Bu uygulama ile ses dosyalarının ESA ile analizi gerçekleştirilecektir. Kedi ve köpeğe ait sesler kullanılarak sınıflandırma işlemi gerçekleştirilecektir.

Öncelikle gerekli kütüphaneler yüklenir.

```
#gerekli kütüphanelerin yüklenmesi
import matplotlib.pyplot as plt
from collections import namedtuple
from tensorflow.python.framework import ops
import tensorflow as tf
import numpy as np
import pandas as pd
import sys
import os
import scipy.io.wavfile as sci_wav
import random
```

Kullanılacak dosyaların yolları belirlenir.

```
ROOT_DIR = "D:/CNN Ses Siniflandirma/cats_dogs/"
CSV_PATH = "D:/CNN Ses Siniflandirma/train_test_split.csv"
```

Ardından ses dosyalarının okunması için gerekli komutlar oluşturulur ve sistem üzerinden çağrılır.

```
def read_wav_files(wav_files):
    if not isinstance(wav_files, list):
        wav_files = [wav_files]
    return [sci_wav.read(ROOT_DIR + f)[1] for f in wav_files]
def get_trunk(_X, idx, sample_len, rand_offset=False):
    randint = np.random.randint(10000) if rand_offset is True else 0
    start_idx = (idx * sample_len + randint) % len(_X)
    end_idx = ((idx + 1) * sample_len + randint) % len(_X)
    if end idx > start idx:
        return _X[start_idx: end_idx]
        return np.concatenate((_X[start_idx:], _X[:end_idx]))
def get_augmented_trunk(_X, idx, sample_len, added_samples=0):
    X = get_trunk(_X, idx, sample_len)
    for _ in range(added_samples):
        ridx = np.random.randint(len( X))
        X = X + get trunk( X, ridx, sample len)
    return X
```

Sınıflandırma işleminin daha iyi olabilmesi için ses dosyaları çoğaltılır.

```
def dataset_gen(is_train=True, batch_shape=(20, 16000), sample_augmentation=0):
    s_per_batch = batch_shape[0]
    s_len = batch_shape[1]
   X_cat = dataset['train_cat'] if is_train else dataset['test_cat']
X_dog = dataset['train_dog'] if is_train else dataset['test_dog']
   y_batch = np.zeros(s_per_batch)
    X_batch = np.zeros(batch_shape)
    # Random permutations (for X indexes)
   nbatch = int(max(len(X_cat), len(X_cat)) / s_len)
perms = [list(enumerate([i] * nbatch)) for i in range(2)]
perms = sum(perms, [])
    random.shuffle(perms)
   while len(perms) > s_per_batch:
         # Generate a batch
         for bidx in range(s_per_batch):
             perm, _y = perms.pop() # Load the permutation
             y_batch[bidx] = _y
             _X = X_cat if _y == 0 else X_dog
             # Apply the permutation to the good set
             if is_train:
                  X_batch[bidx] = get_augmented_trunk(
                       idx=perm,
                       sample_len=s_len,
                       added_samples=sample_augmentation)
                  X_batch[bidx] = get_trunk(_X, perm, s_len)
         yield (X_batch.reshape(s_per_batch, s_len, 1),
                 y_batch.reshape(-1, 1))
```

Veriseti hazırlanır.

```
def load_dataset(dataframe):
    df = dataframe
    dataset = {}
    for k in ['train_cat', 'train_dog', 'test_cat', 'test_dog']:
        v = list(df[k].dropna())
v = read_wav_files(v)
        v = np.concatenate(v).astype('float32')
        # Compute mean and variance
if k == 'train_cat':
            dog_std = dog_mean = 0
             cat_std, cat_mean = v.std(), v.mean()
        elif k == 'train_dog':
             dog_std, dog_mean = v.std(), v.mean()
        std, mean = (cat_std, cat_mean) if 'cat' in k else (dog_std, dog_mean)
        v = (v - mean) / std
        dataset[k] = v
        print('loaded {} with {} sec of audio'.format(k, len(v) / 16000))
    return dataset
df = pd.read_csv(CSV_PATH)
dataset = load_dataset(df)
```

Gerekli sabitler ayarlanır ve ağ modeli belirlenir.

```
batch_size=512
num_data_points = 16000
n_augment = 10
from tensorflow.keras import backend as K
K.clear_session()
from tensorflow.keras.models import Sequential
from tensorflow.keras.layers import Dense, Dropout
from tensorflow.keras.layers import Embedding, BatchNormalization
from tensorflow.keras.layers import Conv1D, GlobalAveragePooling1D, MaxPooling1D
from tensorflow.keras.optimizers import Adam
model = Sequential()
model.add(Conv1D(20, 4, strides=2, activation='relu', input_shape=(num_data_points, 1)))
model.add(BatchNormalization())
model.add(Conv1D(20, 4, strides=2, activation='relu'))
model.add(BatchNormalization())
model.add(MaxPooling1D(2))
model.add(Conv1D(40, 4, strides=2, activation='relu'))
model.add(BatchNormalization())
model.add(Conv1D(40, 4, strides=2, activation='relu'))
model.add(BatchNormalization())
model.add(MaxPooling1D(2))
model.add(Conv1D(80, 4, strides=2, activation='relu'))
model.add(BatchNormalization())
model.add(Conv1D(80, 4, strides=2, activation='relu'))
model.add(BatchNormalization())
model.add(GlobalAveragePooling1D())
model.add(Dense(256))
model.add(BatchNormalization())
model.add(Dropout(0.5))
model.add(Dense(256))
model.add(BatchNormalization())
model.add(Dropout(0.5))
model.add(Dense(1, activation='sigmoid'))
model.summary()
```

Model derlenir ve eğitim işlemi gerçekleştirilir.

Sistemin başarımı ve kayıpları grafik üzerinde gösterilir.

```
fig = plt.figure(figsize=(15,8))
ax = fig.add_subplot(111)
ax.plot(train_loss, label="train loss")
ax.plot(val_loss, label="val loss", color='green')
plt.legend()
plt.title("Log Loss")
plt.show()

fig = plt.figure(figsize=(15,8))
ax = fig.add_subplot(111)
ax.plot(train_acc, label="training accuracy")
ax.plot(val_acc, label="val accuracy", color='green')
plt.legend()
plt.title("Accuracy")
plt.show()
```

Uygulama 7. Değerlendirme Soruları

- 1) Verilen kodu inceleyerek kendi modelinizi oluşturunuz (10p).
- 2) Kalp verisetine ait verileri kullanarak bir ESA mimarisi geliştiriniz. Geliştirmiş olduğunuz modelin doğrulama (accuracy), F1-skor ve kayıp değerlerini bulunuz. Bulduğunuz bu değerleri grafik üzerinde gösteriniz. Bunlara ek olarak tahmin işlemi gerçekleştiriniz (45p).
- **3)** Çevre verisetine ait verileri kullanarak bir ESA mimarisi geliştiriniz. Geliştirmiş olduğunuz modelin doğrulama (accuracy), F1-skor ve kayıp değerlerini bulunuz. Bulduğunuz bu değerleri grafik üzerinde gösteriniz. Bunlara ek olarak karmaşıklık matrisi oluşturunuz **(45p)**.