

Politechnika Bydgoska im. J. J. Śniadeckich Wydział Telekomunikacji, Informatyki i Elektrotechniki **Zakład Systemów Teleinformatycznych**



Przedmiot	Wstęp do uczenia maszynowego	
Prowadzący	mgr inż. Martyna Tarczewska	
Temat	Rozpoznawanie owoców i warzyw	
Studenci (+ nr	Łukasz Rydz 118849	
indeksów)	Bartosz Sowiński 118862	
Ocena	Data oddania spr.	17.01.2024

Contents

1.	Zbiór danych:	2
	1. O zbiorze danych:	2
	2. Zawartość:	2
	3. Właściwości:	2
2.	Struktura plików:	2
3.	Kod:	3
	1. Ładowanie danych z plików:	3
	2. Trenowanie modelu knn:	4
	3. Trenowanie modelu drzewa decyzyjnego:	5
4.	Wykresy:	6
	a. Drzewo decyzyjne:	6
	b. KNN:	7
5.	Wyniki:	8
	a. Drzewo decyzyjne:	8
	b. KNN:	8
6.	Co można ulepszyć:	9
	1. Augmentacja danych:	9
	2. Ekstrakcja cech:	9
	3. Walidacja krzyżowa:	9
_	AAA-tL:	_

1. Zbiór danych:

1. O zbiorze danych:

Zbiór danych Fruits-360 to kompleksowa kolekcja obrazów przedstawiających różnorodne owoce i warzywa. Wersja z 2020.05.18.0 obejmuje obszerny zestaw 131 różnych klas, każda reprezentująca unikalny owoc lub warzywo. Zbiór jest przeznaczony do różnych zastosowań w dziedzinie uczenia maszynowego i widzenia komputerowego, zwłaszcza w klasyfikacji obrazów.

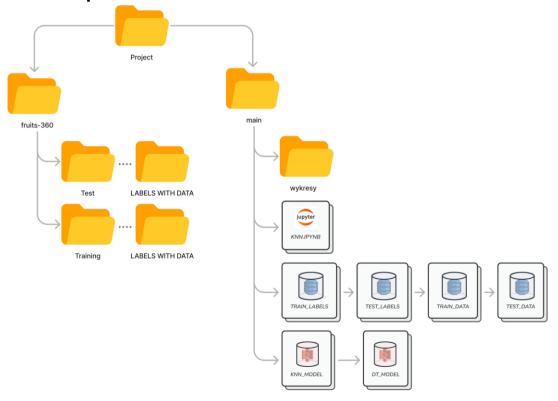
2. Zawartość:

Zestaw zawiera obrazy owoców i warzyw, takich jak jabłka, banany, awokado, jagody, owoce cytrusowe i wiele innych. Różne odmiany tego samego owocu są traktowane jako odrębne klasy, co zwiększa szczegółowość zbioru.

3. Właściwości:

- Łączna liczba obrazów: 90,483 Rozmiar zbioru treningowego: 67,692 obrazów (każdy obraz zawiera pojedynczy owoc lub warzywo)
- Rozmiar zbioru testowego: 22,688 obrazów (każdy obraz zawiera pojedynczy owoc lub warzywo)
- Liczba klas: 131 (reprezentujących owoce i warzywa)
- Rozmiar obrazu: 100x100 pikseli
- Format nazwy pliku: obraz_index_100.jpg (lub warianty jak r_obraz_index_100.jpg, r2_obraz_index_100.jpg, r3_obraz_index_100.jpg) "r" oznacza obrócony owoc; "r2" oznacza obrót wokół trzeciej osi; "100" odnosi się do rozmiaru obrazu.

2. Struktura plików:



Rysunek 1 - Struktura plików.

3. Kod:

1. Ładowanie danych z plików:

```
def remove_number(label):
    return ''.join([i for i in label if not i.isdigit()])
   def Load_data_from_path(path, save_data_path, save_labels_path):
       Algorytm wczytujący dane z folderu i zapisujący je do plików .npy
       Funkcja przyjmuje 3 argumenty:
       path - ścieżka do folderu z danymi
       save_data_path - ścieżka do pliku .npy z danymi
       save_labels_path - ścieżka do pliku .npy z etykietami
       if os.path.exists(save_data_path) and os.path.exists(save_labels_path):
           data = np.load(save data path)
           labels = np.load(save_labels_path)
           data = []
           labels = []
           total_files = sum([len(files) for _, _, files in os.walk(path)])
           progress_bar = tqdm(total=total_files, unit="img", desc="Global Progress")
           for class_name in os.listdir(path):
               class_path = os.path.join(path, class_name)
progress_bar.set_postfix_str(f"Current Class: {class_name}")
               for img_name in os.listdir(class_path):
                   img_path = os.path.join(class_path, img_name)
                   img = cv2.imread(img_path, cv2.IMREAD_COLOR)
                    img = cv2.resize(img, (100, 100))
                    img = cv2.cvtColor(img, cv2.COLOR_BGR2RGB)
                   img_array = img.flatten()
                   base_label = remove_number(class_name)
                    data.append(img_array)
                    labels.append(base_label)
                   progress_bar.update(1)
           progress_bar.close()
           np.save(save_data_path, data)
           np.save(save_labels_path, labels)
       return data, labels
   train_data, train_labels = load_data_from_path(train_path, saved_train_data_path, saved_train_labels_path)
   test_data, test_labels = load_data_from_path(test_path, saved_test_data_path, saved_test_labels_path)
```

Rysunek 2 - Kod wczytujący dane.

Funkcja remove_number(label) odpowiada za usuwanie numeracji etykiet (nazw folderów) które się powtarzają. Na przykład zbiór danych zawiera 3 klasy Apple Golden które przedstawiają 3 inne jabłka tego samego gatunku. Na potrzeby projektu takie klasy łączone są w jedną klasę.

Funkcja load_data_from_path odpowiada za wczytywanie danych, konwertowanie ich w odpowiedni sposób oraz zapisuje je do podanych lokalizacji. Funkcja przyjmuje 3 parametry:

- path ścieżka do plików
- save_data_path ścieżka do zapisu danych
- save_labels_path ścieżka do zapisu etykiet

Funkcja zwraca:

- data listę przetworzonych danych
- labels liste pobranych etykiet.

2. Trenowanie modelu knn:

```
if not os.path.exists(knn model path):
       print("Trwa podział danych na zbiór treningowy i testowy...")
       X_train, X_test, y_train, y_test = train_test_split(train_data,
                                                            train_labels,
                                                            test size=0.2,
                                                            random state=32)
       knn = KNeighborsClassifier(n_neighbors=3)
       print("Trwa trenowanie modelu k-NN...")
       knn.fit(X_train, y_train)
       print("Trwa predykcja na zbiorze testowym...")
       y_pred = knn.predict(X_test)
       accuracy = accuracy_score(y_test, y_pred)
       print("Dokładność modelu k-NN: {:.2%}".format(accuracy))
       print("Testowanie na danych testowych...")
       test accuracy = accuracy score(test labels, knn.predict(test data))
       print("Dokładność modelu k-NN na danych testowych: {:.2%}".format(test_accuracy))
       # Zapisanie modelu do pliku
       joblib.dump(knn, knn_model_path)
       # Wczytanie istniejącego modelu z pliku
       knn = joblib.load(knn_model_path)
       print("Wczytano istniejący model k-NN z pliku.")
Trwa podział danych na zbiór treningowy i testowy...
Trwa trenowanie modelu k-NN...
Trwa predykcja na zbiorze testowym...
Dokładność modelu k-NN: 99.96%
Testowanie na danych testowych...
Dokładność modelu k-NN na danych testowych: 91.25%
```

Rysunek 3 - Trenowanie modelu knn.

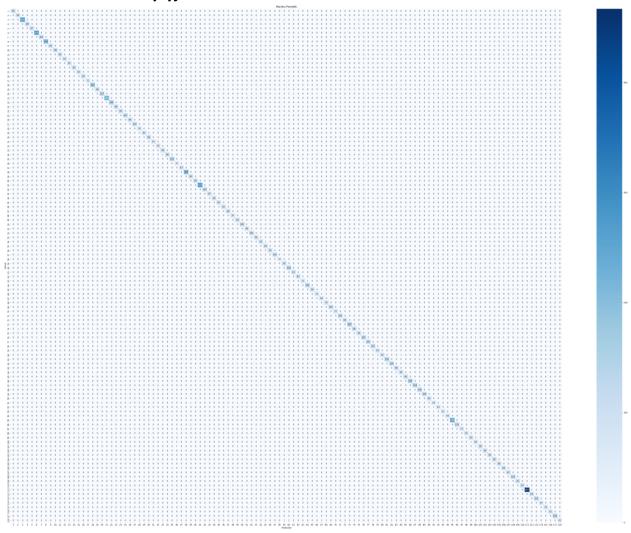
3. Trenowanie modelu drzewa decyzyjnego:

```
from sklearn.tree import DecisionTreeClassifier
    from sklearn.metrics import accuracy_score
   from sklearn.model_selection import train_test_split
   import joblib
    import os
   import numpy as np
   train_data = np.array(train_data)
10 train_labels = np.array(train_labels)
   test_data = np.array(test_data)
12 test_labels = np.array(test_labels)
print("Podział danych na zbiór treningowy i testowy")
16 X_train, X_test, y_train, y_test = train_test_split(train_data,
                                                        train_labels,
                                                        test_size=0.2,
                                                        random_state=64)
   model_path = "decision_tree_model.joblib"
   if os.path.exists(model_path):
       # Wczytaj istniejący model
tree_clf = joblib.load(model_path)
       print("Wczytano istniejący model drzewa decyzyjnego.")
       tree_clf = DecisionTreeClassifier(random_state=42)
       print("Trenowanie modelu drzewa decyzyjnego...")
       tree_clf.fit(X_train, y_train)
       joblib.dump(tree_clf, model_path)
       print("Model drzewa decyzyjnego został zapisany do pliku.")
40 print("Predykcja na zbiorze testowym...")
   y_pred_tree = tree_clf.predict(X_test)
44 accuracy_tree = accuracy_score(y_test, y_pred_tree)
45 print("Dokładność modelu drzewa decyzyjnego: {:.2%}".format(accuracy_tree))
48 print("Testowanie na danych testowych...")
   test_accuracy_tree = accuracy_score(test_labels, tree_clf.predict(test_data))
50 print("Dokładność modelu drzewa decyzyjnego na danych testowych: {:.2%}".format(test_accuracy_tree))
```

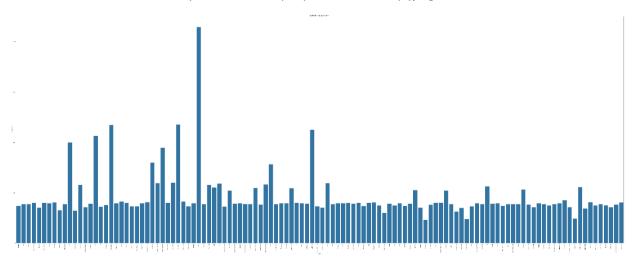
Rysunek 4 - Trenowanie drzewa decyzyjnego.

4. Wykresy:

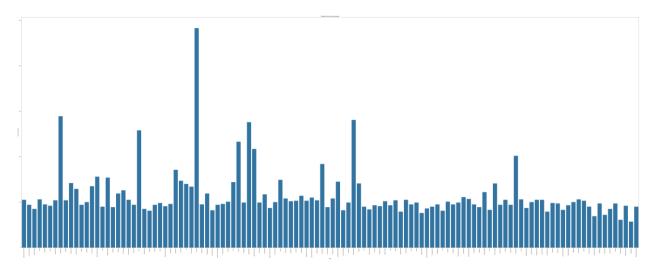
a. Drzewo decyzyjne:



Rysunek 5 - Macierz pomyłek dla drzewa decyzyjnego.

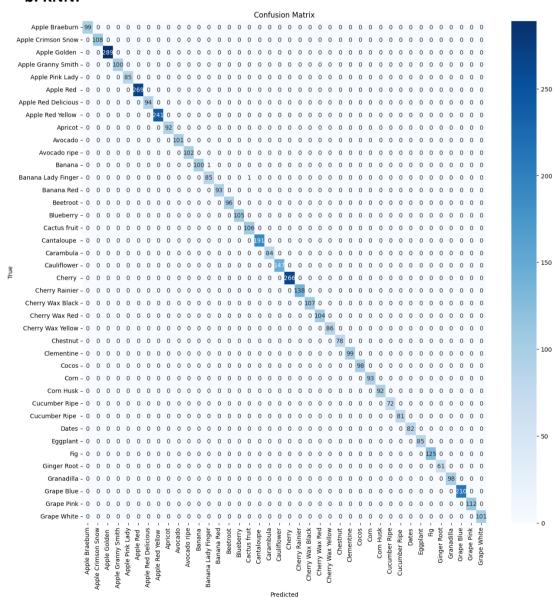


Rysunek 6 - Wykres rozkładu klas w zbiorze treningowym.

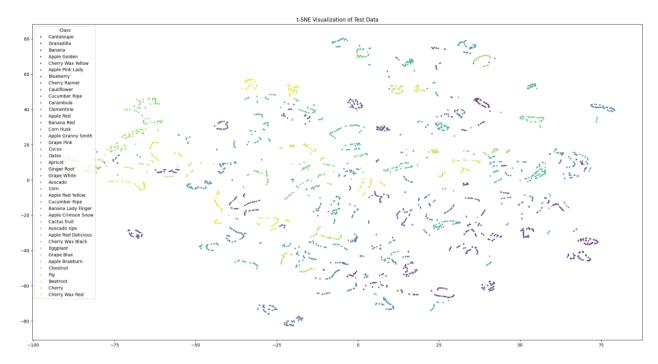


Rysunek 7 - Wykres rozkładu klas w zbiorze testowym.

b. KNN:



Rysunek 8 - Macierz pomyłek.



Rysunek 9 - Wizualizacja danych w przestrzeni 2D.

5. Wyniki:

a. Drzewo decyzyjne:

```
Podział danych na zbiór treningowy i testowy
Wczytano istniejący model drzewa decyzyjnego.
Predykcja na zbiorze testowym...
Dokładność modelu drzewa decyzyjnego: 91.86%
Testowanie na danych testowych...
Dokładność modelu drzewa decyzyjnego na danych testowych: 71.79%
```

Rysunek 10 - Wynik modelu drzewa decyzyjnego.

b. KNN:

```
Podział danych na zbiór treningowy i testowy
Trenowanie modelu k-NN...
Predykcja na zbiorze testowym...
Dokładność modelu k-NN: 99.69%
Testowanie na danych testowych...
Dokładność modelu k-NN na danych testowych: 87.27%
```

Rysunek 11 - wyniki modelu KNN

6. Co można ulepszyć:

1. Augmentacja danych:

Zastosowanie technik augmentacji danych, takich jak obracanie, przesuwanie, czy zmiana skali, mogłaby zwiększyć różnorodność danych treningowych, co może poprawić generalizację modelu.

2. Ekstrakcja cech:

Zamiast używać surowych pikseli obrazu, można spróbować ekstrakcji cech, takich jak SIFT, HOG lub nawet głębokie cechy z wytrenowanych modeli CNN.

3. Walidacja krzyżowa:

Zamiast dzielić dane tylko raz, można użyć walidacji krzyżowej, aby lepiej ocenić wydajność modelu i uniknąć przeuczenia.

7. Wnioski:

- Język Python wraz z dostępnymi bibliotekami w bardzo dużym stopniu ułatwiają procesy modelowania i nie tylko.
- Dokładność modelu k-NN na danych testowych wynosi około 91.25% co wskazuje na ogólnie dobre dopasowanie modelu do zbioru testowego.
- Trochę gorzej poradził sobie model drzewa decyzyjnego ponieważ osiągnął wynik 71.79%.