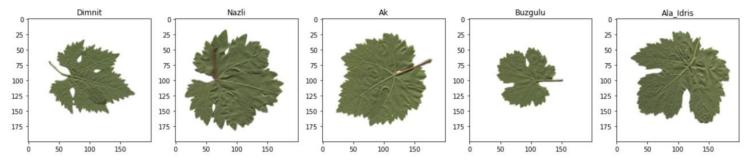


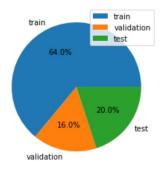


هدف این پروژه، تشخیص و دستهبندی انواع مختلف برگهای درخت انگور است. در این پروژه، به ما 5 نوع از انواع مختلف برگهای درخت انگور داده شده است.

ابتدا دادگان از ورودی خوانده و دیتافریم مربوطه را تشکیل میدهیم. دیتافریم شامل دو ستون path و lable است. تعداد هر گروه از برگها نیز برابر 100 است. در زیر، نمونهای از هر گروه آورده شده است.



طبق توضیح پروژه، دادگان را به دو دسته تست و آموزش با نسبت 80 به 20 تقسیم می کنیم. پس از آن، دادگان آموزش را با نسبت 20 به 80، به دو دسته validation و آموزش تقسیم می کنیم. در نهایت، دادگان اولیه به این نسبت تقسیم می شوند:

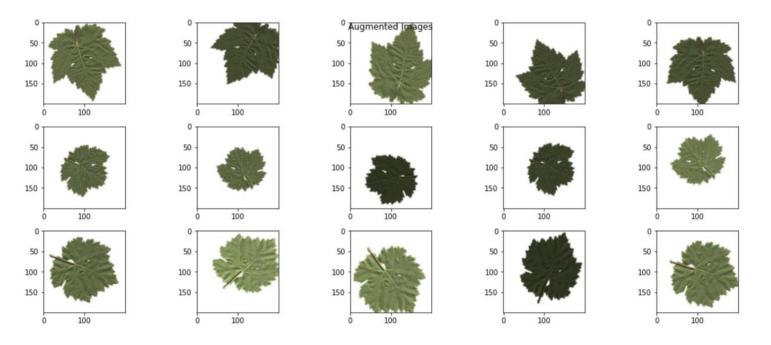


پس از آن تابع data generation را تشکیل میدهیم. به این منظور، دوتابع مختلف مینویسیم. یک تابع برای دادههای آموزش و یک تابع برای دادههای تست اما توجه شود که دادگان تست نباید تغییر کنند. این تابع صرفا به این دلیل است که دادگان تست هم سایز با دادگان آموزش باشند و از این بابت مشکلی در ادامه بوجود نیاید. تابع ایجاد عکس های جدید به این صورت و با این پارامترها تعیین شد:

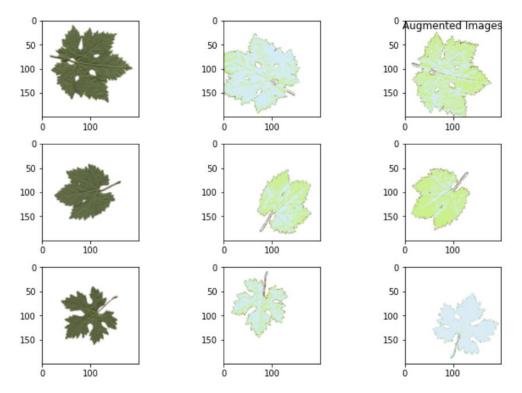
```
train_val_data_gen = ImageDataGenerator(
    rotation_range=45,
    zoom_range=0.1,
    brightness_range=[0.5,1.5],
    channel_shift_range=0.5,
    width_shift_range=0.15,
    height_shift_range=0.15,
    shear_range=0.15,
    horizontal_flip=True,
    vertical_flip=True,
    validation_split=0.2,
    fill_mode='constant',
    cval=0.0,
    #preprocessing_function= preprocess_input,
)
```

در این پروژه، دو تابع مختلف generation ایجاد کردم. یکی از توابع حافظ رنگ است و دیگری، رنگ را حفظ نمی کند. در عکس کد بالا خط کامنت شده مربوط به preproccess یکی از مدل های pre trained است که با اعمال آن تنها حاشیه عکس باقی مانده و رنگ آن تقریبا حذف می شود. طی چند مرتبه تست، تابعی که حافظ رنگ نبود، نتیجه بهتری داشت. به همین منظور، از تابع دوم استفاده شده است که در آن pre process داشتیم.

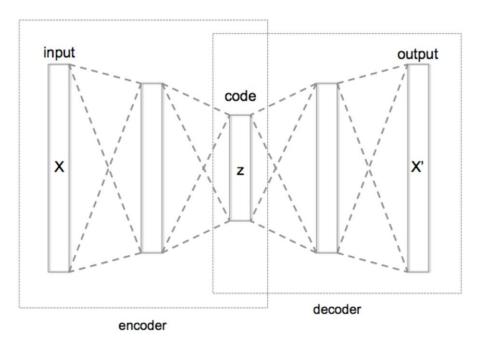
نتايج تابع اول:



نتایج تابع دوم:



امروزه از auto encoder ها در کاربردهای متنوعی استفاده میشود که از آن میتوان به auto encoder و auto encoder و compression و اشاره کرد. شمای کلی الگوریتم auto encoder و اشاره کرد. شمای کلی الگوریتم



همانطور که مشخص است ابعاد تصویر در بخش Z کم شده و عملا انگار انکد شده ورودی است. از طرف دقت کنید که ورودی و خروجی اتوانکودر باید یکسان باشد زیرا یک عکس انکود و سپس دیکود میشود به خودش.

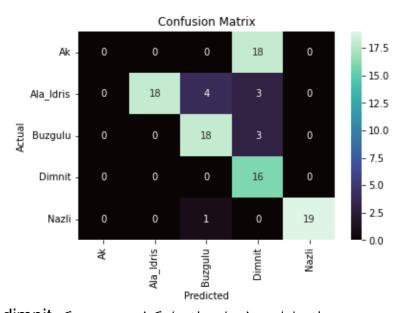
در پروژه ما خیلی متوجه تعریف denoising نشدم زیرا اغلب عکس ها کیفیت خوبی داشتند و نویزی حداقل در حدی که مزاحممان باشد وجود نداشت. پس نیازی به این فیچر AEها نداریم.

اما از طرف دیگر در کل هر عکسی دارای ابعاد بسیار بزرگی است و میتوان از AEها برای کاهش ابعاد استفاده کرد.

همچنین برای این پروژه از سرویس google colab استفاده شده است. در این سرویس ما قابلیت استفاده از GPU با سرعت بالا را داریم که طبق مقایسه پایین می بینیم که سرعت هر epoch با GPU به شدت بیشتر از حالت عادی است:

10/10 - 258s - loss: 2.0562 - accuracy: 0.2438 - val_loss: 2.1388 - val_accuracy: 0.1875 - 258s/epoch - 26s/step 10/10 - 8s - loss: 3.4785 - accuracy: 0.2438 - val_loss: 3.6710 - val_accuracy: 0.2375 - 8s/epoch - 829ms/step المداورة على المختلفي از لايبرري tf.keras.applications استفاده شد كه 3 تا از برترين هاى آنها در بخش كد آمده است و با هم مقايسه شده است.

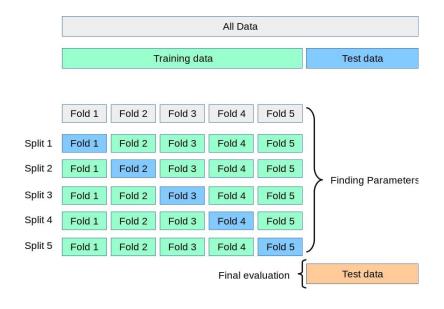
برای یکی از نتایج با دقت70 درصد confusion matrix را مشاهده کنیم که نتیجه جالبی در بر داشته است:



در این ماتریس همانطور که میبینیم بیشتر اشتباهات مدل ما سر اشتباه گرفتن دو نوع برگ dimnit و Ak است. در واقع هر برگ AK را مدل ما dimnit پیش بینی کرده است! این اشکال با تغییرات پارامتری و مدل برطرف شد.

حال مدلهای مختلف را بر روی دادگان آموزش اجرا می کنیم و در نهایت دقت را بر روی دادگان تست حساب می کنیم. برای هر مدل، این فرآیند را 10 بار تکرار کرده و نهایتا بهترین مدل را برای ادامه کار انتخاب می کنیم.

در بهترین نتیجه ما مدل EfficientNetB3 انتخاب شد و برای بررسی بهتر نتیجه آن، بر روی آن الگوریتم 10fold پیاده شد. این الگوریتم در شکل زیر به تصویر کشیده شده است(الگوریتم 5fold):



ENB3 نتیجه اجرای 10fold بر روی مدل

ENB3	دقت اجرا / مدل
91	دقت اجرای اول
89	دقت اجرای دوم
94	دقت اجرای سوم
91	دقت اجرای چهارم
93	دقت اجرای پنجم
97	دقت اجرای ششم
89	دقت اجرای هفتم
87	دقت اجرای هشتم
90	دقت اجرای نهم
91	دقت اجرای دهم
91.2	میانگین دقت مدل

mean of predictions: 91.2

