

▼ Практическое задание №1

Установка необходимых пакетов:

```
!pip install -q tqdm
!pip install --upgrade --no-cache-dir gdown

Looking in indexes: https://pypi.org/simple, https://us-python.pkg.dev/colab-wheels/
Requirement already satisfied: gdown in /usr/local/lib/python3.8/dist-packages (4.4.0)
Collecting gdown
  Downloading gdown-4.5.4-py3-none-any.whl (14 kB)
Requirement already satisfied: beautifulsoup4 in /usr/local/lib/python3.8/dist-packages (4.11.1)
Requirement already satisfied: filelock in /usr/local/lib/python3.8/dist-packages (3.8.0)
Requirement already satisfied: requests[socks] in /usr/local/lib/python3.8/dist-packages (2.28.1)
Requirement already satisfied: tqdm in /usr/local/lib/python3.8/dist-packages (4.64.1)
Requirement already satisfied: six in /usr/local/lib/python3.8/dist-packages (1.16.0)
Requirement already satisfied: idna<3,>=2.5 in /usr/local/lib/python3.8/dist-packages (3.4)
Requirement already satisfied: certifi>=2017.4.17 in /usr/local/lib/python3.8/dist-packages (2022.9.24)
Requirement already satisfied: chardet<4,>=3.0.2 in /usr/local/lib/python3.8/dist-packages (3.7.4)
Requirement already satisfied: urllib3!=1.25.0,!1.25.1,<1.26,>=1.21.1 in /usr/local/lib/python3.8/dist-packages (1.26.13)
Requirement already satisfied: PySocks!=1.5.7,>=1.5.6 in /usr/local/lib/python3.8/dist-packages (1.7.1)
Installing collected packages: gdown
  Attempting uninstall: gdown
    Found existing installation: gdown 4.4.0
    Uninstalling gdown-4.4.0:
      Successfully uninstalled gdown-4.4.0
  Successfully installed gdown-4.5.4
```

Монтирование Вашего Google Drive к текущему окружению:

```
from google.colab import drive
drive.mount('/content/drive', force_remount=True)
```

Mounted at /content/drive

Константы, которые пригодятся в коде далее, и ссылки (gdrive идентификаторы) на предоставляемые наборы данных:

```
EVALUATE_ONLY = True
TEST_ON_LARGE_DATASET = True
TISSUE_CLASSES = ('ADI', 'BACK', 'DEB', 'LYM', 'MUC', 'MUS', 'NORM', 'STR', 'TUM')
DATASETS_LINKS = {
    'train': '1XtQzVQ5XbrfxpLHJuL0XBGJ5U7CS-cLi',
    'train_small': '1qd45xXfDwdZjktLFwQb-et-mAaFeCzOR',
    'train_tiny': '1I-2ZOuXLd4QwhZQqltp817Kn3J0Xgbui',
    'test': '1RfPou3pFKpuHDJZ-D9XDFzgvpUBF1Dr',
    'test_small': '1wbRsog0n7uG1HIPGLhyN-PMET2kdQ21I',
```

```
'test_tiny': '1viiB0s041CNsAK4itvX8PnYthJ-MDnQc'  
}
```

Импорт необходимых зависимостей:

```
from pathlib import Path  
import numpy as np  
from typing import List  
from tqdm.notebook import tqdm  
from time import sleep  
from PIL import Image  
import IPython.display  
from sklearn.metrics import balanced_accuracy_score  
import gdown
```

```
#LBL1 - дополнительные библиотеки  
from torchvision.models import resnet50, ResNet  
import torch, torchvision  
from typing import Tuple, Dict  
  
from torch.utils.tensorboard import SummaryWriter
```

▼ Класс Dataset

Предназначен для работы с наборами данных, обеспечивает чтение изображений и соответствующих меток, а также формирование пакетов (батчей).

```
class Dataset:  
  
    def __init__(self, name):  
        self.name = name  
        self.is_loaded = False  
        #LBL2 - изменена загрузка датасета. Файлы должны быть в корне диска  
        url = f'https://drive.google.com/uc?id={DATASETS_LINKS[name]}'  
        output = f'{name}.npz'  
        gdown.download(url, output, quiet=False)  
        print(f'Loading dataset {self.name} from npz.')  
        np_obj = np.load(f'{name}.npz')  
        self.images = np_obj['data']  
        self.labels = np_obj['labels']  
        self.n_files = self.images.shape[0]  
        self.is_loaded = True  
  
        self.transform = torchvision.transforms.Normalize(0, 1)  
  
        print(f'Done. Dataset {name} consists of {self.n_files} images.')  
  
    def image(self, i):
```

```

# read i-th image in dataset and return it as numpy array
if self.is_loaded:
    return self.images[i, :, :, :]

def images_seq(self, n=None):
    # sequential access to images inside dataset (is needed for testing)
    for i in range(self.n_files if not n else n):
        yield self.image(i)

def random_image_with_label(self):
    # get random image with label from dataset
    i = np.random.randint(self.n_files)
    return self.image(i), self.labels[i]

def random_batch_with_labels(self, n):
    # create random batch of images with labels (is needed for training)
    indices = np.random.choice(self.n_files, n)
    imgs = []
    for i in indices:
        img = self.image(i)
        imgs.append(self.image(i))
    logits = np.array([self.labels[i] for i in indices])
    return np.stack(imgs), logits

def image_with_label(self, i: int):
    # return i-th image with label from dataset
    return self.image(i), self.labels[i]

def __len__(self):
    return len(self.labels)

def __getitem__(
    self,
    idx: int,
) -> Tuple[torch.FloatTensor, int]:
    #LBL3 - реализация getitem.
    img = torch.Tensor(self.images[idx]).view(3, 224, 224)
    img = self.transform(img)
    return torch.FloatTensor(img), self.labels[idx]

```

▼ Пример использования класса Dataset

Загрузим обучающий набор данных, получим произвольное изображение с меткой. После чего визуализируем изображение, выведем метку. В будущем, этот кусок кода можно закомментировать или убрать.

```

d_train_tiny = Dataset('train_tiny')

img, lbl = d_train_tiny.random_image_with_label()
print()
print(f'Got numpy array of shape {img.shape}, and label with code {lbl}.')
print(f'Label code corresponds to {TISSUE_CLASSES[lbl]} class.')

```

```
pil_img = Image.fromarray(img)
IPython.display.display(pil_img)
```

Downloading...

From: <https://drive.google.com/uc?id=1I-2Z0uXLd4QwhZQQltp817Kn3J0Xgbui>

To: /content/train_tiny.npz

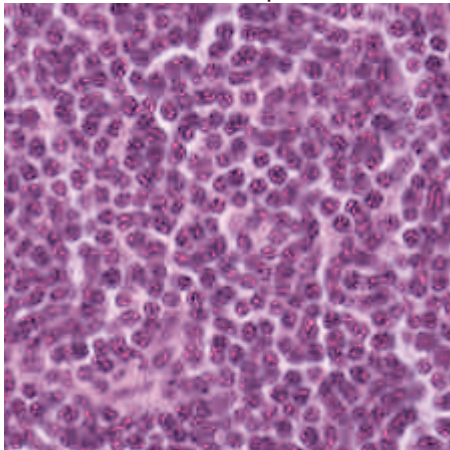
100%|██████████| 105M/105M [00:02<00:00, 39.4MB/s]

Loading dataset train_tiny from npz.

Done. Dataset train_tiny consists of 900 images.

Got numpy array of shape (224, 224, 3), and label with code 3.

Label code corresponds to LYM class.



▼ Класс Metrics

Реализует метрики точности, используемые для оценивания модели:

1. точность,
2. сбалансированную точность.

```
class Metrics:
```

```
    @staticmethod
```

```
    def accuracy(gt: List[int], pred: List[int]):
```

```
        assert len(gt) == len(pred), 'gt and prediction should be of equal length'
```

```
        # print(type(gt), type(pred))
```

```
        # print( tuple(zip(gt, pred))[1] )
```

```
        return sum(int(i[0] == i[1]) for i in zip(gt, pred)) / len(gt)
```

```
    @staticmethod
```

```
    def accuracy_balanced(gt: List[int], pred: List[int]):
```

```
        return balanced_accuracy_score(gt, pred)
```

```
    @staticmethod
```

```
    def print_all(gt: List[int], pred: List[int], info: str):
```

```
        print(f'metrics for {info}:')
```

```
        print('\t accuracy {:.4f}{}'.format(Metrics.accuracy(gt, pred)))
```

```
        print('\t balanced accuracy {:.4f}{}'.format(Metrics.accuracy_balanced(gt, pred)))
```

▼ Класс Model

Класс, хранящий в себе всю информацию о модели.

Вам необходимо реализовать методы `save`, `load` для сохранения и загрузки модели. Особенно актуально это будет во время тестирования на дополнительных наборах данных.

Пожалуйста, убедитесь, что сохранение и загрузка модели работает корректно. Для этого обучите модель, протестируйте, сохраните ее в файл, перезапустите среду выполнения, загрузите обученную модель из файла, вновь протестируйте ее на тестовой выборке и убедитесь в том, что получаемые метрики совпадают с полученными для тестовой выборки ранее.

Также, Вы можете реализовать дополнительные функции, такие как:

1. валидацию модели на части обучающей выборки;
2. использование кроссвалидации;
3. автоматическое сохранение модели при обучении;
4. загрузку модели с какой-то конкретной итерации обучения (если используется итеративное обучение);
5. вывод различных показателей в процессе обучения (например, значение функции потерь на каждой эпохе);
6. построение графиков, визуализирующих процесс обучения (например, график зависимости функции потерь от номера эпохи обучения);
7. автоматическое тестирование на тестовом наборе/наборах данных после каждой эпохи обучения (при использовании итеративного обучения);
8. автоматический выбор гиперпараметров модели во время обучения;
9. сохранение и визуализацию результатов тестирования;
10. Использование аугментации и других способов синтетического расширения набора данных (дополнительным плюсом будет обоснование необходимости и обоснование выбора конкретных типов аугментации)
11. и т.д.

Полный список опций и дополнений приведен в презентации с описанием задания.

При реализации дополнительных функций допускается добавление параметров в существующие методы и добавление новых методов в класс модели.

```
#LBL4 - реализация метрик для подсчета по эпохам и вывода в тензорборд.  
from sklearn.metrics import accuracy_score, precision_score, recall_score, f1_score  
  
def compute_metrics(  
    outputs: torch.Tensor,
```

```
labels: torch.LongTensor,
) -> Dict[str, float]:

metrics = {}

_, pred = torch.max(outputs.data, 1)
y_true = labels.cpu()
y_pred = pred.cpu()

# precision
precision_micro = precision_score(
    y_true=y_true,
    y_pred=y_pred,
    average="micro",
    zero_division=0,
)
precision_macro = precision_score(
    y_true=y_true,
    y_pred=y_pred,
    average="macro",
    zero_division=0,
)
precision_weighted = precision_score(
    y_true=y_true,
    y_pred=y_pred,
    average="weighted",
    zero_division=0,
)

# f1
f1_micro = f1_score(
    y_true=y_true,
    y_pred=y_pred,
    average="micro",
    zero_division=0,
)
f1_macro = f1_score(
    y_true=y_true,
    y_pred=y_pred,
    average="macro",
    zero_division=0,
)
f1_weighted = f1_score(
    y_true=y_true,
    y_pred=y_pred,
    average="weighted",
    zero_division=0,
)

metrics["precision_micro"] = precision_micro
metrics["precision_macro"] = precision_macro
metrics["precision_weighted"] = precision_weighted
```

```

metrics["f1_micro"]    = f1_micro
metrics["f1_macro"]    = f1_macro
metrics["f1_weighted"] = f1_weighted

```

```

return metrics

```

#LBL5 - реализация эпохи обучения

```

from collections import defaultdict

```

```

def train_epoch(
    model: torch.nn.Module,
    dataloader: torch.utils.data.DataLoader,
    optimizer: torch.optim.Optimizer,
    criterion: torch.nn.Module,
    writer: SummaryWriter,
    device: torch.device,
    epoch: int,
) -> None:
    """
    One training cycle (loop).
    """

    model.train()

    epoch_loss = []
    batch_metrics_list = defaultdict(list)

    for i, (images, labels) in tqdm(
        enumerate(dataloader),
        total=len(dataloader),
        desc="loop over train batches",
    ):

        images, labels = images.to(device), labels.to(device)

        # Подсчет лосса и шаг оптимизатора
        optimizer.zero_grad()
        output = model(images)
        loss = criterion(output, labels)
        loss.backward()
        optimizer.step()

        epoch_loss.append(loss.item())
        writer.add_scalar(
            "batch loss / train", loss.item(), epoch * len(dataloader) + i
        )

        with torch.no_grad():
            model.eval()
            outputs_inference = model(images)
            model.train()

    batch_metrics = compute_metrics(

```

```

        outputs=outputs_inference,
        labels=labels,
    )

    for metric_name, metric_value in batch_metrics.items():
        batch_metrics_list[metric_name].append(metric_value)
        writer.add_scalar(
            f"batch {metric_name} / train",
            metric_value,
            epoch * len(dataloader) + i,
        )

    avg_loss = np.mean(epoch_loss)
    print(f"Train loss: {avg_loss}\n")
    writer.add_scalar("loss / train", avg_loss, epoch)

    for metric_name, metric_value_list in batch_metrics_list.items():
        metric_value = np.mean(metric_value_list)
        print(f"Train {metric_name}: {metric_value}\n")
        writer.add_scalar(f"{metric_name} / train", metric_value, epoch)

#LBL6 - реализация эпохи валидации на тестовом датасете.
def evaluate_epoch(
    model: torch.nn.Module,
    dataloader: torch.utils.data.DataLoader,
    criterion: torch.nn.Module,
    writer: SummaryWriter,
    device: torch.device,
    epoch: int,
) -> None:
    """
    One evaluation cycle (loop).
    """

    model.eval()

    epoch_loss = []
    batch_metrics_list = defaultdict(list)

    with torch.no_grad():

        for i, (tokens, labels) in tqdm(
            enumerate(dataloader),
            total=len(dataloader),
            desc="loop over test batches",
        ):

            tokens, labels = tokens.to(device), labels.to(device)

            # Подсчет лосса

            outputs = model(tokens)
            loss = criterion(outputs, labels)

```



```

epoch_loss.append(loss.item())
writer.add_scalar(
    "batch loss / test", loss.item(), epoch * len(dataloader) + i
)

batch_metrics = compute_metrics(
    outputs=outputs,
    labels=labels,
)

for metric_name, metric_value in batch_metrics.items():
    batch_metrics_list[metric_name].append(metric_value)
    writer.add_scalar(
        f"batch {metric_name} / test",
        metric_value,
        epoch * len(dataloader) + i,
    )

avg_loss = np.mean(epoch_loss)
print(f"Test loss: {avg_loss}\n")
writer.add_scalar("loss / test", avg_loss, epoch)

for metric_name, metric_value_list in batch_metrics_list.items():
    metric_value = np.mean(metric_value_list)
    print(f"Test {metric_name}: {metric_value}\n")
    writer.add_scalar(f"{metric_name} / test", np.mean(metric_value), epoch)

```

```
class Model:
```

```

def __init__(self):
    # todo
    super().__init__()

    self.features = torch.hub.load('pytorch/vision:v0.10.0', 'resnet18', pretrained=True)
    self.features.fc = torch.nn.Linear(512, 9)

    # print(self.features)
    self.features.eval()

def save(self, name: str):
    # todo
    # pass
    # example demonstrating saving the model to PROJECT_DIR folder on gdrive with name

    torch.save(self.features.state_dict(), f'/content/drive/MyDrive/{name}.pth')

    # arr = np.array([1, 2, 3, 4, 5], dtype=np.float32)
    # np.savez(f'/content/drive/MyDrive/{name}.npz', data=arr)

def load(self, name: str):
    # todo
    pass
    # example demonstrating loading the model with name 'name' from gdrive using link
    name_to_id_dict = {

```

```

    'best': '1-4911AqNlqD-_Fk5XMyXVLHb7KdzIxbQS'
}
# https://drive.google.com/file/d/1-4911AqNlqD-\_Fk5XMyXVLHb7KdzIxbQ/view?usp=share
# LBL7 - загрузка весов модели. Веса должны быть в корне диска.
# output = f'{name}.pth'
output = f'/content/{name}.pth'
# gdown.download(f'https://drive.google.com/uc?id={name\_to\_id\_dict\[name\]}', output

self.features.load_state_dict(torch.load(output))
print(self.features)

# LBL8 - реализация обучения модели с сохранением промежуточных весов в
# median_weights
def train(self,
n_epochs: int,
train_dataloader: torch.utils.data.DataLoader,
test_dataloader: torch.utils.data.DataLoader,
criterion: torch.nn.Module,
writer: SummaryWriter,
device: torch.device,
) -> None:

    optimizer = torch.optim.Adam(self.features.parameters())

    for epoch in range(n_epochs):

        print(f"Epoch [{epoch+1} / {n_epochs}]\n")

        train_epoch(
            model=self.features,
            dataloader=train_dataloader,
            optimizer=optimizer,
            criterion=criterion,
            writer=writer,
            device=device,
            epoch=epoch,
        )
        evaluate_epoch(
            model=self.features,
            dataloader=test_dataloader,
            criterion=criterion,
            writer=writer,
            device=device,
            epoch=epoch,
        )

        self.save('median_weights')

    print(f'training done')

def test_on_dataset(self, dataset: Dataset, limit=None):
    # you can upgrade this code if you want to speed up testing using batches
    predictions = []

```

```

n = dataset.n_files if not limit else int(dataset.n_files * limit)
for img in tqdm(dataset.images_seq(n), total=n):
    predictions.append(self.test_on_image(img))
return predictions

def test_on_image(self, img: np.ndarray):
    # todo: replace this code
    img = torch.FloatTensor(img).cuda()
    transform = torchvision.transforms.Normalize(0, 1)

    # print(transform(img).size())
    # a = torch.Tensor([1]).cuda()
    # pred = torch.cat((a, transform(img).view(3, 224, 224)), 0).cuda()
    prediction = self.features(transform(img).view(1, 3, 224, 224))
    del img
    torch.cuda.empty_cache()
    return prediction

```

▼ Классификация изображений

Используя введенные выше классы можем перейти уже непосредственно к обучению модели классификации изображений. Пример общего пайплайна решения задачи приведен ниже. Вы можете его расширять и улучшать. В данном примере используются наборы данных 'train_small' и 'test_small'.

```

d_train = Dataset('train')
d_test = Dataset('test')
#LBL9 - создание даталоадера для работы с ResNet18
train_dataloader = torch.utils.data.DataLoader(d_train, batch_size = 64,
                                                shuffle=True, num_workers = 2)

test_dataloader = torch.utils.data.DataLoader(d_test, batch_size = 64,
                                              shuffle=False, num_workers = 2)

Downloading...
From: https://drive.google.com/uc?id=1XtQzVQ5XbrfxpLHJUL0XBGJ5U7CS-cLi
To: /content/train.npz
100%|██████████| 2.10G/2.10G [00:48<00:00, 43.3MB/s]
Loading dataset train from npz.
Done. Dataset train consists of 18000 images.
Downloading...
From: https://drive.google.com/uc?id=1RfPou3pFKpuHDJZ-D9XDFzgywpUBF1Dr
To: /content/test.npz
100%|██████████| 525M/525M [00:16<00:00, 31.0MB/s]
Loading dataset test from npz.
Done. Dataset test consists of 4500 images.

dataiter = iter(test_dataloader)
images, labels = dataiter.next()
print(type(images))

```

```
print(images.shape)
print(labels.shape)

<class 'torch.Tensor'>
torch.Size([64, 3, 224, 224])
torch.Size([64])

#LBL10 - вывод слоев в модели.
from torchsummary import summary

model = Model()
model.features.cuda()
summary(model.features, (3, 224, 224), -1)
```

Downloading: "<https://github.com/pytorch/vision/zipball/v0.10.0>" to /root/.cache/
 /usr/local/lib/python3.8/dist-packages/torchvision/models/_utils.py:208: UserWarning
 warnings.warn(
 /usr/local/lib/python3.8/dist-packages/torchvision/models/_utils.py:223: UserWarning
 warnings.warn(msg)
 Downloading: "<https://download.pytorch.org/models/resnet18-f37072fd.pth>" to /root
 100% 44.7M/44.7M [00:00<00:00, 208MB/s]

Layer (type)	Output Shape	Param #
-----	-----	-----
Conv2d-1	[-1, 64, 112, 112]	9,408
BatchNorm2d-2	[-1, 64, 112, 112]	128
ReLU-3	[-1, 64, 112, 112]	0
MaxPool2d-4	[-1, 64, 56, 56]	0
Conv2d-5	[-1, 64, 56, 56]	36,864
BatchNorm2d-6	[-1, 64, 56, 56]	128
ReLU-7	[-1, 64, 56, 56]	0
Conv2d-8	[-1, 64, 56, 56]	36,864
BatchNorm2d-9	[-1, 64, 56, 56]	128
ReLU-10	[-1, 64, 56, 56]	0
BasicBlock-11	[-1, 64, 56, 56]	0
Conv2d-12	[-1, 64, 56, 56]	36,864
BatchNorm2d-13	[-1, 64, 56, 56]	128
ReLU-14	[-1, 64, 56, 56]	0
Conv2d-15	[-1, 64, 56, 56]	36,864
BatchNorm2d-16	[-1, 64, 56, 56]	128
ReLU-17	[-1, 64, 56, 56]	0
BasicBlock-18	[-1, 64, 56, 56]	0
Conv2d-19	[-1, 128, 28, 28]	73,728
BatchNorm2d-20	[-1, 128, 28, 28]	256
ReLU-21	[-1, 128, 28, 28]	0
Conv2d-22	[-1, 128, 28, 28]	147,456
BatchNorm2d-23	[-1, 128, 28, 28]	256
Conv2d-24	[-1, 128, 28, 28]	8,192
BatchNorm2d-25	[-1, 128, 28, 28]	256
ReLU-26	[-1, 128, 28, 28]	0
BasicBlock-27	[-1, 128, 28, 28]	0
Conv2d-28	[-1, 128, 28, 28]	147,456
BatchNorm2d-29	[-1, 128, 28, 28]	256
ReLU-30	[-1, 128, 28, 28]	0
Conv2d-31	[-1, 128, 28, 28]	147,456
BatchNorm2d-32	[-1, 128, 28, 28]	256
ReLU-33	[-1, 128, 28, 28]	0
BasicBlock-34	[-1, 128, 28, 28]	0
Conv2d-35	[-1, 256, 14, 14]	204,800

#LBL11 - тензорборд с метриками

%load_ext tensorboard

%tensorboard --logdir logs

TensorBoard

INACTIVE

No dashboards are active for the current data set.

Probable causes:

- You haven't written any data to your event files.
- TensorBoard can't find your event files.

If you're new to using TensorBoard, and want to find out how to add data and set up your event files, check out the [README](#) and perhaps the [TensorBoard tutorial](#).

If you think TensorBoard is configured properly, please see [the section of the README devoted to missing data problems](#) and consider filing an issue on GitHub.

Last reload: Dec 3, 2022, 6:36:10 PM

Log directory: logs

```
!gdown --id '1-491lAqNlqD-_Fk5XMyXVLHb7KdzIxbQ' &confirm=t
```

```
/usr/local/lib/python3.8/dist-packages/gdown/cli.py:121: FutureWarning: Option `--id`
  warnings.warn(
Downloading...
From: https://drive.google.com/uc?id=1-491lAqNlqD-\_Fk5XMyXVLHb7KdzIxbQ
To: /content/best.pth
100% 44.8M/44.8M [00:00<00:00, 239MB/s]
```

```
device = 'cuda'
```

```
criterion = torch.nn.CrossEntropyLoss() #torch.Tensor([1, 1.3, 1, 1, 1, 1, 1, 1, 1]).to(device)
writer = SummaryWriter('logs/model')
```

```
model.features.to(device)
if not EVALUATE_ONLY:
```

```

model.train(
    10,
    train_dataloader,
    test_dataloader,
    criterion,
    writer,
    device)

model.save('best')
else:
    # todo: your link goes here
    model.load('best')

    (bn2): BatchNorm2d(128, eps=1e-05, momentum=0.1, affine=True, track_running
    (downsample): Sequential(
      (0): Conv2d(64, 128, kernel_size=(1, 1), stride=(2, 2), bias=False)
      (1): BatchNorm2d(128, eps=1e-05, momentum=0.1, affine=True, track_running
    )
  )
  (1): BasicBlock(
    (conv1): Conv2d(128, 128, kernel_size=(3, 3), stride=(1, 1), padding=(1, 1)
    (bn1): BatchNorm2d(128, eps=1e-05, momentum=0.1, affine=True, track_running
    (relu): ReLU(inplace=True)
    (conv2): Conv2d(128, 128, kernel_size=(3, 3), stride=(1, 1), padding=(1, 1)
    (bn2): BatchNorm2d(128, eps=1e-05, momentum=0.1, affine=True, track_running
  )
)
(layer3): Sequential(
  (0): BasicBlock(
    (conv1): Conv2d(128, 256, kernel_size=(3, 3), stride=(2, 2), padding=(1, 1)
    (bn1): BatchNorm2d(256, eps=1e-05, momentum=0.1, affine=True, track_running
    (relu): ReLU(inplace=True)
    (conv2): Conv2d(256, 256, kernel_size=(3, 3), stride=(1, 1), padding=(1, 1)
    (bn2): BatchNorm2d(256, eps=1e-05, momentum=0.1, affine=True, track_running
    (downsample): Sequential(
      (0): Conv2d(128, 256, kernel_size=(1, 1), stride=(2, 2), bias=False)
      (1): BatchNorm2d(256, eps=1e-05, momentum=0.1, affine=True, track_running
    )
  )
  (1): BasicBlock(
    (conv1): Conv2d(256, 256, kernel_size=(3, 3), stride=(1, 1), padding=(1, 1)
    (bn1): BatchNorm2d(256, eps=1e-05, momentum=0.1, affine=True, track_running
    (relu): ReLU(inplace=True)
    (conv2): Conv2d(256, 256, kernel_size=(3, 3), stride=(1, 1), padding=(1, 1)
    (bn2): BatchNorm2d(256, eps=1e-05, momentum=0.1, affine=True, track_running
  )
)
(layer4): Sequential(
  (0): BasicBlock(
    (conv1): Conv2d(256, 512, kernel_size=(3, 3), stride=(2, 2), padding=(1, 1)
    (bn1): BatchNorm2d(512, eps=1e-05, momentum=0.1, affine=True, track_running
    (relu): ReLU(inplace=True)
    (conv2): Conv2d(512, 512, kernel_size=(3, 3), stride=(1, 1), padding=(1, 1)
    (bn2): BatchNorm2d(512, eps=1e-05, momentum=0.1, affine=True, track_running
    (downsample): Sequential(
      (0): Conv2d(256, 512, kernel_size=(1, 1), stride=(2, 2), bias=False)
      (1): BatchNorm2d(512, eps=1e-05, momentum=0.1, affine=True, track_running
    )
  )
  (1): BasicBlock(

```

```

    (conv1): Conv2d(512, 512, kernel_size=(3, 3), stride=(1, 1), padding=(1, 1)
    (bn1): BatchNorm2d(512, eps=1e-05, momentum=0.1, affine=True, track_running
    (relu): ReLU(inplace=True)
    (conv2): Conv2d(512, 512, kernel_size=(3, 3), stride=(1, 1), padding=(1, 1)
    (bn2): BatchNorm2d(512, eps=1e-05, momentum=0.1, affine=True, track_running
    )
  )
  (avgpool): AdaptiveAvgPool2d(output_size=(1, 1))
  (fc): Linear(in_features=512, out_features=9, bias=True)
)

```

Пример тестирования модели на части набора данных:

```
# evaluating model on 10% of test dataset
```

```
with torch.no_grad():
```

```
    model.features.eval()
```

```
    pred_1 = model.test_on_dataset(d_test, limit=0.1)
```

100%

450/450 [00:02<00:00, 161.01it/s]

```
print(pred_1[1])
```

```
tensor([[ 5.1422, -29.9353, -42.3694, -82.6464, -29.1286, -40.2271, -23.0116,
        -26.5472, -30.1010]], device='cuda:0')
```

```
pred_1_test = torch.cat(pred_1, 0)
```

```
print(pred_1_test.size())
```

```
torch.Size([450, 9])
```

```
_, pred = torch.max(pred_1_test, 1)
```

```
# print(pred[1])
```

```
Metrics.print_all(d_test.labels[:len(pred_1)].tolist(), pred.tolist(), '10% of test')
```

```
metrics for 10% of test:
```

```
    accuracy 0.9733:
```

```
    balanced accuracy 0.9733:
```

```
/usr/local/lib/python3.8/dist-packages/sklearn/metrics/_classification.py:1987: User
warnings.warn("y_pred contains classes not in y_true")
```

```
torch.cuda.empty_cache()
```

Пример тестирования модели на полном наборе данных:

```
# evaluating model on full test dataset (may take time)
```

```
with torch.no_grad():
```

```
    model.features.eval()
```



```

if TEST_ON_LARGE_DATASET:
    pred_2 = model.test_on_dataset(d_test)
    pred_2_test = torch.cat(pred_2, 0)
    _, pred = torch.max(pred_2_test, 1)
    Metrics.print_all(d_test.labels, pred.tolist(), 'test')

```

100%

4500/4500 [00:25<00:00, 178.79it/s]

```

metrics for test:
    accuracy 0.9147:
    balanced accuracy 0.9147:

```

Результат работы пайплайна обучения и тестирования выше тоже будет оцениваться. Поэтому не забудьте присылать на проверку ноутбук с выполненными ячейками кода с демонстрациями метрик обучения, графиками и т.п. В этом пайплайне Вам необходимо продемонстрировать работу всех реализованных дополнений, улучшений и т.п.

Настоятельно рекомендуется после получения пайплайна с полными результатами обучения экспортировать ноутбук в pdf (файл -> печать) и прислать этот pdf вместе с самим ноутбуком.

▼ Тестирование модели на других наборах данных

Ваша модель должна поддерживать тестирование на других наборах данных. Для удобства, Вам предоставляется набор данных `test_tiny`, который представляет собой малую часть (2% изображений) набора `test`. Ниже приведен фрагмент кода, который будет осуществлять тестирование для оценивания Вашей модели на дополнительных тестовых наборах данных.

Прежде чем отсылать задание на проверку, убедитесь в работоспособности фрагмента кода ниже.

```

device = 'cuda'

final_model = Model()
final_model.load('best')
final_model.features.to(device)

d_test_tiny = Dataset('test_tiny')

with torch.no_grad():
    final_model.features.eval()

    pred = final_model.test_on_dataset(d_test_tiny)
    pred_test = torch.cat(pred, 0)
    _, pred = torch.max(pred_test, 1)

    Metrics.print_all(d_test_tiny.labels, pred.tolist(), 'test-tiny')

```

```

    )
    )
(layer3): Sequential(
  (0): BasicBlock(
    (conv1): Conv2d(128, 256, kernel_size=(3, 3), stride=(2, 2), padding=(1, 1)
    (bn1): BatchNorm2d(256, eps=1e-05, momentum=0.1, affine=True, track_running
    (relu): ReLU(inplace=True)
    (conv2): Conv2d(256, 256, kernel_size=(3, 3), stride=(1, 1), padding=(1, 1)
    (bn2): BatchNorm2d(256, eps=1e-05, momentum=0.1, affine=True, track_running
    (downsample): Sequential(
      (0): Conv2d(128, 256, kernel_size=(1, 1), stride=(2, 2), bias=False)
      (1): BatchNorm2d(256, eps=1e-05, momentum=0.1, affine=True, track_running
    )
  )
  (1): BasicBlock(
    (conv1): Conv2d(256, 256, kernel_size=(3, 3), stride=(1, 1), padding=(1, 1)
    (bn1): BatchNorm2d(256, eps=1e-05, momentum=0.1, affine=True, track_running
    (relu): ReLU(inplace=True)
    (conv2): Conv2d(256, 256, kernel_size=(3, 3), stride=(1, 1), padding=(1, 1)
    (bn2): BatchNorm2d(256, eps=1e-05, momentum=0.1, affine=True, track_running
  )
)
(layer4): Sequential(
  (0): BasicBlock(
    (conv1): Conv2d(256, 512, kernel_size=(3, 3), stride=(2, 2), padding=(1, 1)
    (bn1): BatchNorm2d(512, eps=1e-05, momentum=0.1, affine=True, track_running
    (relu): ReLU(inplace=True)
    (conv2): Conv2d(512, 512, kernel_size=(3, 3), stride=(1, 1), padding=(1, 1)
    (bn2): BatchNorm2d(512, eps=1e-05, momentum=0.1, affine=True, track_running
    (downsample): Sequential(
      (0): Conv2d(256, 512, kernel_size=(1, 1), stride=(2, 2), bias=False)
      (1): BatchNorm2d(512, eps=1e-05, momentum=0.1, affine=True, track_running
    )
  )
  (1): BasicBlock(
    (conv1): Conv2d(512, 512, kernel_size=(3, 3), stride=(1, 1), padding=(1, 1)
    (bn1): BatchNorm2d(512, eps=1e-05, momentum=0.1, affine=True, track_running
    (relu): ReLU(inplace=True)
    (conv2): Conv2d(512, 512, kernel_size=(3, 3), stride=(1, 1), padding=(1, 1)
    (bn2): BatchNorm2d(512, eps=1e-05, momentum=0.1, affine=True, track_running
  )
)
  (avgpool): AdaptiveAvgPool2d(output_size=(1, 1))
  (fc): Linear(in_features=512, out_features=9, bias=True)
)
Downloading...
From: https://drive.google.com/uc?id=1viiB0s041CNsAK4itvX8PnYthJ-MDnQc
To: /content/test_tiny.npz
100%|██████████| 10.6M/10.6M [00:00<00:00, 16.5MB/s]
Loading dataset test_tiny from npz.
Done. Dataset test_tiny consists of 90 images.

100% 90/90 [00:00<00:00, 144.06it/s]

metrics for test-tiny:
    accuracy 0.8667:
    balanced accuracy 0.8667:

```

Отмонтировать Google Drive.

```
drive.flush_and_unmount()
```

▼ Дополнительные "полезности"

Ниже приведены примеры использования различных функций и библиотек, которые могут быть полезны при выполнении данного практического задания.

▼ Измерение времени работы кода

Измерять время работы какой-либо функции можно легко и непринужденно при помощи функции `timeit` из соответствующего модуля:

```
import timeit

def factorial(n):
    res = 1
    for i in range(1, n + 1):
        res *= i
    return res

def f():
    return factorial(n=1000)

n_runs = 128
print(f'Function f is calculated {n_runs} times in {timeit.timeit(f, number=n_runs)}s.')
```

▼ Scikit-learn

Для использования "классических" алгоритмов машинного обучения рекомендуется использовать библиотеку scikit-learn (<https://scikit-learn.org/stable/>). Пример классификации изображений цифр из набора данных MNIST при помощи классификатора SVM:

```
# Standard scientific Python imports
import matplotlib.pyplot as plt

# Import datasets, classifiers and performance metrics
from sklearn import datasets, svm, metrics
from sklearn.model_selection import train_test_split

# The digits dataset
digits = datasets.load_digits()

# The data that we are interested in is made of 8x8 images of digits, let's
# have a look at the first 4 images, stored in the `images` attribute of the
# dataset. If we were working from image files, we could load them using
# matplotlib.pyplot.imread. Note that each image must have the same size. For these
# images, we know which digit they represent: it is given in the 'target' of
# the dataset.
_, axes = plt.subplots(2, 4)
images_and_labels = list(zip(digits.images, digits.target))
for ax, (image, label) in zip(axes[0, :], images_and_labels[:4]):
    ax.set_axis_off()
    ax.imshow(image, cmap=plt.cm.gray_r, interpolation='nearest')
    ax.set_title('Training: %i' % label)

# To apply a classifier on this data, we need to flatten the image, to
# turn the data in a (samples, feature) matrix:
n_samples = len(digits.images)
data = digits.images.reshape((n_samples, -1))
```

```

# Create a classifier: a support vector classifier
classifier = svm.SVC(gamma=0.001)

# Split data into train and test subsets
X_train, X_test, y_train, y_test = train_test_split(
    data, digits.target, test_size=0.5, shuffle=False)

# We learn the digits on the first half of the digits
classifier.fit(X_train, y_train)

# Now predict the value of the digit on the second half:
predicted = classifier.predict(X_test)

images_and_predictions = list(zip(digits.images[n_samples // 2:], predicted))
for ax, (image, prediction) in zip(axes[1, :], images_and_predictions[:4]):
    ax.set_axis_off()
    ax.imshow(image, cmap=plt.cm.gray_r, interpolation='nearest')
    ax.set_title('Prediction: %i' % prediction)

print("Classification report for classifier %s:\n%s\n"
      % (classifier, metrics.classification_report(y_test, predicted)))
disp = metrics.plot_confusion_matrix(classifier, X_test, y_test)
disp.figure_.suptitle("Confusion Matrix")
print("Confusion matrix:\n%s" % disp.confusion_matrix)

plt.show()

```

▼ Scikit-image

Реализовывать различные операции для работы с изображениями можно как самостоятельно, работая с массивами numpy, так и используя специализированные библиотеки, например, scikit-image (<https://scikit-image.org/>). Ниже приведен пример использования Canny edge detector.

```

import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt
from scipy import ndimage as ndi

from skimage import feature

# Generate noisy image of a square
im = np.zeros((128, 128))
im[32:-32, 32:-32] = 1

im = ndi.rotate(im, 15, mode='constant')
im = ndi.gaussian_filter(im, 4)
im += 0.2 * np.random.random(im.shape)

# Compute the Canny filter for two values of sigma
edges1 = feature.canny(im)

```

```
edges2 = feature.canny(im, sigma=3)

# display results
fig, (ax1, ax2, ax3) = plt.subplots(nrows=1, ncols=3, figsize=(8, 3),
                                    sharex=True, sharey=True)

ax1.imshow(im, cmap=plt.cm.gray)
ax1.axis('off')
ax1.set_title('noisy image', fontsize=20)

ax2.imshow(edges1, cmap=plt.cm.gray)
ax2.axis('off')
ax2.set_title(r'Canny filter, $\sigma=1$', fontsize=20)

ax3.imshow(edges2, cmap=plt.cm.gray)
ax3.axis('off')
ax3.set_title(r'Canny filter, $\sigma=3$', fontsize=20)

fig.tight_layout()

plt.show()
```

▼ Tensorflow 2

Для создания и обучения нейросетевых моделей можно использовать фреймворк глубокого обучения Tensorflow 2. Ниже приведен пример простейшей нейронной сети, использующейся для классификации изображений из набора данных MNIST.

```
# Install TensorFlow

import tensorflow as tf

mnist = tf.keras.datasets.mnist

(x_train, y_train), (x_test, y_test) = mnist.load_data()
x_train, x_test = x_train / 255.0, x_test / 255.0

model = tf.keras.models.Sequential([
    tf.keras.layers.Flatten(input_shape=(28, 28)),
    tf.keras.layers.Dense(128, activation='relu'),
    tf.keras.layers.Dropout(0.2),
    tf.keras.layers.Dense(10, activation='softmax')
])

model.compile(optimizer='adam',
              loss='sparse_categorical_crossentropy',
              metrics=['accuracy'])

model.fit(x_train, y_train, epochs=5)

model.evaluate(x_test, y_test, verbose=2)
```

Для эффективной работы с моделями глубокого обучения убедитесь в том, что в текущей среде Google Colab используется аппаратный ускоритель GPU или TPU. Для смены среды выберите "среда выполнения" -> "сменить среду выполнения".

Большое количество tutorиалов и примеров с кодом на Tensorflow 2 можно найти на официальном сайте <https://www.tensorflow.org/tutorials?hl=ru>.

Также, Вам может понадобиться написать собственный генератор данных для Tensorflow 2. Скорее всего он будет достаточно простым, и его легко можно будет реализовать, используя официальную документацию TensorFlow 2. Но, на всякий случай (если не удалось сразу разобраться или хочется вникнуть в тему более глубоко), можете посмотреть следующий отличный tutorиал: <https://stanford.edu/~shervine/blog/keras-how-to-generate-data-on-the-fly>.

Numba

В некоторых ситуациях, при ручных реализациях графовых алгоритмов, выполнение многократных вложенных циклов for в python можно существенно ускорить, используя JIT-компилятор Numba (<https://numba.pydata.org/>). Примеры использования Numba в Google Colab можно найти тут:

1. https://colab.research.google.com/github/cbernet/maldives/blob/master/numba/numba_cuda.ipynb
2. https://colab.research.google.com/github/evaneschneider/parallel-programming/blob/master/COMPASS_gpu_intro.ipynb

Пожалуйста, если Вы решили использовать Numba для решения этого практического задания, еще раз подумайте, нужно ли это Вам, и есть ли возможность реализовать требуемую функциональность иным способом. Используйте Numba только при реальной необходимости.

▼ Работа с zip архивами в Google Drive

Запаковка и распаковка zip архивов может пригодиться при сохранении и загрузки Вашей модели. Ниже приведен фрагмент кода, иллюстрирующий помещение нескольких файлов в zip архив с последующим чтением файлов из него. Все действия с директориями, файлами и архивами должны осуществляться с примонтированным Google Drive.

Создадим 2 изображения, поместим их в директорию tmp внутри PROJECT_DIR, запакуем директорию tmp в архив tmp.zip.