# Klasyfikacja obrazów z użyciem biblioteki Keras

Implementacja prostej konwolucyjnej sieci neuronowej

# Zbiór danych

- Znaki drogowe
- 43 klasy
- Rozdzielczość 28 x 28

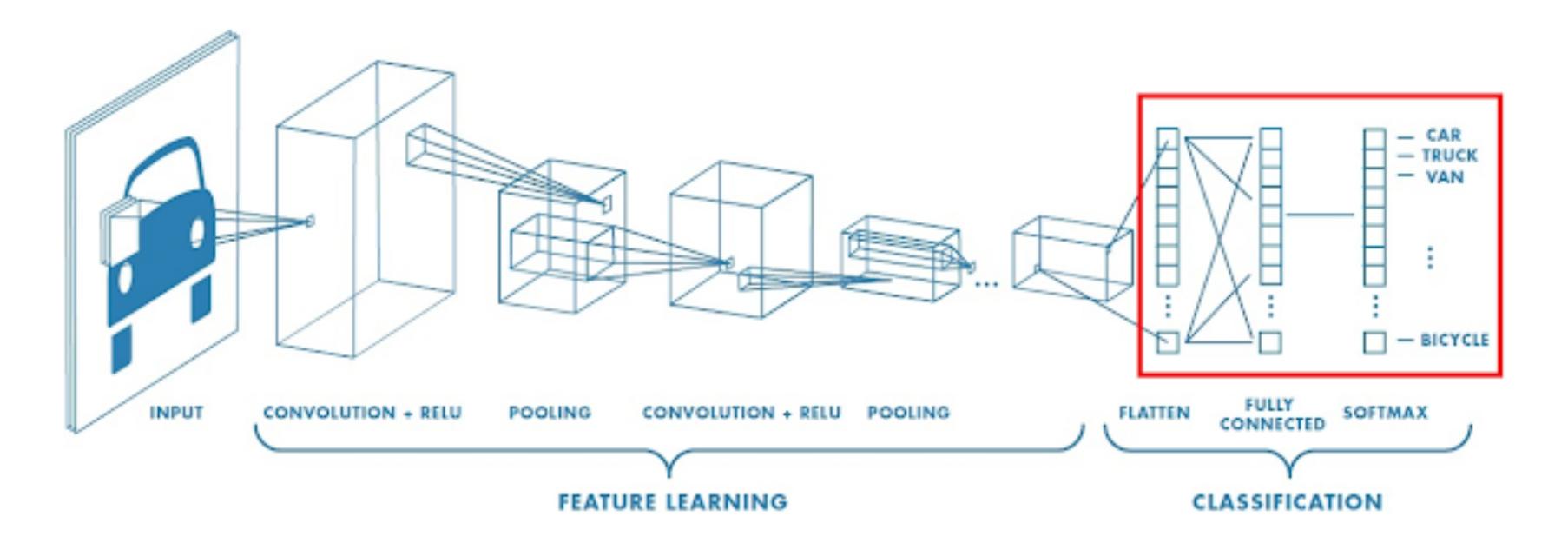


# Wykorzystane biblioteki

- tensorflow przygotowanie modelu, przeprowadzenie predykcji
- sklearn podzielenie zbioru na podzbiór treningowy (train set) i walidacyjny (validation set)
- pandas praca ze zbiorem danych wczytanie zdjęć, dataframe'y
- numpy

# Model sieci neuronowej

- 1. Dwie dwuwymiarowe warstwy konwolucyjne (Conv2D) 32 filtry i 64 filtry
- 2. Funkcja aktywacji ReLu
- 3. Próbkowanie w dół MaxPooling2D
- 4. Przekształcenie w wektor Flatten
- 5. Klasyfikacja Dense (FC layer, warstwa gęsta)



# Model sieci neuronowej

```
model = Sequential(
[19] 1
             layers =
                 [layers.Conv2D(filters=32, kernel_size=(3, 3), activation='relu'),
     3 ~
                 layers.Conv2D(64, kernel_size=(3, 3), activation='relu'),
     4
                 layers.MaxPooling2D(pool_size=(2, 2)),
     5
                 layers.Flatten(),
     б
                 layers.Dense(128, activation='relu'),
                 layers.Dense(43, activation='softmax')]
     8
     9
        Executed at 2024.06.06 22:12:44 in 13ms
[29] 1
        model.compile(
             loss = losses.CategoricalCrossentropy(), # Funkcja straty
             optimizer = 'Adam',
            metrics= ['accuracy'] # Accuracy = Number of Correct Predictions / Total Predictions Made
        Executed at 2024.06.06 22:18:45 in 103ms
```

# Wyniki

Epoch 2/3

919/919 -

Epoch 3/3

919/919

**24s** 26ms/step - accuracy: 0.9672 - loss: 0.1246 - val\_accuracy: 0.9600 - val\_loss: 0.1430

23s 24ms/step - accuracy: 0.9856 - loss: 0.0556 - val\_accuracy: 0.9800 - val\_loss: 0.0782