

Si ModuleNotFoundError: No module named 'tqdm' faire !pip install tqdm dans une cellule code

```
In [1]: # Import des librairies necessaires pour L'approche ORB + BoVW + SVM
# appliquee au dataset Intel, ainsi que L'affichage et Le suivi des ressources
import os
import cv2
import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt

from sklearn.cluster import MiniBatchKMeans
from sklearn.svm import SVC
from sklearn.model_selection import train_test_split, GridSearchCV
from sklearn.metrics import accuracy_score, confusion_matrix, classification_rep

import joblib
from tqdm import tqdm
import time
import GPUtil
import psutil
```

```
In [2]: # Chemins vers Les dossiers contenant Les images d'entrainement et de test pour
TRAIN_PATH = "../dataset/seg_train"
TEST_PATH = "../dataset/seg_test"
```

```
In [3]: # Parametres pour L'extraction ORB et La taille du vocabulaire visuel (BoVW)
MAX_FEATURES = 1500 # nombre de points cle ORB
K = 300 # taille du vocabulaire visuel
```

```
In [4]: # Classe pour suivre Le temps d'execution et L'utilisation des ressources
# pendant Les differentes etapes du pipeline ORB + BoVW + SVM
class PerformanceTracker:
    def __init__(self):
        self.start_time = None
        self.logs = {}

    def start(self, name):
        self.start_time = time.time()
        self.cpu_start = psutil.cpu_percent(interval=None)
        self.mem_start = psutil.virtual_memory().used

    def stop(self, name):
        elapsed = time.time() - self.start_time
        cpu = psutil.cpu_percent(interval=None)
        mem = psutil.virtual_memory().used
        self.logs[name] = {
            "time_sec": elapsed,
            "cpu_percent": cpu,
            "ram_mb": mem / 1024**2
        }
        print(f"[{name}] Time: {elapsed:.1f}s | CPU: {cpu}% | RAM: {mem/1024**2}:
```

```
In [5]: # Chargement des chemins des images et des labels pour Le dataset Intel
# Les classes sont determinees automatiquement a partir des sous-dossiers
def load_images(folder_path):
    image_paths = []
```

```

labels = []
class_names = sorted(os.listdir(folder_path))

for label, class_name in enumerate(class_names):
    class_path = os.path.join(folder_path, class_name)
    for img in os.listdir(class_path):
        image_paths.append(os.path.join(class_path, img))
        labels.append(label)

return image_paths, labels, class_names

train_paths, train_labels, class_names = load_images(TRAIN_PATH)
test_paths, test_labels, _ = load_images(TEST_PATH)

print("Classes :", class_names)
print("Train :", len(train_paths))
print("Test :", len(test_paths))

```

Classes : ['buildings', 'forest', 'glacier', 'mountain', 'sea', 'street']  
Train : 14034  
Test : 3000

```

In [6]: # Initialisation du detecteur ORB avec Les parametres choisis
orb = cv2.ORB_create(
    nfeatures=MAX_FEATURES,
    scaleFactor=1.2,
    nlevels=8
)

```

```

In [8]: # Extraction des descripteurs ORB pour chaque image du dataset Intel
# Les images non chargees ou sans descripteurs sont ignorees
def extract_orb(paths, labels):
    descriptors = []
    valid_labels = []

    for path, label in tqdm(zip(paths, labels), total=len(paths)):
        img = cv2.imread(path, cv2.IMREAD_GRAYSCALE)
        if img is None:
            continue

        kp, des = orb.detectAndCompute(img, None)
        if des is not None:
            descriptors.append(des)
            valid_labels.append(label)

    return descriptors, np.array(valid_labels)

```

```

In [9]: # Extraction des descripteurs ORB pour Les images d'entrainement et de test
# avec suivi du temps et de L'utilisation des ressources
tracker = PerformanceTracker()

tracker.start("ORB extraction (train)")
train_des, y_train = extract_orb(train_paths, train_labels)
test_des, y_test = extract_orb(test_paths, test_labels)
tracker.stop("ORB extraction (train)")

```



[SVM training] Time: 32.6s | CPU: 16.9% | RAM: 6160 MB

```
In [13]: # Evaluation finale du modele SVM sur Le jeu de test Intel
y_pred = svm.predict(X_test)

print("Accuracy :", accuracy_score(y_test, y_pred))
print("\nRapport de classification :\n")
print(classification_report(y_test, y_pred, target_names=class_names))
```

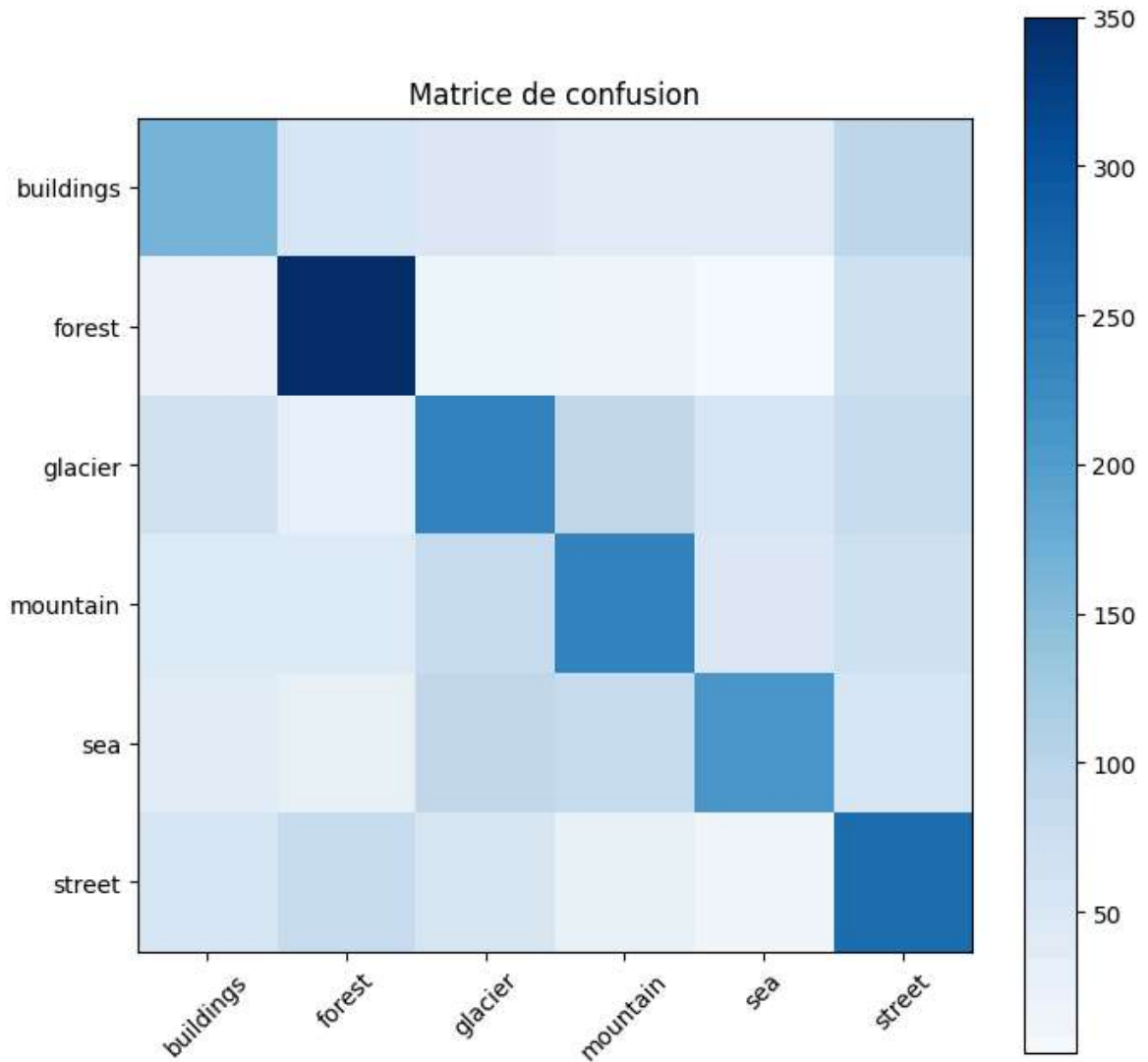
Accuracy : 0.4881548214881548

Rapport de classification :

	precision	recall	f1-score	support
buildings	0.43	0.38	0.40	437
forest	0.59	0.74	0.66	474
glacier	0.45	0.43	0.44	552
mountain	0.48	0.45	0.46	524
sea	0.58	0.41	0.48	509
street	0.41	0.53	0.47	501
accuracy			0.49	2997
macro avg	0.49	0.49	0.48	2997
weighted avg	0.49	0.49	0.48	2997

```
In [14]: cm = confusion_matrix(y_test, y_pred)

plt.figure(figsize=(8,8))
plt.imshow(cm, cmap='Blues')
plt.title("Matrice de confusion")
plt.xticks(range(len(class_names)), class_names, rotation=45)
plt.yticks(range(len(class_names)), class_names)
plt.colorbar()
plt.show()
```



```
In [15]: # Creation du dossier pour sauvegarder Les modeles ORB + BoVW + SVM
output_dir = "checkpoints_ORB"
os.makedirs(output_dir, exist_ok=True)
```

```
In [16]: # Sauvegarde du modele SVM et du vocabulaire visuel pour Le dataset Intel
joblib.dump(svm, os.path.join(output_dir, "svm_bovw_orb_Intel.pkl"))
joblib.dump(kmeans, os.path.join(output_dir, "kmeans_vocab_Intel.pkl"))
print("Modèle sauvegardé")
```

Modèle sauvegardé

## CONCLUSION

L'utilisation d'ORB et du Bag of Visual Words pour la classification des images du jeu de données Intel a mis en évidence les limites des approches basées sur des descripteurs locaux dans un contexte de scènes naturelles variées. La diversité des textures et des structures présentes dans les images rend la représentation BoVW peu discriminante.

En outre, le temps de calcul lié à l'extraction des descripteurs et au clustering KMeans sur CPU s'est avéré élevé, sans amélioration significative des résultats. Ce déséquilibre entre coût computationnel et performance a conduit à écarter cette méthode.

In [ ]:

