



Dla klasyfikatora KNN, zdjęcia są przerabiane na wektor kolorowych pikseli, histogram kolorów oraz listę etykiet.

```
raw_images = []
histogram = []
labels = []

image_paths = list(Path(f'{DATASET_DIRECTORY}').rglob("*.jpg"))

for (i, image_path) in enumerate(image_paths):
    image_path = str(image_path)
    image = cv2.imread(image_path)
    label = image_path.split(os.path.sep)[-1].split(".")[0]

    pixels = image_to_pixels(image)
    histogram = image_to_color_histogram(image)

    raw_images.append(pixels)
    histogram.append(histogram)
    labels.append(label)
```

Testy wydajności zostały wykonane na komputerze o następującej specyfikacji:

- System: Windows 10 Home 64-bit
- Procesor: AMD RYZEN 2700X 3700 Mhz
- Karta graficzna: GeForce GTX 1060 3GB

Do pracy sieci neuronowej użyto karty graficznej co kilkukrotnie zwiększyło wydajność sieci.

### 3. Klasyfikator KNN

Zostały przetestowane cztery wersje klasyfikatora:

- Podstawowa z obrazkami
- Podstawowa z histogramem
- Optymalna z obrazkami
- Optymalna z histogramem

Optymalne parametry zostały znalezione za pomocą klasy *RandomizedSearchCV*.

```
model = KNeighborsClassifier(n_jobs=-1)
params = {'n_neighbors': np.arange(1, 31, 3), 'metric': ['euclidean', 'cityblock']}
grid = RandomizedSearchCV(model, params)

start = time()
grid.fit(train, train_labels)
accuracy = grid.score(test, test_labels)

print('[INFO]: randomized search took {:.2f} seconds'.format(time() - start))
print('[INFO]: grid search accuracy: {:.2f}%'.format(accuracy * 100))
print('[INFO]: randomized search best parameters: {}'.format(grid.best_params_))
```

Parametry podstawowej wersji:

- liczba sąsiadów = 1
- euklidesowa metoda mierzenia odległości.

Parametry optymalnej wersji:

- liczba sąsiadów = 28
- taksówkowa metoda mierzenia odległości.

W obu przypadkach (obrazki i histogram) optymalne parametry były takie same.

## 4. Konwolucyjna sieć neuronowa

Zostały przetestowane cztery wersje sieci CNN:

- Jedno warstwowa
- Trzy warstwowa
- Trzy warstwowa z dropoutem
- VGG16

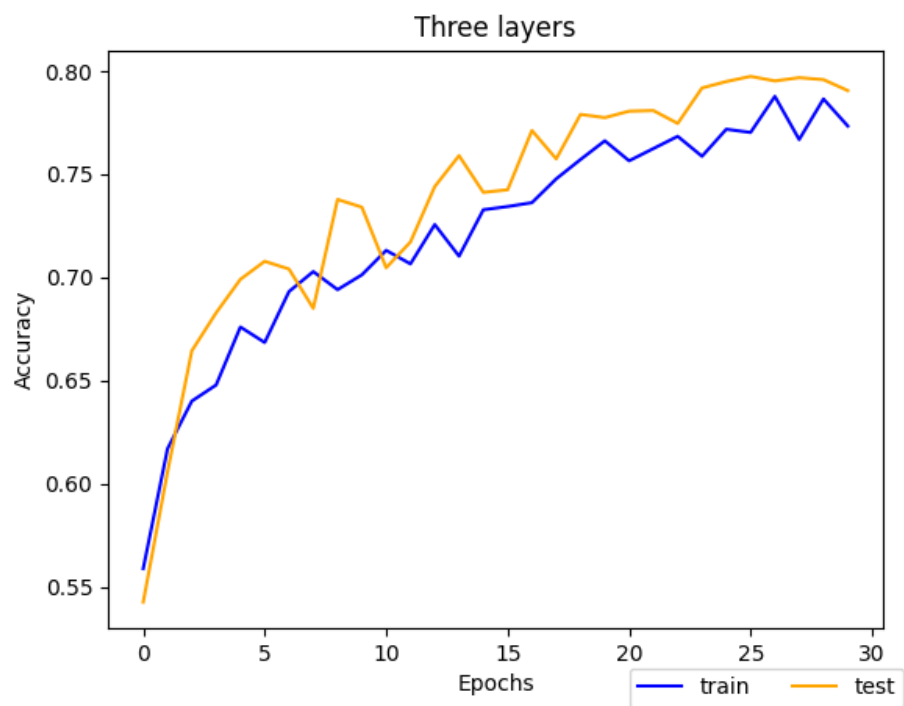
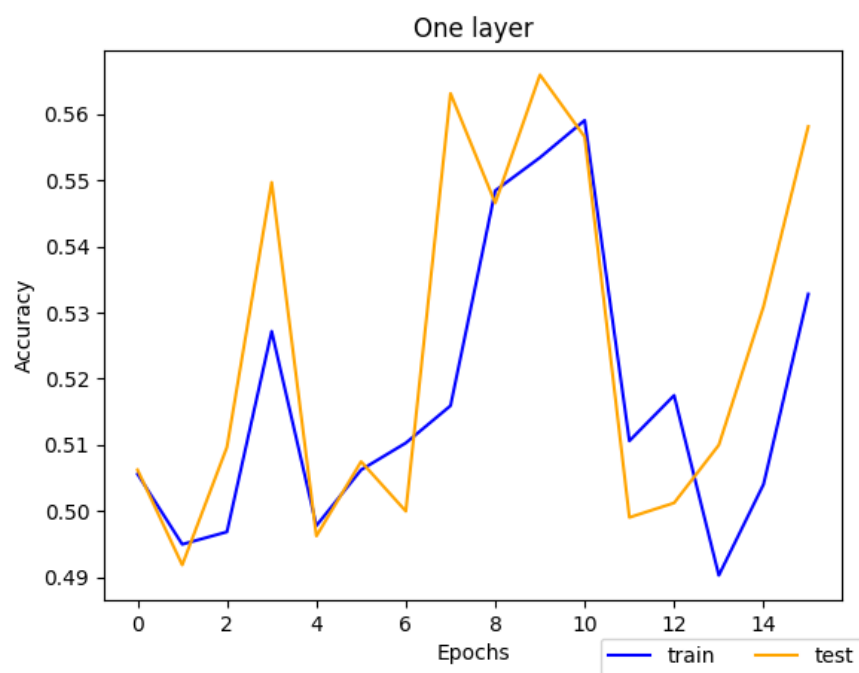
Dla sieci zastosowano dwie funkcje callback:

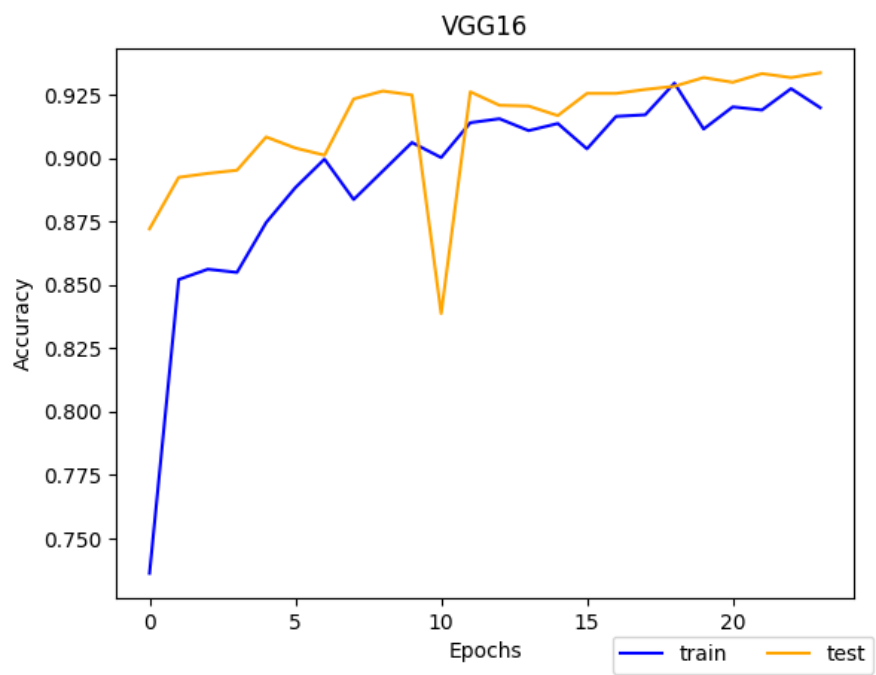
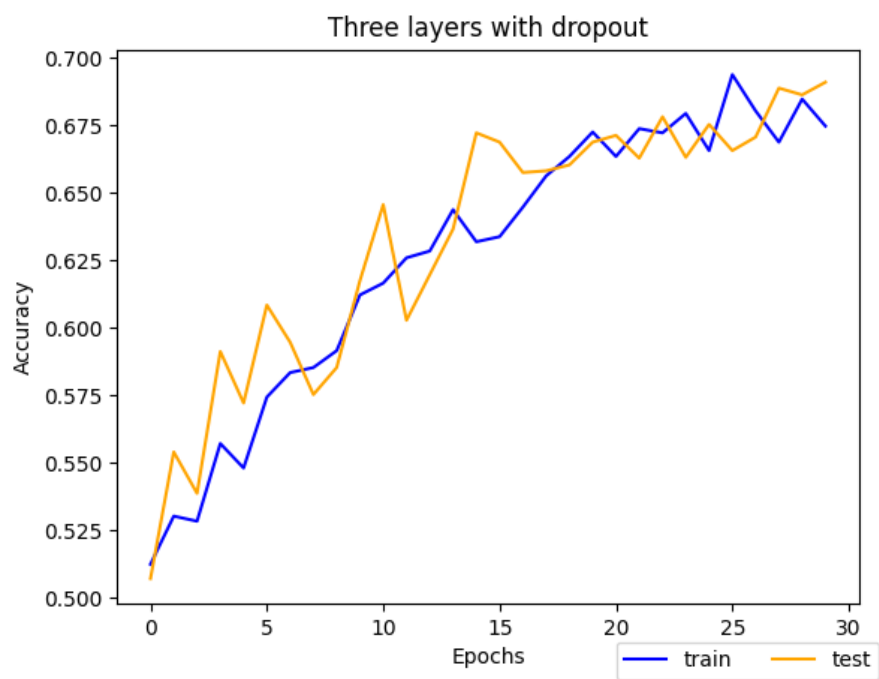
- *ReduceLROnPlateau* (zmniejszenie tempa nauczania przy braku dalszych postępów przy ostatnich 2 epokach)
- *EarlyStopping* (wczesne zatrzymywanie sieci przy braku dalszych postępów przy ostatnich 5 epokach)

```
learning_rate_reduction = ReduceLROnPlateau(monitor='loss',
                                             mode="min",
                                             patience=2,
                                             verbose=1,
                                             factor=0.5,
                                             min_lr=0.00001)

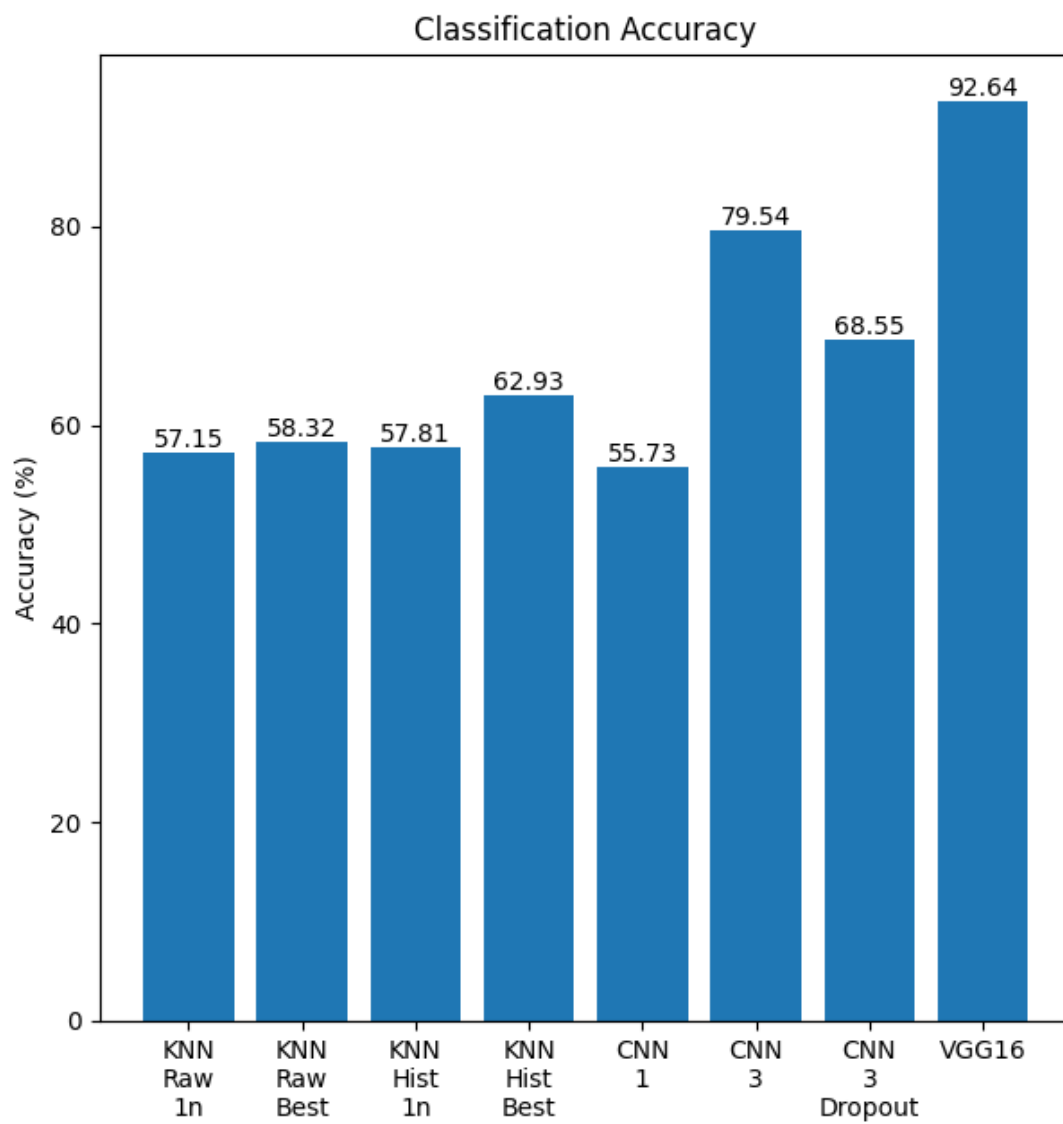
early_stopping = EarlyStopping(monitor="loss",
                               mode="min",
                               patience=5,
                               restore_best_weights=True,
                               verbose=1)
```

## 5. Dokładność sieci neuronowej

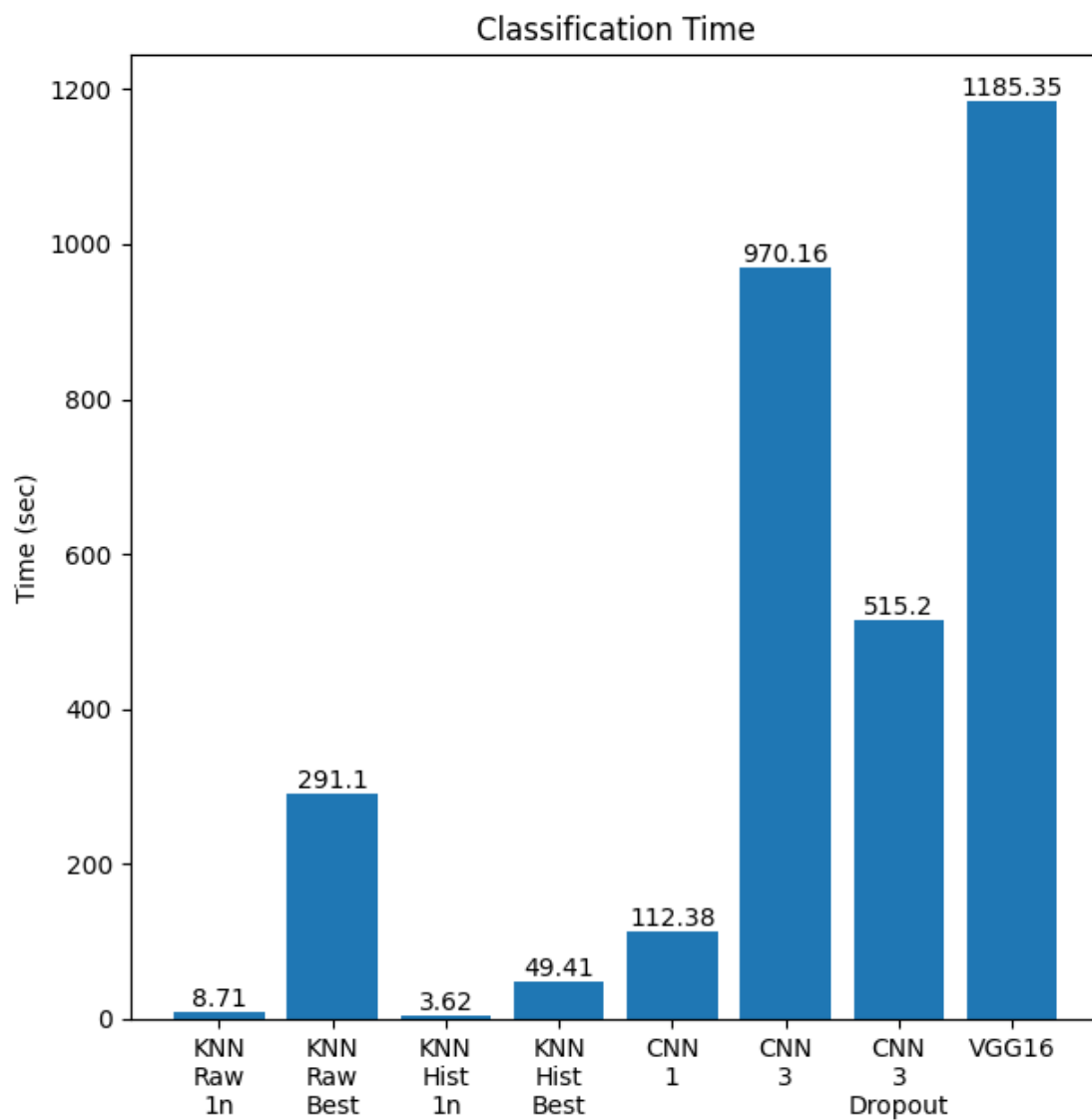




## 6. Dokładność klasyfikatorów



## 7. Czas działania klasyfikatorów





## 8. Macierze błędów

Ilość zdjęć = 100

