Лабораторная работа 1 по курсу "Практикум по машинному обучению"

Обучение сверточных нейросетей в Pytorch

На этом семинаре мы будем обучать LeNet-5 на данных MNIST (и не только :). Мы наконец перестанем реализовывать все самостоятельно и будем пользоваться готовым функционалом pytorch.

Загрузка данных в pytorch

```
import torch
import torch.nn as nn
import torch.nn.functional as F
import numpy as np
import torch.utils.data

from matplotlib import pyplot as plt
matplotlib inline
```

В этот раз мы будем работать MNIST: он отличается от digits разрещением изображений (28х28 вместо 8х8) и числом объектов (60000 в обучении вместо 1797).

В pytorch есть своя обертка, позволяющая скачивать MNIST, но нам будет удобнее скачать его самостоятельно.

```
1 from util import load_mnist

1 X_train, y_train, X_test, y_test = load_mnist()
```

Помимо обучающей и контрольной, нам понадобится валидационная выборка, чтобы настраивать гиперпараметры. Ее можно отделить от обучающей выборки (например, 25% = 15000 объектов). Однако модель несколько долго обучается даже на 75% обучающей выборки (несколько минут), что не очень хорошо для семинара. Поэтому для валидационных целей предлагается обучающую выборку также сжать до 15000 объектов. Финальную модель будем обучать по всей выборке.

```
1  # shuffle data
2  np.random.seed(0)
3  idxs = np.random.permutation(np.arange(X_train.shape[0]))
4  X_train, y_train = X_train[idxs], y_train[idxs]
5
6  X_train.shape
  (60000, 1, 28, 28)
```

В pytorch есть удобный класс для генерации батчей - DataLoader. Ему на вход надо подать объект класса TensorDataset, слудащий оберткой над матрицами данных.

```
def get_loader(X, y, batch_size=64):
2
        train = torch.utils.data.TensorDataset(torch.from_numpy(X).float(),
 3
                                            torch.from_numpy(y))
        train_loader = torch.utils.data.DataLoader(train,
 5
                                                    batch_size=batch_size)
 6
        return train_loader
    # for final model:
8
    train_loader_full = get_loader(X_train, y_train)
9
    test_loader = get_loader(X_test, y_test)
10
11
     # for validation purposes:
    train_loader = get_loader(X_train[:15000], y_train[:15000])
12
13
     val_loader = get_loader(X_train[15000:30000], y_train[15000:30000])
     # check number of objects
1
     val_loader.dataset.tensors[0].shape
     torch.Size([15000, 1, 28, 28])
```

Задание модели LeNet-5

Свёртка (convolution)

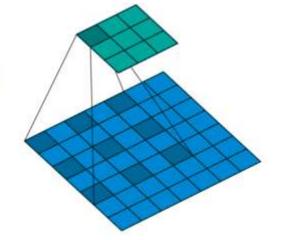
Свёртка (кросс-корреляция)

$$(K*x)(i,j,k) = \sum_{u=i-\delta}^{i+\delta} \sum_{v=j-\delta}^{j+\delta} \sum_{c} x(u,v,c) K(u-i+\delta,v-j+\delta,c,k)$$

Параметры (pytorch):

- Количество каналов на входе и выходе
- Размеры ядра
- Смещение (stride) большие значения понижают разрешение
- Padding (нет, нули, зеркальный)
- Dilation увеличить область зависимости
- Размер выхода сети:

$$L_{out} = floor((L_{in} + 2pad - dil(kernel - 1) - 1)/stride + 1)$$



Соберите нейросеть в соответствии с изображениями и примерами кода, которые были даны выше. В качестве нелинейности используйте ReLU (после всех сверточных и полносвязных слоев). Кроме того, нейросеть должна поддерживать увеличение числа сверток во всех сверточных слоях в k раз.

Обратите внимание, что на схеме вход имеет размерность 32х32, а у нас - 28х28 (см. ячейку выше). Применять софтмакс в конце прохода вперед не нужно.

```
class CNN(nn.Module):
         def __init__(self, k=1):
             super().__init__()
             self.conv = nn.Sequential(nn.Conv2d(1, 24, 3),
                                        nn.ReLU(),
                                        nn.MaxPool2d(2, 2),
                                        nn.Conv2d(24, 64, 4),
                                        nn.ReLU(),
                                        nn.MaxPool2d(2, 2)
10
             self.classifer = nn.Sequential(nn.Linear(1600, 10)
11
                                             #nn.Linear(84, 10)
12
14
15
         def forward(self, x):
16
             out = self.conv(x)
             out = out.view(out.shape[0], -1)
17
             out = self.classifer(out)
18
19
             return out
20
```

Посчитаем параметры нейросети:

Определим функцию потерь:

```
1 criterion = nn.CrossEntropyLoss() # loss includes softmax
```

Также определим устройство, на котором будем хранить данные и модель (сри или gpu), и перенем на него модель:

```
1 #device = torch.device('cpu')
2 device = torch.device('cuda') # Uncomment this to run on GPU
3 cnn = cnn.to(device)
```

Во время обучения модели удобно контролировать качество и на обучении, и на контроле (валидации) - возникает дублирующий код. Поэтому мы вынесем в отдельную функцию оценку модели, и в отдельную функцию - эпоху обучения. Это позволит также честно оценивать значение критерия качества на всей обучающей выборке по окончании эпохи (а не усреднять значения на минибатчах).

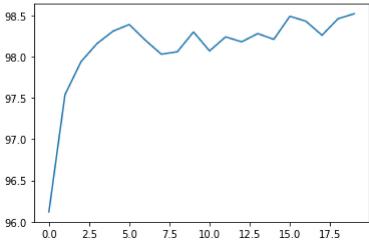
В прототипах указано про train и eval mode: в нашем случае они не нужны (были бы нужны, если бы мы использовали дропаут или батч-нормализацию, к примеру). Но чтобы вы могли использовать этот код в будущем, лучше указывать переключение режима.

```
def train_epoch(model, optimizer, train_loader, criterion, device):
1
2
        model.train()
        for idx, (inp, targets) in enumerate(train loader):
3
            inp = inp.to(device)
4
5
            targets = torch.tensor(targets, dtype=torch.long, device=device)
            optimizer.zero_grad()
            out = model(inp)
            loss = criterion(out, targets)
8
9
            loss.backward()
10
            optimizer.step()
11
     def evaluate_loss_acc(loader, model, criterion, device):
12
13
        model.eval()
        test_loss = 0
14
        correct = 0
15
        total = 0
16
        with torch.no_grad():
17
            for idx, (inp, targets) in enumerate(loader):
18
19
                inp = inp.to(device)
20
                targets = torch.tensor(targets, dtype=torch.long, device=device)
21
                out = model(inp)
                loss = criterion(out, targets)
22
23
                test_loss += loss.item()
24
                _, pred = out.max(1)
25
                total += targets.shape[0]
                correct += pred.eq(targets).sum().item()
26
27
        return (test_loss / (idx + 1), correct / total * 100.0)
28
     def train(model, opt, train_loader, test_loader, criterion, n_epochs, \
29
30
              device, verbose=True):
31
32
        train_log, train_acc_log = [], []
33
        val_log, val_acc_log = [], []
34
35
        for epoch in range(n_epochs):
            train_epoch(model, opt, train_loader, criterion, device)
36
            train_loss, train_acc = evaluate_loss_acc(train_loader,
37
38
                                                       model, criterion,
39
                                                       device)
40
            val_loss, val_acc = evaluate_loss_acc(test_loader, model,
41
                                                   criterion, device)
42
43
            train_log.append(train_loss)
            train_acc_log.append(train_acc)
44
45
46
            val_log.append(val_loss)
            val acc log.append(val acc)
47
48
            if verbose:
49
50
                  print (('Epoch [%d/%d], Loss (train/test): %.4f/%.4f,'+\
                    ' Acc (train/test): %.4f/%.4f' )
51
                        %(epoch+1, n_epochs, \
52
53
                          train_loss, val_loss, train_acc, val_acc))
54
55
         return train_log, train_acc_log, val_log, val_acc_log
```

```
optim = torch.optim.Adam(cnn.parameters(), lr = 0.001)
train_log, train_acc_log, val_log, val_acc_log = train(cnn, optim, \
                                                 train loader, test loader, criterion, 20, device, verbose=True)
/usr/local/lib/python3.6/dist-packages/ipykernel launcher.py:5: UserWarning: To copy construct from a tensor, it is recommended
/usr/local/lib/python3.6/dist-packages/ipykernel_launcher.py:20: UserWarning: To copy construct from a tensor, it is recommended
Epoch [1/20], Loss (train/test): 0.1424/0.1394, Acc (train/test): 95.8933/96.1200
Epoch [2/20], Loss (train/test): 0.0739/0.0808, Acc (train/test): 97.8333/97.5400
Epoch [3/20], Loss (train/test): 0.0549/0.0678, Acc (train/test): 98.3333/97.9400
Epoch [4/20], Loss (train/test): 0.0422/0.0607, Acc (train/test): 98.6867/98.1600
Epoch [5/20], Loss (train/test): 0.0318/0.0557, Acc (train/test): 98.9933/98.3100
Epoch [6/20], Loss (train/test): 0.0263/0.0546, Acc (train/test): 99.1933/98.3900
Epoch [7/20], Loss (train/test): 0.0253/0.0590, Acc (train/test): 99.1867/98.2000
Epoch [8/20], Loss (train/test): 0.0246/0.0638, Acc (train/test): 99.1933/98.0300
Epoch [9/20], Loss (train/test): 0.0213/0.0676, Acc (train/test): 99.2267/98.0600
Epoch [10/20], Loss (train/test): 0.0153/0.0618, Acc (train/test): 99.4800/98.3000
Epoch [11/20], Loss (train/test): 0.0259/0.0720, Acc (train/test): 99.0667/98.0700
Epoch [12/20], Loss (train/test): 0.0177/0.0656, Acc (train/test): 99.3267/98.2400
Epoch [13/20], Loss (train/test): 0.0122/0.0653, Acc (train/test): 99.5600/98.1800
Epoch [14/20], Loss (train/test): 0.0077/0.0631, Acc (train/test): 99.7933/98.2800
Epoch [15/20], Loss (train/test): 0.0097/0.0712, Acc (train/test): 99.6600/98.2100
Epoch [16/20], Loss (train/test): 0.0074/0.0649, Acc (train/test): 99.7667/98.4900
Epoch [17/20], Loss (train/test): 0.0066/0.0639, Acc (train/test): 99.7933/98.4300
Epoch [18/20], Loss (train/test): 0.0083/0.0710, Acc (train/test): 99.7200/98.2600
Epoch [19/20], Loss (train/test): 0.0024/0.0649, Acc (train/test): 99.9400/98.4600
Epoch [20/20], Loss (train/test): 0.0027/0.0634, Acc (train/test): 99.9333/98.5200
```

```
1 # Accuracy
2 plt.plot(val_acc_log)
```

[<matplotlib.lines.Line2D at 0x7f97a84d7550>]

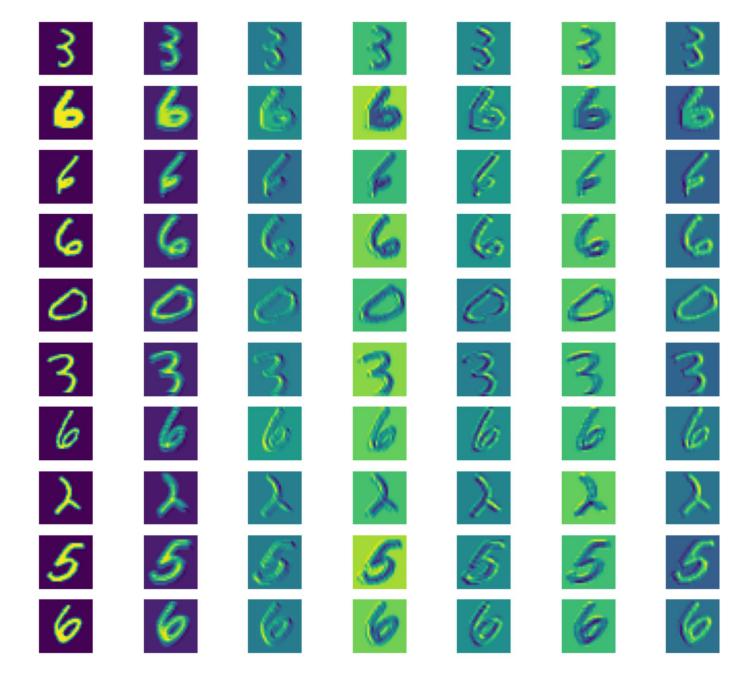


```
1  # Loss
2  plt.plot(val_log)
```

Визуализируем результат прохождения изображения через слои. Код ниже отрисовывает сетку изображений: первый столбец - изображения цифр, следующие 6 столбцов - результаты применения фильтров к ним. Чтобы им воспользоваться, сохраните в х переменную, храняющую батч из 10 изображений, в у - результат применения первого слоя к х.

```
x = X_{train}[:10]
    conv = nn.Conv2d(1, 6, 3)
    x = torch.from numpy(x)
   y = conv(x)
    def plot(x, y):
1
        plt.figure(figsize=(15, 15))
2
        for im in range(10):
3
4
            plt.subplot(11, 7, im*7+1)
            plt.imshow(x.data[im, 0])
            plt.axis("off")
6
7
            for i in range(6):
8
                plt.subplot(11, 7, im*7+i+2)
```

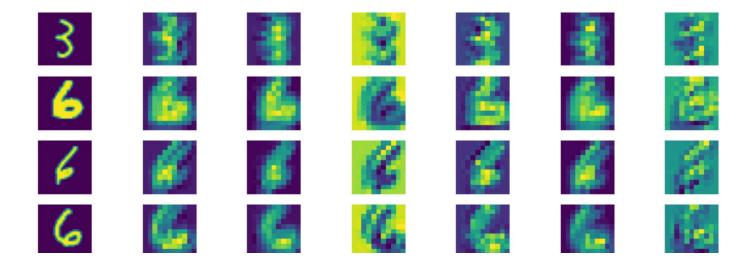
1 plot(x, y)



Затем визуализируйте результат применения второго сверточного слоя (после всех предыдущих слоев):

```
1  x = X_train[:10]
2  conv = nn.Conv2d(1, 6, 3)
3  conv2 = nn.Conv2d(6, 6, 3)
4  x = torch.from_numpy(x)
5  y = conv2(F.max_pool2d(F.relu(conv(x)), 2))
```

plot(x, y)



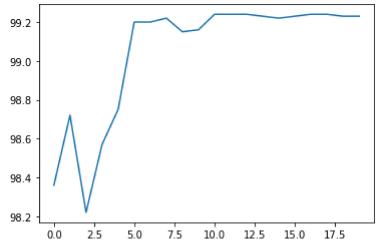
Выберите длину шага, размер батча и архитектуру по валидационной выборке, обучите нейросеть на полной обучающей выборке и выведите качество на контрольной выборке. Хуже ли оно, чем на валидационной выборке?

```
1
     def get_loader(X, y, batch_size=256):
2
         train = torch.utils.data.TensorDataset(torch.from_numpy(X).float(),
 3
                                             torch.from_numpy(y))
4
         train_loader = torch.utils.data.DataLoader(train,
5
                                                     batch_size=batch_size)
6
         return train_loader
7
    # for final model:
8
9
    train_loader = get_loader(X_train, y_train)
10
    test_loader = get_loader(X_test, y_test)
     # for validation purposes:
11
     # train_loader = get_loader(X_train[:15000], y_train[:15000])
12
     # val_loader = get_loader(X_train[15000:30000], y_train[15000:30000])
13
14
     class CNN(nn.Module):
15
         def __init__(self, k=1):
16
17
            super().__init__()
             self.conv = nn.Sequential(nn.Conv2d(1, 24, 3),
18
19
                                       nn.BatchNorm2d(24),
20
                                       nn.ReLU(),
21
                                       nn.MaxPool2d(2, 2),
                                       nn.Conv2d(24, 64, 4),
22
23
                                       nn.BatchNorm2d(64),
                                       nn.ReLU(),
24
                                       nn.MaxPool2d(2, 2)
25
26
27
             self.classifer = nn.Sequential(nn.Linear(1600, 84),
                                             nn.Linear(84, 10)
28
29
                                             )
30
31
         def forward(self, x):
            out = self.conv(x)
32
             out = out.view(out.shape[0], -1)
33
34
            out = self.classifer(out)
35
             return out
36
     def train_epoch(model, optimizer, train_loader, criterion, device):
1
         model.train()
2
3
         for idx, (inp, targets) in enumerate(train_loader):
             inp = inp.to(device)
4
             targets = torch.tensor(targets, dtype=torch.long, device=device)
5
 6
             optimizer.zero_grad()
 7
             out = model(inp)
             loss = criterion(out, targets)
9
             loss.backward()
10
             optimizer.step()
11
     def evaluate_loss_acc(loader, model, criterion, device):
12
13
         model.eval()
         test_loss = 0
14
15
         correct = 0
         total = 0
16
17
         with torch.no_grad():
             for idx, (inp, targets) in enumerate(loader):
18
                 inp = inp.to(device)
19
                 targets = torch.tensor(targets, dtype=torch.long, device=device)
20
21
                 out = model(inp)
                 loss = criterion(out, targets)
22
23
                 test_loss += loss.item()
                 _, pred = out.max(1)
24
25
                 total += targets.shape[0]
26
                 correct += pred.eq(targets).sum().item()
27
         return (test_loss / (idx + 1), correct / total * 100.0)
28
     def train(model, opt, train_loader, test_loader, criterion, n_epochs, \
29
               device, verbose=True):
30
```

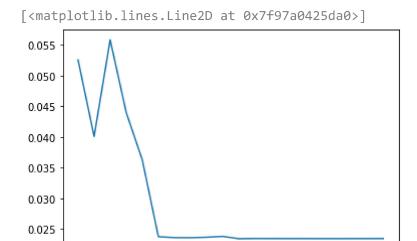
```
31
32
         train_log, train_acc_log = [], []
33
         val_log, val_acc_log = [], []
34
35
         for epoch in range(n_epochs):
36
             if epoch % 5 == 0 and epoch != 0:
37
                 for g in optim.param_groups:
38
                     g['lr'] = g['lr'] * 0.1
39
             train_epoch(model, opt, train_loader, criterion, device)
             train_loss, train_acc = evaluate_loss_acc(train_loader,
40
41
                                                       model, criterion,
                                                       device)
43
             val_loss, val_acc = evaluate_loss_acc(test_loader, model,
44
                                                   criterion, device)
45
             train log.append(train loss)
46
             train_acc_log.append(train_acc)
47
48
49
             val_log.append(val_loss)
             val_acc_log.append(val_acc)
50
51
             if verbose:
52
53
                  print (('Epoch [%d/%d], Loss (train/test): %.4f/%.4f,'+\
54
                    ' Acc (train/test): %.4f/%.4f' )
                        %(epoch+1, n_epochs, \
55
                          train_loss, val_loss, train_acc, val_acc))
56
57
         return train_log, train_acc_log, val_log, val_acc_log
     cnn = CNN()
 1
     criterion = nn.CrossEntropyLoss()
     device = torch.device('cuda') # Uncomment this to run on GPU
    cnn = cnn.to(device)
 4
     optim = torch.optim.Adam(cnn.parameters(), lr = 0.001)
 6 > train log, train acc log, val log, val acc log = train(cnn, optim, \...
     /usr/local/lib/python3.6/dist-packages/ipykernel launcher.py:5: UserWarning: To copy construct from a tensor, it is recommended
     /usr/local/lib/python3.6/dist-packages/ipykernel_launcher.py:20: UserWarning: To copy construct from a tensor, it is recommended
     Epoch [1/20], Loss (train/test): 0.0576/0.0526, Acc (train/test): 98.3067/98.3600
     Epoch [2/20], Loss (train/test): 0.0410/0.0401, Acc (train/test): 98.7867/98.7200
     Epoch [3/20], Loss (train/test): 0.0538/0.0559, Acc (train/test): 98.2567/98.2200
     Epoch [4/20], Loss (train/test): 0.0329/0.0440, Acc (train/test): 98.8833/98.5700
     Epoch [5/20], Loss (train/test): 0.0211/0.0363, Acc (train/test): 99.3133/98.7500
     Epoch [6/20], Loss (train/test): 0.0091/0.0237, Acc (train/test): 99.7467/99.2000
     Epoch [7/20], Loss (train/test): 0.0079/0.0236, Acc (train/test): 99.8167/99.2000
     Epoch [8/20], Loss (train/test): 0.0071/0.0236, Acc (train/test): 99.8550/99.2200
     Epoch [9/20], Loss (train/test): 0.0065/0.0237, Acc (train/test): 99.8667/99.1500
     Epoch [10/20], Loss (train/test): 0.0060/0.0238, Acc (train/test): 99.8867/99.1600
     Epoch [11/20], Loss (train/test): 0.0053/0.0234, Acc (train/test): 99.9117/99.2400
     Epoch [12/20], Loss (train/test): 0.0052/0.0234, Acc (train/test): 99.9233/99.2400
     Epoch [13/20], Loss (train/test): 0.0051/0.0234, Acc (train/test): 99.9250/99.2400
     Epoch [14/20], Loss (train/test): 0.0051/0.0234, Acc (train/test): 99.9267/99.2300
     Epoch [15/20], Loss (train/test): 0.0050/0.0234, Acc (train/test): 99.9267/99.2200
     Epoch [16/20], Loss (train/test): 0.0050/0.0234, Acc (train/test): 99.9283/99.2300
     Epoch [17/20], Loss (train/test): 0.0050/0.0234, Acc (train/test): 99.9283/99.2400
     Epoch [18/20], Loss (train/test): 0.0050/0.0234, Acc (train/test): 99.9267/99.2400
     Epoch [19/20], Loss (train/test): 0.0050/0.0234, Acc (train/test): 99.9267/99.2300
     Epoch [20/20], Loss (train/test): 0.0049/0.0234, Acc (train/test): 99.9267/99.2300
     # Accuracy
 1
```

- 1 # Accuracy
- plt.plot(val_acc_log)

[<matplotlib.lines.Line2D at 0x7f97a0f55780>]



```
1  # Loss
2  plt.plot(val_log)
```



7.5

10.0

12.5 15.0 17.5

5.0

2.5

0.0