به نام خالق رنگین کمان

ستاره باباجانی – گزارش تمرین سری هفتم

سوال 1: الف)

Dilated Kernel Size = k + (k - 1) * (d - 1)

ب) تعداد پارامترهای قابل آموزش در یک لایه کانولوشن توسط اندازه کرنل و تعداد کانال های ورودی و خروجی تعیین می شود، نه توسط dilation rate. سه برابر شدن این نرخ بر receptive field تأثیر می گذارد اما تعداد پارامترهای قابل آموزش را تغییر نمی دهد.

ج) همانطور که میدانیم فرمول receptive field برای هر لایه به شرح زیر است: RF0 = 1, RFi = RFi - 1 + (k - 1) * d

پس جدول به شرح زیر میشود:

Layer	1	2	3	4	5	6	7	8
Convolution	3*3	3*3	3*3	3*3	3*3	5*5	5*5	7*7
Dilation rate	1	1	4	11	8	3	2	6
Receptive	3*3	5*5	13*13	35*35	51*51	63*63	71*71	107*107
field								

د) اگر فرض کنیم pool size و stride یکی باشند، در لایه کانولوشنی خواهیم داشت:

Receptive_out = Receptive_in + (kernal_size - 1) * Dilation_rate

و در لایه max pooling خواهیم داشت:

Receptive_out = Receptive_in + (stride - 1) * Stride_Of_Previous_Layer (call J)

پس برای لایهها به ترتیب خواهیم داشت:

- 1. First conv: = 1 + (5 1) * 1 = 5
- 2. Second conv: $= 5 + (5 1) * 1 = 9 \Rightarrow$ so the receptive field is 9*9
- 3. First max-pooling: = 9 + (s 1) * 1 = 8 + s
- 4. Second max-pooling: J = 1 * s, so: $8 + s + (s 1) * s = 8 + s^2$
- 5. Third max-pooling: J = s * s, so: $8 + s^2 + (s 1) * (s^2) = 8 + s^3$ So => $8 + s^3$ >= 107, s = 5

سوال 2: الف) در كانولوشن معمولي داريم:

Number of parameters = kernel_size * kernel_ size * input_channels * output_channels

Operations per filter = input_width * input_height * kernel_size * input_channels

در Depthwise Separable Convolution داریم:

Number of parameters (depthwise) = kernel_size * kernel_size * input channels

Number of parameters (pointwise) = 1 * 1 * input_channels * output channels

Total:
$$75 + 192 = 267$$

 Depthwise Convolution Operations = output_size * operations_of_each_output_pixel

Pointwise Convolution Operations = output_size *

که همانطور که مشاهده میشود Depthwise separable convolution بطور قابل توجهی تعداد پارامترها و تعداد عملیات ضرب را کاهش می دهد.

ب) در این بخش تعداد پارامتر هرکدام را طبق فرمولهای بالا محاسبه کرده و سپس نسبت میگیریم:

- Regular convolution: 3 * 3 * 32 * 32 = 9216
- Depthwise Separable Convolution = 3 * 3 * 32 + 1 * 1 * 32 * 32 = 1312

كه نسبت آنها برابر با 0.142 ميشود. (9216 / 1312)

سوال 3: الف) جواب متد دوم که NCC است، است. همانطور که مشاهده میشود در متد اول مقادیر نرمالیزه نمیشوند اما در متد دوم، پیکسلهای تصویر و کلیشه نرمالیزه میشوند که این به میزان صحت و robustness مدل میافزاید. همچنین طبق مقادیر پیکسلهای تصویر، بازه گستردهای از مقادیر داریم پس استفاده از این متد، بهتر است. بهار است:

1. نصب کتابخانه مورد استفاده: همانطور که مشاهده میشود از کتابخانه mtm استفاده شده است.

```
1 # Importing the mtm module and printing its version.
2 import mtm
3 print("mtm version: ", mtm._version_)
4
5 # Importing specific functions from the mtm module.
6 from mtm import matchTemplates
7 from mtm.detection import plotDetections
8
9 # enabling inline plotting with matplotlib.
10 %matplotlib inline
11
12 # Importing the matplotlib.pyplot module, which is used for plotting and visualizing data.
13 import matplotlib.pyplot as plt
```

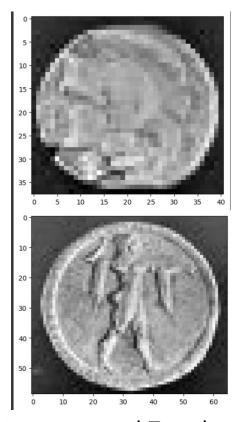
2. نمایش عکس داده شده:

```
1 # Importing necessary libraries
2 import matplotlib.pyplot as plt
3 import matplotlib.image as mpimg
4 import os
5
6 # Define the path to the image
7 image_path = os.path.join('/content', 'coins.png')
8
9 # Load the image
10 image = mpimg.imread(image_path)
11
12 # Display the image in grayscale
13 plt.imshow(image, cmap='gray')
14 plt.axis('off') # Hide the axis
15 plt.show()
```



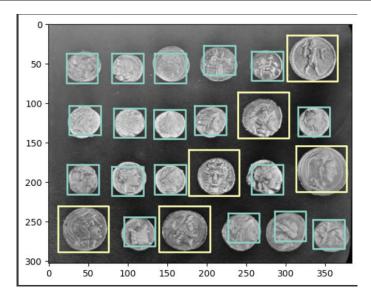
3. ساخت تصویر الگو: برای جستجو در تصویر به تعدادی تصویر الگو نیاز داریم که در کد زیر دوتا از سکهها (یکی بزرگ و دیگری کوچک) بعنوان الگو درنظر گرفتیم:

```
1 small_Coin = image[37:37+38, 80:80+41]
2 large_Coin = image[14:14+59,302:302+65]
3 plt.figure(0)
4 plt.imshow(small_Coin, cmap="gray")
5 plt.figure(1)
6 plt.imshow(large_Coin, cmap="gray")
```



4. حال با استفاده از تابع matchTemplates و تصاویر الگو و مقدار threshold کل سکههای تصویر داده شده را می یابیم:

```
1 listTemplates = [small_Coin, large_Coin]
2 listDetections = matchTemplates[image, listTemplates, scoreThreshold=0.4, maxOverlap=0]
3 plotDetections(image, listDetections)
```



سوال 4: نوتبوک داده شده تکمیل شد.

سوال 5: مراحل كد خواسته شده به شرح زير است:

- ابتدا کتابخانهها و پکیجهای مورد نیاز را نصب کردیم.
 - دیتاست PasCal را لود کردیم:

```
1 train_ds = load_voc(split="sbd_train")
2 eval_ds = load_voc(split="sbd_eval")
```

• پیش پردازش دیتا: با resize و batch کردن:

• نشان دادن نمونه دیتا از دیتاست:



چند تکنیک data augmentation مثل random flipping و random rotation روی دادهها انجام شد:

```
1 # Data augmentation
2 train_ds = train_ds.map(keras_cv.layers.RandomFlip())
3 train_ds = train_ds.map(keras_cv.layers.RandomRotation(factor=.1,segmentation_classes=21))
4
5 batch = train_ds.take(1).get_single_element()
6
7 keras_cv.visualization.plot_segmentation_mask_gallery(
8 batch["images"],
9 value_range=(0, 255),
10 num_classes=21,
11 y_true=batch["segmentation_masks"],
12 scale=3,
13 rows=2,
14 cols=2,
15 )
```

- طراحی شبکه Unet از صفر: مدل شامل encoder که از چندین بلوک شامل دو لایه کانولوشن و به دنبال آن یک لایه حداکثر ادغام و unsampling
 که رمزگذار را منعکس می کند اما حداکثر ادغام را با bridge جایگزین می کند و bridge برای اتصال آن دو، تشکیل شده است.
 - تعریف توابع ضرر:

```
1 # Define losses and metrics
2 dice_loss = sm.losses.DiceLoss()
3 focal_loss = sm.losses.CategoricalFocalLoss()
4 total_loss = dice_loss + (1 * focal_loss)
```

• تعریف متریک جدید: یک معیار دلخواه برای ارزیابی عملکرد یک مدل تقسیم بندی تصویر است. این شاخص Jaccard را محاسبه می کند که به نام loU نیز شناخته می شود، که یک معیار پر کاربرد در وظایف تقسیم بندی تصویر است.

```
1 def jaccard_coef(y_true, y_pred):
2    y_true_f = K.flatten(y_true)
3    y_pred_f = K.flatten(y_pred)
4    intersection = K.sum(y_true_f * y_pred_f)
5    return (intersection + 1.0) / (K.sum(y_true_f) + K.sum(y_pred_f) - intersection + 1.0)
```

• کامپایل کردن مدل: خلاصه مدل در کدها آورده شده است.

• اضافه کردن call back برای ذخیره بهترین مدل:

```
1 # Callbacks to save the best model
2 callbacks = [
3     tf.keras.callbacks.ModelCheckpoint(
4     filepath='best_model_unet_scratch.keras',
5     save_best_only=True,
6     monitor='val_loss',
7     mode='min'
8     )
9 ]
```

• سپس با مرحله بعدی از پیش پردازش داده، مطمئن میشویم که دیتا دارای فرمت درست برای مدل ما است و همچنین one-hot vectors میسازیم:

```
1 # Preprocess dataset for training
2 def dict_to_tuple(x):
3
4
5    return x["images"], tf.one_hot(
6         tf.cast(tf.squeeze(x["segmentation_masks"], axis=-1), "int32"), 21
7    )
8
9
10 train_ds = train_ds.map(dict_to_tuple)
11 eval_ds = eval_ds.map(dict_to_tuple)
```

- آموزش مدل
- حال سراغ مدل از پیش آموزش دیده شده میرویم که رمزگذار mobilenetv2 دارد:

```
1 BACKBONE1 = 'mobilenetv2'
2
3 n_classes=21
4 # define model
5 model1 = sm.Unet(BACKBONE1, encoder_weights='imagenet', classes=n_classes, activation=activation)
6 model1.compile(optim, total_loss, metrics=metrics)
7 print(model1.summary())
```

• ابتدا encoder فریز شده و فقط decoder آموزش میبیند: خلاصه مدل در کد قابل مشاهده است.

```
1 # Freeze encoder layers
2 flag = True
3 for l in model1.layers:
4    if l.name == 'decoder_stage0_upsampling':
5       flag = False
6    if flag:
7       l.trainable = False
```

• اضافه کردن call back برای ذخیره بهترین مدل:

```
1 # Callbacks to save the best model
2 callbacks = [
3     tf.keras.callbacks.ModelCheckpoint(
4     filepath='best_model_unet_pretrained.keras',
5     save_best_only=True,
6     monitor='val_loss',
7     mode='min'
8     )
9 ]
```

- آموزش مدل
- پس از آموزش اولیه، تمام لایهها منجمد میشوند و کل مدل با نرخ یادگیری پایین تر تنظیم میشود:

• آموزش نهایی مدل