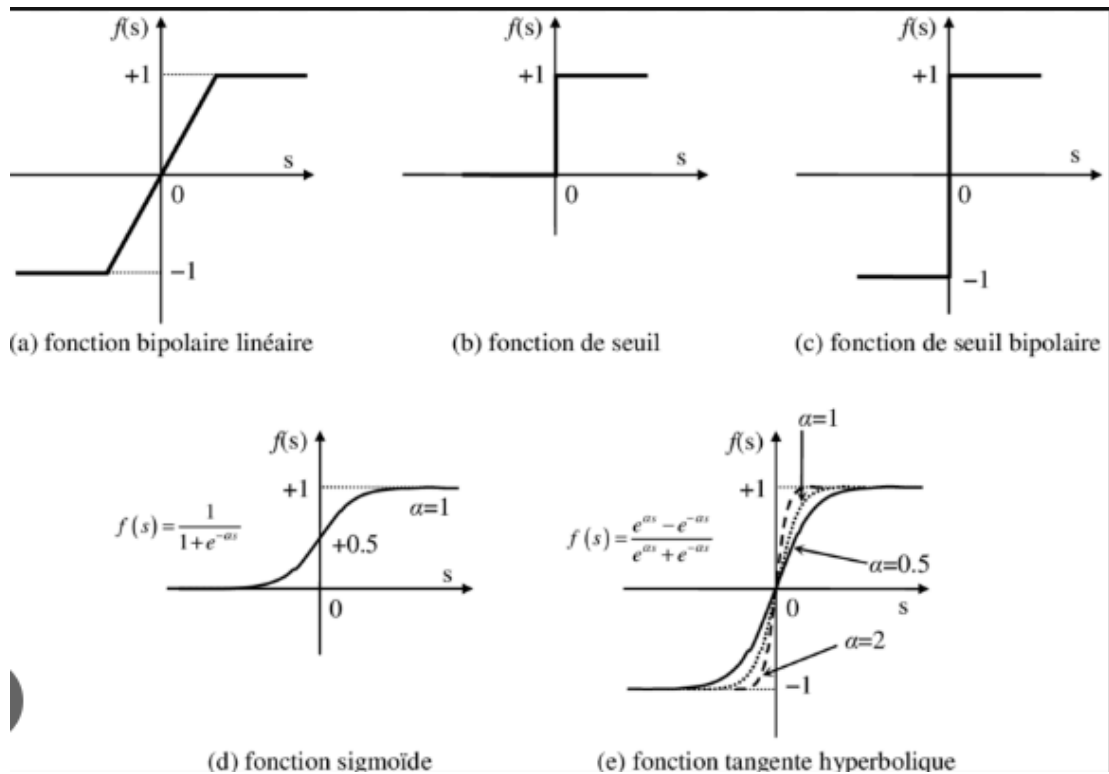
Les réseaux de neurones convolutifs sont très largement utilisés lors d'opération de traitement d'image, et ce pour plusieurs raisons.

La convolution est une opération consistant à créer un filtre que nous déplacerons sur notre image d'entrée afin de n'en traiter qu'une partie. Le pas choisis pour déplacer notre filtre est notre **stride**



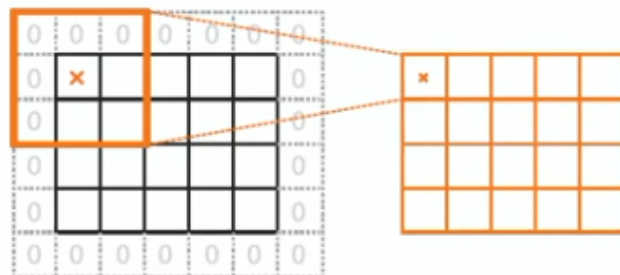
Quand nous demandons à un algorithme de traiter une image ce dernier doit assimiler une grande quantité d'informations, l'image étant traitée comme un tableau multidimensionnel contenant plusieurs valeurs représentant les couleurs affichées, la convolution permet d'alimenter notre algorithme avec des fragments de notre image d'entrée afin de réduire le nombre de dimensions à traiter. En utilisant une image moins volumineuse l'algorithme va produire une donnée moins dense qui sera moins lourde à traiter par la suite. En multipliant les déplacements sur notre image l'algorithme va produire une nouvelle valeur qui sera représentative des informations contenues sur notre portion d'image. L'ensemble de ces valeurs une fois notre image initiale entièrement parcourue est notre **carte de caractéristique** ou **feature map**.

Une fois notre feature map constituée nous utilisons une **fonction d'activation** qui va avoir pour rôle d'introduire de la non-linéarité dans notre réseau, cela afin d'apporter une classification plus représentative de la complexité de nos données.



Une fois cela fait, nous pouvons au besoin introduire du **padding** qui va modifier les dimensions de nos données d'entrées afin que nos données une fois traitées soient de même tailles que nos données d'entrées

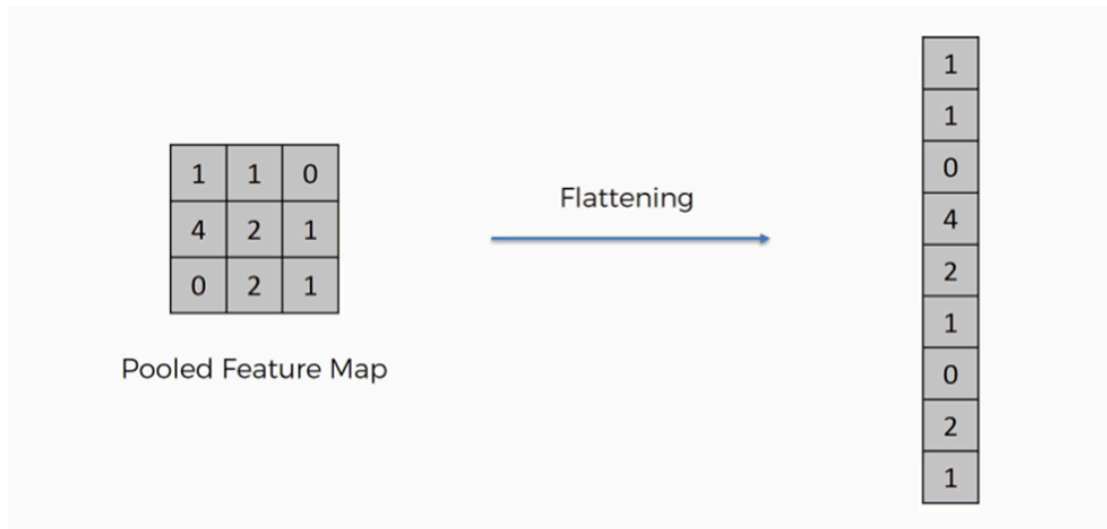
**padding**



Par la suite nous avons une étape d'**agrégation (pooling)** lors de laquelle **les dimensions de la feature map sont réduites**. Dans notre cas nous utiliserons l'agrégation maximale (max pooling). Cette étape est destinée à réduire la quantité de mémoire nécessaire à la réalisation des calculs tout en conservant les caractéristiques les plus importantes de notre feature map

Et pour finir, afin de pouvoir intégrer notre image retravaillée par convolution dans nos neurones nous devons **aplatir (flat)** le résultat de nos convolutions





## Construction du modèle

Après avoir traité nos données, géré les erreurs et générer notre train et test set, on peut passer à la construction de notre modèle.

Pour ne pas subir de **sur apprentissage**, on met en place du **dropout**, ou bien de l'**early stopping**. Le **dropout** est une méthode de régularisation, qui nous permet d'aléatoirement désactiver des neurones, en les réinitialisant à 0. Cette méthode va s'appliquer lors de chaque Epoch, afin de mieux répartir l'apprentissage entre les neurones.

Pour éviter l'effet inverse, à savoir le **sous apprentissage**, il faut fournir à notre modèle un assez grand nombre de données. Si le dataset se trouve être trop petit, alors il faut mettre en place de la **data augmentation**. Cette dernière consiste en prendre une image du dataset pour en générer plusieurs, par le biais de rotations de l'image ou de zoom par exemple.

```
In [ ]: # Construction du modèle
model = tf.keras.Sequential([
    tf.keras.layers.Rescaling(1./255, input_shape=(image_height, image_width, 3)),
    tf.keras.layers.Conv2D(32, (5, 5), activation='relu'),
    tf.keras.layers.MaxPooling2D(2, 2),
    tf.keras.layers.Conv2D(64, (3, 3), activation='relu'),
    tf.keras.layers.MaxPooling2D(2, 2),
    tf.keras.layers.Flatten(),
    tf.keras.layers.Dropout(0.5),
    tf.keras.layers.Dense(128, activation='relu'),
    tf.keras.layers.Dropout(0.5),
    tf.keras.layers.Dense(64, activation='relu'),
    tf.keras.layers.Dense(len(data['label'].unique()), activation='softmax') #
])

model.compile(optimizer='adam',
              loss=tf.keras.losses.SparseCategoricalCrossentropy(),
              metrics=['accuracy'])
```

```
In [ ]: # Entraînement du modèle  
model.fit(train_generator, validation_data=test_generator, epochs=10, callbacks=
```

Epoch 1/10  
775/905 [=====>.....] - ETA: 57s - loss: 0.4438 - accuracy: 0.7788  
Attention : le fichier D:\CESI\A5\datascience\Projet\data\Painting\painting\_0266 2.jpg n'est pas une image valide et sera ignoré.  
905/905 [=====] - ETA: 0s - loss: 0.4314 - accuracy: 0.7827  
The average loss for epoch 0 is 0.43  
905/905 [=====] - 573s 624ms/step - loss: 0.4314 - accuracy: 0.7827 - val\_loss: 0.3248 - val\_accuracy: 0.8313  
Epoch 2/10  
670/905 [=====>.....] - ETA: 1:43 - loss: 0.3395 - accuracy: 0.8287  
Attention : le fichier D:\CESI\A5\datascience\Projet\data\Painting\painting\_0266 2.jpg n'est pas une image valide et sera ignoré.  
905/905 [=====] - ETA: 0s - loss: 0.3346 - accuracy: 0.8323  
The average loss for epoch 1 is 0.33  
905/905 [=====] - 555s 614ms/step - loss: 0.3346 - accuracy: 0.8323 - val\_loss: 0.3223 - val\_accuracy: 0.8599  
Epoch 3/10  
125/905 [==>.....] - ETA: 5:34 - loss: 0.3180 - accuracy: 0.8687  
Attention : le fichier D:\CESI\A5\datascience\Projet\data\Painting\painting\_0266 2.jpg n'est pas une image valide et sera ignoré.  
905/905 [=====] - ETA: 0s - loss: 0.3075 - accuracy: 0.8634  
The average loss for epoch 2 is 0.31  
905/905 [=====] - 582s 644ms/step - loss: 0.3075 - accuracy: 0.8634 - val\_loss: 0.2907 - val\_accuracy: 0.8628  
Epoch 4/10  
578/905 [=====>.....] - ETA: 8:31 - loss: 0.2541 - accuracy: 0.8901  
Attention : le fichier D:\CESI\A5\datascience\Projet\data\Painting\painting\_0266 2.jpg n'est pas une image valide et sera ignoré.  
905/905 [=====] - ETA: 0s - loss: 0.2510 - accuracy: 0.8906  
The average loss for epoch 3 is 0.25  
905/905 [=====] - 1634s 2s/step - loss: 0.2510 - accuracy: 0.8906 - val\_loss: 0.2501 - val\_accuracy: 0.8895  
Epoch 5/10  
558/905 [=====>.....] - ETA: 8:57 - loss: 0.2082 - accuracy: 0.9117  
Attention : le fichier D:\CESI\A5\datascience\Projet\data\Painting\painting\_0266 2.jpg n'est pas une image valide et sera ignoré.  
905/905 [=====] - ETA: 0s - loss: 0.2056 - accuracy: 0.9128  
The average loss for epoch 4 is 0.21  
905/905 [=====] - 1687s 2s/step - loss: 0.2056 - accuracy: 0.9128 - val\_loss: 0.2445 - val\_accuracy: 0.8931  
Epoch 6/10  
514/905 [=====>.....] - ETA: 19:31 - loss: 0.1580 - accuracy: 0.9368  
Attention : le fichier D:\CESI\A5\datascience\Projet\data\Painting\painting\_0266 2.jpg n'est pas une image valide et sera ignoré.  
905/905 [=====] - ETA: 0s - loss: 0.1639 - accuracy: 0.9354  
The average loss for epoch 5 is 0.16  
905/905 [=====] - 3238s 4s/step - loss: 0.1639 - accuracy: 0.9354 - val\_loss: 0.2532 - val\_accuracy: 0.8938  
Epoch 7/10  
519/905 [=====>.....] - ETA: 24:12 - loss: 0.1346 - accuracy: 0.9470  
Attention : le fichier D:\CESI\A5\datascience\Projet\data\Painting\painting\_0266 2.jpg n'est pas une image valide et sera ignoré.  
905/905 [=====] - ETA: 0s - loss: 0.1343 - accuracy: 0.9470

```

470The average loss for epoch 6 is      0.13
Restoring model weights from the end of the best epoch.
905/905 [=====] - 3610s 4s/step - loss: 0.1343 - accurac
y: 0.9470 - val_loss: 0.2758 - val_accuracy: 0.8840
Epoch 00007: early stopping

```

```
Out[ ]: <keras.callbacks.History at 0x240aac9e2e0>
```

## Sauvegarde du modèle entraîné

Le modèle est sauvegardé à la fin de l'entraînement avec les meilleurs poids enregistrés lors de chaque epoch.

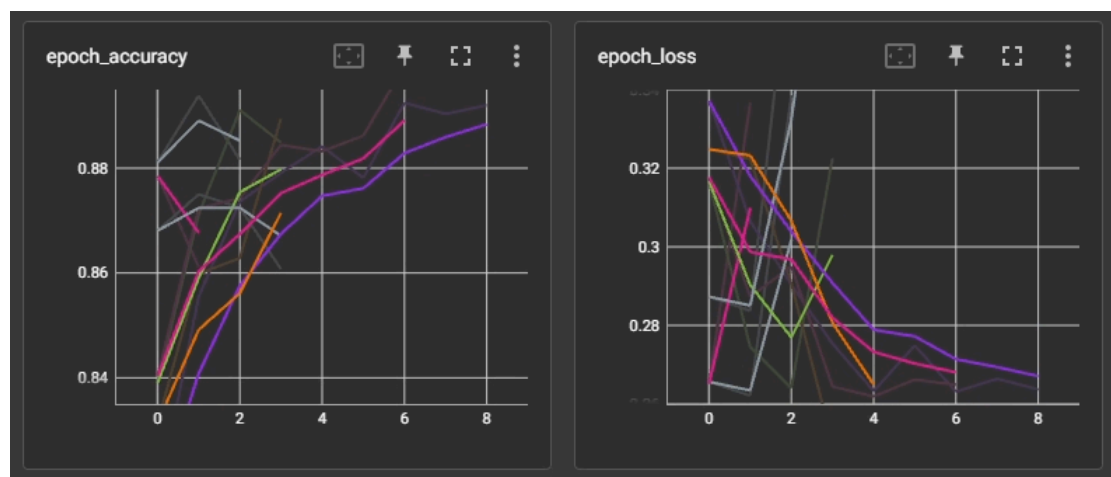
```
In [ ]: model.save(f'./models/{time.day}_{time.month}_{time.year}_{time.hour}h{time.minu
```

## Choix du modèle final

Nous avons testé différents entraînements avec différents paramètres. Nous avons :

- Fait varier la profondeur des convolutions. En ajoutant ou réduisant le nombres de filtres, les résultats et le temps d'entraînement a varié.
- Fait varier la taille de batchs pour changer la fréquence d'apprentissage (vu que la backpropagation se fait à chaque batch).
- Fait varier le nombre de couches Denses linéaires en ajoutant du Dropout, évitant un overfitting (dans les graphiques suivant, on fait beaucoup plus d'epochs sans overfit grâce au dropout).

Avec nos callbacks, nous avons notre courbe de loss et d'accuracy sur tensorflow:



Ici, nous avons représenté nos données de **validation**. On peut y voir l'évaluation de l'accuracy par epoch, ainsi que de la loss par epoch. Tous les entraînements ne font pas le même nombre d'epochs du à l'early stopping, on a donc pas nonplus le même temps d'entraînement.

Voici les valeurs pour l'accuracy:

Run	Smoothed Value	Value	Step	Time	Relative
11_4_2024_15h56\validation	0.8853	0.8816	2	4/11/24, 4:28 PM	22.67 min
11_4_2024_16h30\validation	0.8677	0.8611	1	4/11/24, 4:47 PM	8.292 min
11_4_2024_18h46\validation	0.8798	0.8849	3	4/11/24, 7:21 PM	26.41 min
11_4_2024_23h58\validation	0.8671	0.8607	3	4/12/24, 12:34 AM	24.18 min
12_4_2024_10h31\validation	0.8884	0.892	8	4/12/24, 11:53 AM	1.205 hr
12_4_2024_14h58\validation	0.8715	0.8895	3	4/12/24, 3:54 PM	46.2 min
12_4_2024_9h13\validation	0.8891	0.8995	6	4/12/24, 10:16 AM	50.13 min

Voici les valeurs pour la loss:

Run	Smoothed Value	Value	Step	Time	Relative
11_4_2024_15h56\validation	0.3018	0.3386	2	4/11/24, 4:28 PM	22.67 min
11_4_2024_16h30\validation	0.3099	0.3367	1	4/11/24, 4:47 PM	8.292 min
11_4_2024_18h46\validation	0.2979	0.3226	3	4/11/24, 7:21 PM	26.41 min
11_4_2024_23h58\validation	0.4061	0.4929	3	4/12/24, 12:34 AM	24.18 min
12_4_2024_10h31\validation	0.2671	0.2637	8	4/12/24, 11:53 AM	1.205 hr
12_4_2024_14h58\validation	0.265	0.2445	4	4/12/24, 4:22 PM	1.239 hr
12_4_2024_9h13\validation	0.2681	0.2649	6	4/12/24, 10:16 AM	50.13 min

On choisira donc l'entrainement du 12/04/2024 à 14h58, puisqu'on a la loss la plus basse sur celui ci, c'est le modèle qui généralise le mieux.

## Démonstration visuelle du modèle

ici, on va load le dataset sauvegardé, et le tester sur 30 images aléatoires.

```
In [ ]: import random
n_images = 30
img_indexes = []

#Lien vers Le modèle : https://drive.google.com/drive/folders/1XqtMzBG55SAa9FuiC
#Pensez a dézipper! Puis changez la variable ci-dessous
model_path = "./models/12_4_2024_14h58.keras"

model = tf.keras.models.load_model(model_path)

#creation d'une liste d'indexes aleatoires
for n in range(n_images):
    img_indexes.append(random.randint(0, len(data)))
#creation d'un "petit_loader a partir des indexes"
display_imgs = data.iloc[img_indexes].copy()

#create a loader
display_loader = ImageGenerator(display_imgs['pathname'].tolist(), display_imgs[

#predict
prediction = model.predict(display_loader)

plt.figure(figsize=(10, 10))
for images, labels in display_loader:
```

```

for i in range(n_images):
    ax = plt.subplot(3,10,i+1)
    plt.imshow(images[i]/255, cmap=plt.cm.binary) #affichage de l'img
    plt.title(np.argmax(prediction[i])) #Prediction comme titre
    plt.axis("off")

```

1/1 [=====] - 0s 496ms/step



## Conslusion

Nous avons donc notre modèle capable de classifer des images qui sont des photos des autres images, avec une accuracy approchant les 90%.

Pour améliorer ces résultats, nous pouvons augmenter les données en ajoutant du bruit ou changer la couleur en passant nos images en niveaux de gris par exemple, mais le résultat acquis reste convenable.