Machine Learning HW7 Report

學號: R07943150 系級: 電子碩一 姓名: 吳辰鋐

1. PCA of color faces:

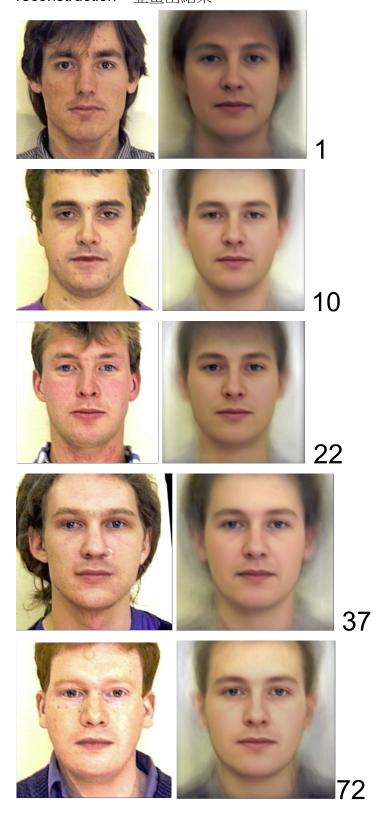
a. 請畫出所有臉的平均。



b. 請畫出前五個 Eigenfaces,也就是對應到前五大 Eigenvalues 的 Eigenvectors。



c. 請從數據集中挑出任意五張圖片,並用前五大 Eigenfaces 進行 reconstruction,並畫出結果



d. 請寫出前五大 Eigenfaces 各自所佔的比重,請用百分比表示並四捨五入 到小數點後一位。

前五大 Eigenfaces 比重依序為: 4.1%, 2.9%, 2.4%, 2.2%, 2.1%。

2. Image clustering:

a. 請實作兩種不同的方法,並比較其結果(reconstruction loss, accuracy)。 (不同的降維方法或不同的 cluster 方法都可以算是不同的方法)

Model 1號如下

```
input_img = Input(shape=(32, 32, 3))
conv_1 = Conv2D(64, (3,3), strides=(1,1))(input_img)
act_1 = Activation('relu')(conv_1)
maxpool_1 = MaxPooling2D(pool_size=(2, 2), strides=(2, 2))(act_1)
conv_2 = Conv2D(64, (3,3), strides=(1,1), padding='same')(maxpool
act_2 = Activation('relu')(conv_2)
maxpool_2 = MaxPooling2D(pool_size=(2, 2), strides=(2, 2))(act_2)
flat_1 = Flatten()(maxpool_2)
fc_1 = Dense(512)(flat_1)
act_3 = Activation('relu')(fc_1)
fc_2 = Dense(256)(act_3)
act_4 = Activation('relu')(fc_2)
fc_4 = Dense(512)(act_4)
act_5 = Activation('relu')(fc_4)
upsample_1 = UpSampling2D((2, 2))(reshape_1)
deconv_1 = Conv2DTranspose(64, (3, 3), strides=(1, 1))(upsample_1)
act_7 = Activation('relu')(deconv_1)
upsample_2 = UpSampling2D((2, 2))(act_7)
deconv_2 = Conv2DTranspose(64, (3, 3), strides=(1, 1))(upsample_2)
act_8 = Activation('relu')(deconv_2)
conv_3 = Conv2D(3, (3, 3), strides=(1, 1))(act_8)
act_9 = Activation('sigmoid')(conv_3)
autoencoder = Model(input_img, act_9)
autoencoder.compile(optimizer='rmsprop', Loss='mae')
```

Encoder 出來 256 維資料用 PCA 降成 128 維再用 Kmeans 分成 2 群

Public score:96.734%

Private score:96.718%

Original:

















Decoder reconstruct:

-

15.13







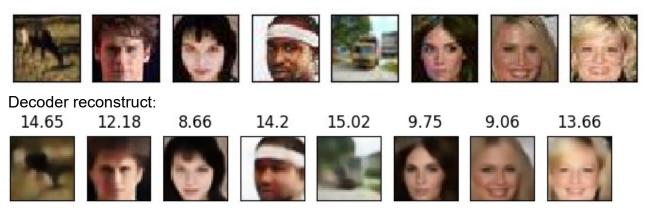








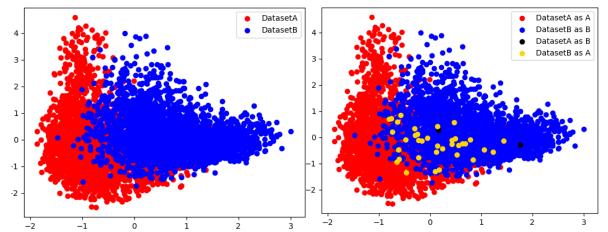
Original:



Decoder reconstruct 圖片上面小數代表平均和原圖相差多少色值(reconstruction loss)
Model2 號模型架構、分群方式、準確率、reconstruction loss 都在題 C
Model1 號相較之下小很多,少了很多參數,也沒有使用 Conv2DTranspose 和經過
BatchNormalization 層,模型訓練完後 MAE 為 0.0501,是 Model2 的兩倍,因此重建結果
差異較大。

b. 預測 visualization.npy 中的 label,在二維平面上視覺化 label 的分佈。 (用 PCA, t-SNE 等工具把你抽出來的 feature 投影到二維,或簡單的取前兩維 2 的 feature)

其中 visualization.npy 中前 2500 個 images 來自 dataset A,後 2500 個 images 來自 dataset B,比較和自己預測的 label 之間有何不同。



左圖是原始 data 透過 encoder 變成 4096 維再用 PCA 降成 2 維的分布圖 右圖是將 data 透過 encoder 變成 4096 維再用 PCA 降成 300 維後利用 Kmeans 分群的 結果畫到左圖上,其中黃點和黑點為誤判的資料,準確率達到 99.24%。

c. 請介紹你的 model 架構(encoder, decoder, loss function...),並選出任意 32 張圖片,比較原圖片以及用 decoder reconstruct 的結果。

Encoder 從 input_img 到 act_3,總共兩層(Conv2D+ BatchNormalization +Maxpooling) 最後攤平接上Dense

Decoder 從 fc 5 到 act 9,由 Dense reshape 為 7*7*128 再接回兩層

(Upsampling+Conv2DTranspose+BatchNormalization)

Encoder 及 Decoder 的 Activate function 皆為 ReLu,Optimizer 使用 rmsprop,Loss function 為 Mean Absolute Error,訓練結束時模型 MAE= 0.0255,等同是每張圖平均相差 0.0255/(1/255) = 6.5025 色值

K_result = KMeans(n_clusters=2, max_iter=500, n_init=50, verbose=0, n_jobs=-1, random_state=seed).fit(PCA_data) Encode 完的 data 有 4096 維,再透過 PCA 降成 800、1100、1400、1700、2000 後用 Kmeans 分成兩群去 ensemble,最後結果

Public score: 99.314% Private score: 99.328%

```
input_img = Input(shape=(32, 32, 3))
conv_1 = Conv2D(128, (3,3), strides=(1,1))(input_img)
bn_1 = BatchNormalization()(conv_1)
act_1 = Activation('relu')(bn_1)
maxpool_1 = MaxPooling2D(pool_size=(2, 2), strides=(2, 2))(act_1)
conv_2 = Conv2D(128, (3,3), strides=(1,1), padding='same')(maxpool_1)
bn_2 = BatchNormalization()(conv_2)
act_2 = Activation('relu')(bn_2)
maxpool_2 = MaxPooling2D(pool_size=(2, 2), strides=(2, 2))(act_2)
flat_1 = Flatten()(maxpool_2)
fc_1 = Dense(4096)(flat_1)
bn_3 = BatchNormalization()(fc_1)
act_3 = Activation('relu')(bn_3)
encoder = Model(input_img, act_3)
fc_5 = Dense(3136*2)(act_3)
bn 4 = BatchNormalization()(fc 5)
act_6 = Activation('relu')(bn_4)
reshape_1 = Reshape((7,7,128))(act_6)
upsample_1 = UpSampling2D((2, 2))(reshape_1)
deconv_1 = Conv2DTranspose(128, (3, 3), strides=(1, 1))(upsample_1)
bn 5 = BatchNormalization()(deconv_1)
act_7 = Activation('relu')(bn_5)
upsample_2 = UpSampling2D((2, 2))(act_7)
deconv_2 = Conv2DTranspose(128, (3, 3), strides=(1, 1))(upsample_2)
bn_6 = BatchNormalization()(deconv_2)
act_8 = Activation('relu')(bn_6)
conv_3 = Conv2D(3, (3, 3), strides=(1, 1))(act_8)
bn_7 = BatchNormalization()(conv_3)
act_9 = Activation('sigmoid')(bn_7)
autoencoder = Model(input_img, act_9)
autoencoder.compile(optimizer=
                                 'rmsprop', loss='mae')
```

Original:







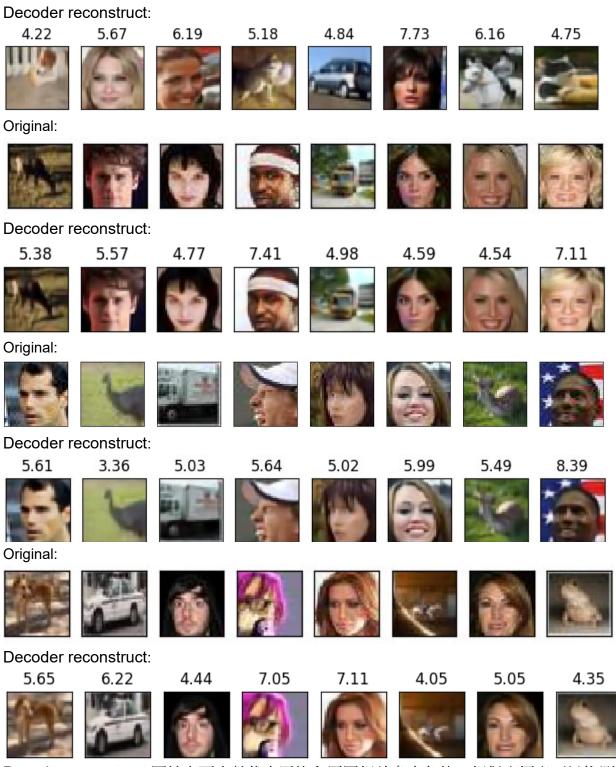












Decoder reconstruct 圖片上面小數代表平均和原圖相差多少色值,相似度極高可以推測是因為中間拉出來的 Dense 維度很高,4096 已經比原本 32*32*3 更高,因此還原能力很強。