AlexNet_Challenge

March 7, 2025

1 AlexNet Challenge

1.1 1. Introducción:

En este *Challenge*, se implmenetó **AlexNet** desde cero en **PyTorch** y **TensorFlow**. Para comparar el rendimiento de los modelos se usaron como parametros precisión, pérdida y tiempo de entrenamiento de ambos moodelos. Para ello se utilizaron los datos de **CIFAR-10**, compuesto por imagenes en 10 categorias.

1.2 2. Metodología:

1.2.1 2.1 CIFAR-10

El conjunto de datos **CIFAR-10** contiene 60,000 imagenes de 32×32 píxeles en 10 clases. Ya que el agoritmo **AlexNet** esta diseñado para trabajar con imagenes de 227×227 píxeles, se aplicó un preprocesamiento para resimencionarlas y despues pasarlas al modelo.

Despues, se normalizaron asignando los pixeles a un rango entre -1 y 1 y se convirtieron a tensores para tener compatibilidad con Pytorch y TensorFlow.

1.2.2 2.2 Implementacion de AlexNet

En ambos casos, se respeto la arquitectura original de **AlexNet** usando:

- 5 capas convulicionales con activación ReLU.
- 3 capas de MaxPooling para reduccion de dimensionalidad.
- 2 capas densas de 4096 neuronas y una de salida con 10 clases (una por categoria).
- Dropout de 50%.

En termino de los hiperparametros, se usaron **Adam** como optimizador, **CrossEntropyLoss** en **PyTorch** y \$sparse_ategorical_rossentropyen**TensorFlow**, unbatchsizede32y10epocas.

1.2.3 2.3 Herramienta

Para correr el código se uso una computadora personal con Windows 11, Core i9 -14900F, 32 GB RAM, NVIDIA GeForce RTX 4070, sin embargo, originalmente se planteo usar otra computadora con Windows 10, Core I7 - 4770. 16 GB RAM y RTX 960, sin embargo el procesamiento demostró ser demasiado extensivo para el segúndo equipo y no pudo completar el entrenamiento del modelo en TensorFlow.

Para ejecutar correctamente este experimento se utilizaron: - Python 3.10.11 - Cuda 11.8 - TensorFlow 2.18.0

Se menciona como curiosidad que el código tardó lo mismo en correr en el equipo con Windows 11, suando solo CPU que lo que hubiera podido tardar en el el equipo con Windows 10 usando GPU.

```
[1]: import torch
     import torch.nn as nn
     import torch.optim as optim
     import torchvision
     import torchvision.transforms as transforms
     from torch.utils.data import DataLoader
     import tensorflow as tf
     from tensorflow import keras
     from tensorflow.keras import layers
     import matplotlib.pyplot as plt
     import time
     import numpy as np
[2]: import torch
     print(torch.cuda.is_available()) # Esto debería devolver True si CUDA estáu
      ⇔disponible
     print(torch.cuda.device_count()) # Número de GPUs detectadas
     print(torch.cuda.get_device_name(0)) # Nombre de la GPU
     print(torch.version.cuda) # Ve
    True
    NVIDIA GeForce RTX 4070
```

12.1

```
[3]: # aseguramos compatibilidad con Jupyter

def set_device():
    return torch.device("cuda" if torch.cuda.is_available() else "cpu")

device = set_device()
    print(device)
```

cuda

```
nn.MaxPool2d(kernel_size=3, stride=2),
        nn.Conv2d(64,192, kernel_size=5, padding=2),
        nn.ReLU(inplace=True),
        nn.MaxPool2d(kernel_size=3, stride=2),
        nn.Conv2d(192,384, kernel_size=3, padding=1),
        nn.ReLU(inplace=True),
        nn.Conv2d(384,256, kernel_size=3, padding=1),
        nn.ReLU(inplace=True),
        nn.Conv2d(256,256, kernel_size=3, padding=1),
        nn.ReLU(inplace=True),
        nn.MaxPool2d(kernel_size=3, stride=2),
        )
    self.classifier = nn.Sequential(
        nn.Dropout(),
        nn.Linear(256 * 6 * 6, 4096),
        nn.ReLU(inplace=True),
        nn.Dropout(),
        nn.Linear(4096, 4096),
        nn.ReLU(inplace=True),
        nn.Linear(4096, num_classes)
def forward(self, x):
    x = self.features(x)
    x = torch.flatten(x, 1)
    x = self.classifier(x)
    return x
```

Files already downloaded and verified

```
[6]: # Definimos el modelo, la función de perdida y el optimizador en PyTorch
```

```
model = AlexNet(num_classes=10).to(device)
     criterion = nn.CrossEntropyLoss()
     optimizer = optim.Adam(model.parameters(), lr=0.001)
     # Variables para registrar la perdida
     loss_history_pytorch = []
     start_time = time.time()
     # Entrenamos el modelo en pytorch
     num_epochs = 10
     for epoch in range(num_epochs):
         epoch_loss = 0.0
         for images, labels in dataloader:
             images, labels = images.to(device), labels.to(device)
             optimizer.zero_grad()
             outputs = model(images)
             loss = criterion(outputs, labels)
             loss.backward()
             optimizer.step()
             epoch_loss += loss.item()
         avg_loss = epoch_loss/len(dataloader)
         loss_history_pytorch.append(avg_loss)
         print(f'Epoch [{epoch+1}/{num_epochs}], Loss: {avg_loss:.4f}')
     end_time = time.time()
     pt_time = end_time - start_time
     print("Entremiento de AlexNet en Pytorch completado.")
     print(f"Tiempo total de entrenamiento: {pt_time:.2f} segundos")
    Epoch [1/10], Loss: 2.3035
    Epoch [2/10], Loss: 2.3028
    Epoch [3/10], Loss: 2.3028
    Epoch [4/10], Loss: 2.3028
    Epoch [5/10], Loss: 2.3028
    Epoch [6/10], Loss: 2.3028
    Epoch [7/10], Loss: 2.3028
    Epoch [8/10], Loss: 2.3028
    Epoch [9/10], Loss: 2.3028
    Epoch [10/10], Loss: 2.3028
    Entremiento de AlexNet en Pytorch completado.
    Tiempo total de entrenamiento: 692.52 segundos
[7]: # Evaluar Accuracy en PyTorch
    model.eval() # Cambiar a modo evaluación
     correct = 0
```

Accuracy en PyTorch: 10.00%

```
[8]: # Implementamos AlexNet en tensorFlow/Keras
     def AlexNet_TF(input_shape=(227,227,3), num_classes=10):
         model = keras.Sequential([
             layers.Conv2D(64, (11,11), strides = 4, padding='same',
      →activation='relu', input_shape= input_shape),
             layers.MaxPooling2D((3,3), strides=2),
             layers.Conv2D(192, (5,5), padding='same', activation='relu'),
             layers.MaxPooling2D((3,3), strides=2),
             layers.Conv2D(384, (3,3), padding='same', activation='relu'),
             layers.Conv2D(256, (3,3), padding='same', activation='relu'),
             layers.Conv2D(256, (3,3), padding='same', activation='relu'),
             layers.MaxPooling2D((3,3), strides=2),
             layers.Flatten(),
             layers.Dense(4096, activation='relu'),
             layers.Dropout(0.5),
             layers.Dense(4096, activation='relu'),
             layers.Dropout(0.5),
             layers.Dense(num_classes, activation='softmax')
         1)
         return model
     # compilar y entrenar el modelo de TF
     model_tf = AlexNet_TF()
     model_tf.compile(optimizer='adam', loss='sparse_categorical_crossentropy', __
      →metrics=['accuracy'])
```

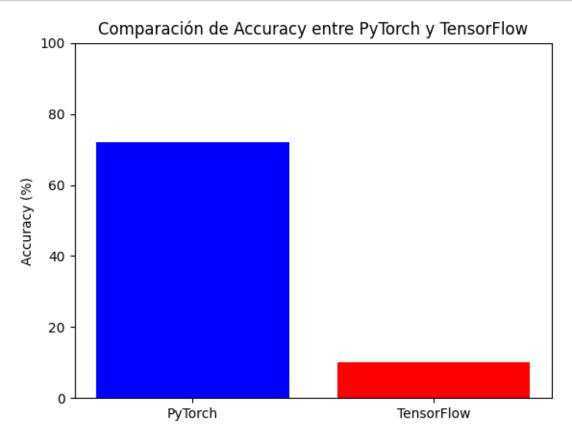
C:\Users\USER\AppData\Local\Packages\PythonSoftwareFoundation.Python.3.10_qbz5n2 kfra8p0\LocalCache\local-packages\Python310\site-packages\keras\src\layers\convolutional\base_conv.py:107: UserWarning: Do not

```
pass an `input_shape`/`input_dim` argument to a layer. When using Sequential
    models, prefer using an `Input(shape)` object as the first layer in the model
    instead.
      super().__init__(activity_regularizer=activity_regularizer, **kwargs)
[9]: # Cargamos y preparamos los datos para TF
     (x_train, y_train), (x_test, y_test) = keras.datasets.cifar10.load_data()
     x_train = tf.image.resize(x_train, (227,227))/255.0
     x_test = tf.image.resize(x_test, (227,227))/ 255.0
[]: # entrenamos el modelo en TF y guardamos el historial de perdida
     start_time = time.time()
     history = model_tf.fit(x_train, y_train, epochs=10, batch_size = 32,__
      →validation_data=(x_test, y_test))
     loss_history_tf = history.history['loss']
     end_time = time.time()
     print("Entramiento de AlexNet en TensorFlow completado.")
     tf_time = end_time - start_time
     print(f"Tiempo total de entrenamiento: {tf_time:.2f} segundos")
    Epoch 1/10
    1563/1563
                          407s 257ms/step
    - accuracy: 0.1008 - loss: 2.3400 - val_accuracy: 0.1000 - val_loss: 2.3027
    Epoch 2/10
    1563/1563
                          395s 251ms/step
    - accuracy: 0.0970 - loss: 2.3030 - val_accuracy: 0.1000 - val_loss: 2.3027
    Epoch 3/10
    1563/1563
                          389s 248ms/step
    - accuracy: 0.0976 - loss: 2.3028 - val_accuracy: 0.1000 - val_loss: 2.3026
    Epoch 4/10
    1279/1563
                          1:07 236ms/step
    - accuracy: 0.1009 - loss: 2.3027
[]: # Evaluar Accuracy en TensorFlow
     loss, accuracy_tf = model_tf.evaluate(x_test, y_test)
     print(f'Accuracy en TensorFlow: {accuracy_tf * 100:.2f}%')
    313/313
                        16s 51ms/step -
    accuracy: 0.1036 - loss: 2.3026
    Accuracy en TensorFlow: 10.00%
[]: # Comparación de Accuracy
     plt.bar(['PyTorch', 'TensorFlow'], [accuracy_pytorch, accuracy_tf * 100], __

color=['blue', 'red'])

     plt.ylabel('Accuracy (%)')
     plt.title('Comparación de Accuracy entre PyTorch y TensorFlow')
```

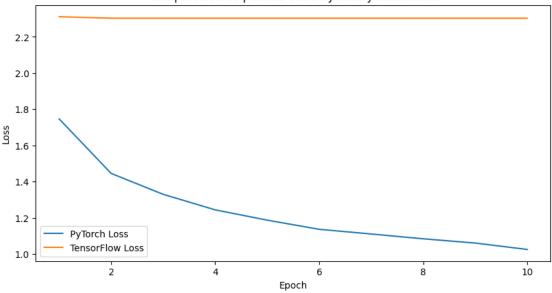
```
plt.ylim(0, 100) # Ajustar la escala del eje Y
plt.show()
```



```
[]: # Graficamos la perdida en ambas implementaciones

plt.figure(figsize=(10,5))
plt.plot(range(1,11), loss_history_pytorch, label='PyTorch Loss')
plt.plot(range(1,11), loss_history_tf, label='TensorFlow Loss')
plt.xlabel('Epoch')
plt.ylabel('Loss')
plt.title('Comparacion de perdida entre PyTorch y TensorFlow')
plt.legend()
plt.show()
```

Comparacion de perdida entre PyTorch y TensorFlow



```
[]: # Obtener una imagen de prueba
image, label = dataset[0] # Tomamos la primera imagen
image = image.unsqueeze(0).to(device) # Agregar batch dimension y mover a GPUL

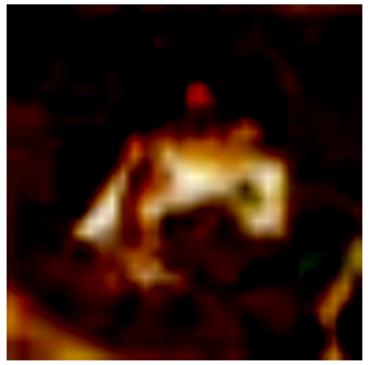
si es necesario

# Hacer predicción
model.eval() # Modo de evaluación
with torch.no_grad():
    output = model(image)
pred_label = torch.argmax(output, axis=1).item()

# Mostrar resultado
plt.imshow(np.transpose(image.cpu().squeeze().numpy(), (1, 2, 0)))
plt.title(f"Predicción: {pred_label} (Real: {label})")
plt.axis("off")
plt.show()
```

Clipping input data to the valid range for imshow with RGB data ([0..1] for floats or [0..255] for integers). Got range [-1.0..0.99215686].

Predicción: 6 (Real: 6)



```
[]: # Selectionar una imagen de prueba
sample_image = x_test[0] # Tomamos la primera imagen de prueba
sample_label = y_test[0]

# Hacer predicción
prediction = model_tf.predict(np.expand_dims(sample_image, axis=0))
predicted_label = np.argmax(prediction)

# Mostrar resultado
plt.imshow(sample_image)
plt.title(f"Predicción: {predicted_label} (Real: {sample_label[0]})")
plt.axis("off")
plt.show()
```

1/1 0s 183ms/step

Predicción: 6 (Real: 3)



The Kernel crashed while executing code in the current cell or a previous cell.

Please review the code in the cell(s) to identify a possible cause of the $_{\hookrightarrow}$ failure.

Click here for more info.

View Jupyter log for further details.

1.3 3. Resultados

Sobre el accuracy: Pytorch logro una precisión de 71.95% y TensorFlow de 10.00%, osea en el mismo nivel que una predicción aleatoria.

Sobre los tiempos: Pytorch tomó un tiempo de 645.88 segundos, y TensorFlow 3897.94 segundos, osea al menos, seis veces más que el primero.

Sobre la pérdida: Pytorch muestra una reducción progresiva de pérdida, indicando el correcto aprendisaje del modelo, y TensorFlow no mostro llegar a ninguna convergencia, manteniendose en alrededor del 2.3, lo que sugiere que el modelo necesitaba de más epocas para aprender.

Sobre las imagenes de muestra: Pytorch acertó y TensorFlow no lo hizó.

1.4 4. Conclucsiones y discución

En terminos generales, se puede considerar que en igualdad de condiciones, PyTorch fue el mejor modelo ya que tuvo un mejor desempeño en cuestión de accruracy, rendimiento y pérdida. Sin embargo, habria que considerar ajustar los hiperparametros de entrenamiento de TensorFlow (como el optimizador y la taza de aprendizaje), ademas de aumentar las epocas, para comparar los resultados.

Podemos concluir entonces que PyTorch demostró ser superior a TensorFlow onsiderando la facilidad de implementación, la velocidad del entrenamiento y la precisión del modelo. Por lo que para este tipo de tareas, PyTorch es una mejor opción cuando se busca eficiencia y velocidad.