```
\mathsf{TT} \; \mathsf{B} \; \mathsf{I} \; \Leftrightarrow \; \mathrel{\mathfrak{S}} \; \mathrel{\sqsubseteq} \; \mathsf{\mathfrak{I}} \; \Leftrightarrow \; \mathrel{\square} \; \mathsf{\mathfrak{I}} \; \mathrel{\sqsubseteq} \; \mathrel{\sqsubseteq} \; \mathsf{I} \; \mathrel{\sqcup} \; \mathsf{I} \; \mathsf{I
```

Лабороторна робота 2.1 студента К. Д. Долматова Лабороторна робота 2.1 студента К. Д. Долматова Варіант 3: CIFAR-Варіант 3: CIFAR-10 Опис: Класифікація кольорових зображень за 10 категоріями (автомобіл Опис: Класифікація кольорових зображень за 10 категоріями (автомобілі, птахи, кішки, тощо). Джерело даних: Доступний через TensorFlow/Keras (tf.keras.datasets.c Джерело даних: Доступний через TensorFlow/Keras (tf.keras.datasets.cifar10). Вимоги до моделі: Вимоги до моделі: • Використання трансферного навчання (наприклад, MobileNet, ResNet) • Використання трансферного навчання (наприклад, MobileNet, • Реалізація техніки fine-tuning ResNet) • Досягнення точності не менше 85% на тестовому наборі • Реалізація техніки fine-tuning • Досягнення точності не менше 85% на тестовому наборі import tensorflow as tf from tensorflow.keras.datasets import cifar10 from tensorflow.keras.utils import to_categorical # Параметры INPUT_SIZE = (96, 96) # Размер изображения BATCH_SIZE = 32 # Размер батча NUM_CLASSES = 10 # Количество классов # Загрузка СІҒАК-10 (x_train_raw, y_train_raw), (x_test_raw, y_test_raw) = cifar10.load_data() # One-hot кодирование меток y_train = to_categorical(y_train_raw, NUM_CLASSES) y_test = to_categorical(y_test_raw, NUM_CLASSES) # Создание tf.data.Dataset для ленивой загрузки данных def preprocess(image, label): # Ресайз и нормализация для MobileNetV2 image = tf.image.resize(image, INPUT_SIZE) image = tf.keras.applications.mobilenet_v2.preprocess_input(tf.cast(image, tf.float32)) return image, label # Создание датасетов $train_ds = ($ ${\tt tf.data.Dataset.from_tensor_slices((x_train_raw,\ y_train))}$.map(preprocess, num_parallel_calls=tf.data.AUTOTUNE) .shuffle(10_000) .batch(BATCH SIZE) .prefetch(tf.data.AUTOTUNE)) $val_ds = ($ tf.data.Dataset.from_tensor_slices((x_test_raw, y_test)) .map(preprocess, num_parallel_calls=tf.data.AUTOTUNE) .batch(BATCH SIZE) .prefetch(tf.data.AUTOTUNE) from tensorflow.keras import lavers, models from tensorflow.keras.applications import MobileNetV2 # Создание базовой модели MobileNetV2 base_model = MobileNetV2(weights='imagenet', include_top=False, input_shape=(*INPUT_SIZE, 3)) base_model.trainable = False # Заморозка весов # Построение модели model = models.Sequential([layers.Input(shape=(*INPUT_SIZE, 3)), base model, layers.GlobalAveragePooling2D(), layers.Dense(128, activation='relu'),

layers.Dropout(0.5),

Компиляция модели model.compile(

1)

layers.Dense(NUM_CLASSES, activation='softmax')

```
optimizer='adam',
loss='categorical_crossentropy',
metrics=['accuracy']
)

# Сводка модели
model.summary()
```

Downloading data from <a href="https://storage.googleapis.com/tensorflow/keras-applications/mobilenet_v2/mobi

Model: "sequential"

Layer (type)	Output Shape	Param #
mobilenetv2_1.00_96 (Functional)	(None, 3, 3, 1280)	2,257,984
global_average_pooling2d (GlobalAveragePooling2D)	(None, 1280)	0
dense (Dense)	(None, 128)	163,968
dropout (Dropout)	(None, 128)	0
dense_1 (Dense)	(None, 10)	1,290

Total params: 2,423,242 (9.24 MB)
Trainable params: 165,258 (645.54 KB)
Non-trainable params: 2.257.984 (8.61 MR)

```
from tensorflow.keras.callbacks import EarlyStopping
# Колбэк для остановки по плато валидационной потери
early_stop = EarlyStopping(
   monitor='val_loss',
   patience=3.
    restore_best_weights=True,
    verbose=1
)
# Обучение модели
history = model.fit(
   train ds.
   epochs=10,
   validation_data=val_ds,
   callbacks=[early_stop],
   verbose=1
)
→ Epoch 1/10
     1563/1563
```

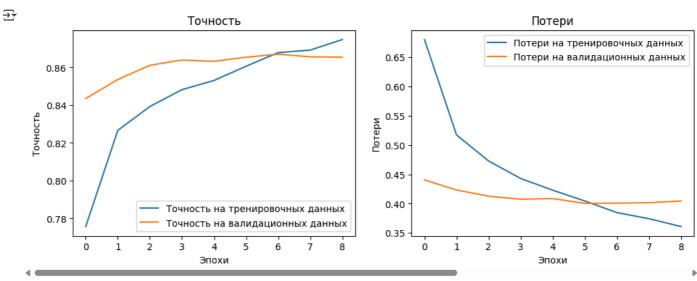
— 321s 201ms/step - accuracy: 0.7181 - loss: 0.8753 - val_accuracy: 0.8435 - val_loss: 0.4407 Epoch 2/10 - 343s 218ms/step - accuracy: 0.8263 - loss: 0.5227 - val_accuracy: 0.8536 - val_loss: 0.4233 1563/1563 Epoch 3/10 1563/1563 - 385s 220ms/step - accuracy: 0.8383 - loss: 0.4751 - val_accuracy: 0.8611 - val_loss: 0.4128 Epoch 4/10 1563/1563 **– 348s** 222ms/step - accuracy: 0.8465 - loss: 0.4468 - val_accuracy: 0.8639 - val_loss: 0.4076 Epoch 5/10 1563/1563 **- 380s** 242ms/step - accuracy: 0.8541 - loss: 0.4222 - val_accuracy: 0.8632 - val_loss: 0.4087 Epoch 6/10 1563/1563 387s 245ms/step - accuracy: 0.8643 - loss: 0.4015 - val_accuracy: 0.8654 - val_loss: 0.4005 Epoch 7/10 1563/1563 - 382s 243ms/step - accuracy: 0.8671 - loss: 0.3889 - val_accuracy: 0.8670 - val_loss: 0.4009 Epoch 8/10 1563/1563 - 344s 219ms/step - accuracy: 0.8686 - loss: 0.3773 - val_accuracy: 0.8656 - val_loss: 0.4017 Epoch 9/10 - 415s 240ms/step - accuracy: 0.8779 - loss: 0.3570 - val_accuracy: 0.8654 - val_loss: 0.4046 1563/1563 Epoch 9: early stopping Restoring model weights from the end of the best epoch: 6.

```
import matplotlib.pyplot as plt

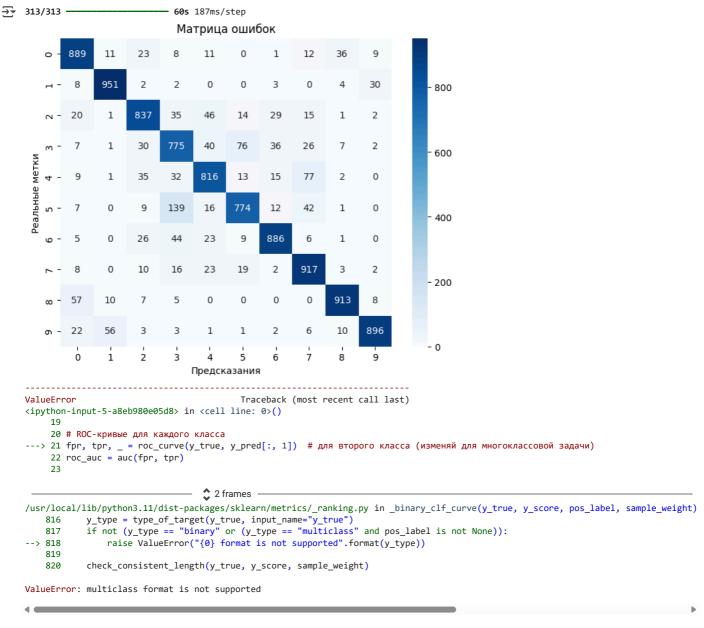
# Графики обучения (точность и потеря)
plt.figure(figsize=(12, 4))

# График точности
plt.subplot(1, 2, 1)
plt.plot(history.history['accuracy'], label='Точность на тренировочных данных')
plt.plot(history.history['val_accuracy'], label='Точность на валидационных данных')
plt.title('Точность')
plt.xlabel('Эпохи')
plt.ylabel('Точность')
plt.legend()
```

```
# График потерь
plt.subplot(1, 2, 2)
plt.plot(history.history['loss'], label='Потери на тренировочных данных')
plt.plot(history.history['val_loss'], label='Потери на валидационных данных')
plt.title('Потери')
plt.xlabel('Эпохи')
plt.ylabel('Потери')
plt.legend()
plt.show()
```



```
from sklearn.metrics import confusion_matrix, roc_curve, auc
import seaborn as sns
import numpy as np
# Прогнозирование на тестовых данных
y_pred = model.predict(val_ds)
y_pred_classes = np.argmax(y_pred, axis=1)
y_true = np.argmax(y_test, axis=1)
# Матрица ошибок
conf_matrix = confusion_matrix(y_true, y_pred_classes)
plt.figure(figsize=(8, 6))
sns.heatmap(conf_matrix, annot=True, fmt='d', cmap='Blues', xticklabels=np.arange(NUM_CLASSES)), yticklabels=np.arange(NUM_CLASSES))
plt.title('Матрица ошибок')
plt.xlabel('Предсказания')
plt.ylabel('Реальные метки')
plt.show()
# ROC-кривые для каждого класса
fpr, tpr, _ = roc_curve(y_true, y_pred[:, 1]) # для второго класса (изменяй для многоклассовой задачи)
roc_auc = auc(fpr, tpr)
plt.figure(figsize=(8, 6))
plt.plot(fpr, tpr, color='blue', lw=2, label='ROC-кривая (AUC = \%0.2f)' % roc_auc)
plt.plot([0, 1], [0, 1], color='gray', linestyle='--')
plt.title('ROC-кривая')
plt.xlabel('Ложноположительный процент')
plt.ylabel('Истинноположительный процент')
plt.legend(loc='lower right')
plt.show()
```



1. Багатокласова класифікація

Це задача, в якій об'єкти належать до одного з більш ніж двох класів (наприклад, 10 категорій у CIFAR-10). На виході мережі є N нейронів (N > 2), кожен відповідає за ймовірність належності до свого класу.

Відмінність від бінарної класифікації: у бінарній задачі є лише два класи, і зазвичай на виході один нейрон із сигмоїдою (або два з softmax), які відображають ймовірність «так/ні». У багатокласовій — більше вихідних нейронів і softmax на всю множину класів.

2. Чому softmax у вихідному шарі

- Softmax перетворює необмежені лінійні виходи (логіти) у невід'ємні величини, що в сумі дають 1.
- Кожне значення softmax інтерпретується як ймовірність належності зразка до відповідного класу під умовою «саме один клас».
- Забезпечує конкурентну взаємодію між нейронами: підвищення одного зменшує інші, що важливо для чіткого вибору одного кращого класу.

3. Categorical Cross-Entropy i MLE

- Категоріальна крос-ентропія це від'ємний логарифм правдоподібності цільових міток при моделі softmax.
- Максимізація сумарного MLE (Maximum Likelihood Estimation) еквівалентна мінімізації сумарної крос-ентропії між справжнім розподілом (one-hot) і прогнозами моделі.
- Тобто, якщо ми вибираємо параметри мережі, що мінімізують categorical cross-entropy, ми максимально правдоподібно описуємо дані нашою моделлю.

4. Переваги та недоліки CNN для класифікації зображень

Переваги

- Автоматичне витягування ознак: згортки навчаються виявляти краю, текстури, фігури.
- Локальна інваріантність: за рахунок операцій згортки та пулінгу мережа стійкіша до зсувів і деформацій об'єктів.

- Менша кількість параметрів: порівняно з повнозв'язними шарами, згортки використовують спільні ваги.
- Недоліки*
- Високі обчислювальні витрати при великій глибині.
- Чутливість до вибору архітектури: кількість шарів, фільтрів, розмір ядра сильно впливають на результат.
- Потреба в великій кількості даних для коректного навчання з нуля.

5. Метрики для багатокласової класифікації

- Accuracy (загальна точність) відсоток правильних передбачень.
- Precision, Recall, F1-score для кожного класу (і їх середні значення: macro, weighted).
- Confusion Matrix матриця помилок, що дає детальну статистику по кожному класу.
- ROC-AUC для багатокласового випадку (One-vs-Rest) площа під ROC-кривою для кожного класу.

6. Вплив кількості шарів та нейронів

- Більше шарів/нейронів підвищує здатність мережі «вивчати» складні залежності (підвищує representational capacity).
- Однак занадто велика архітектура ризик перенавчання і зростання обчислювальних витрат.
- **Недостатньо шарів/нейронів** мережа може бути занадто простою й не встигати апроксимувати складні функції, що призводить до недонавчання.

7. Dropout і його роль

- Dropout випадково «вимикає» певну частину нейронів під час кожної ітерації навчання із заданою ймовірністю (наприклад, p = 0.5).
- Це перешкоджає надто тісному «співпрацюванню» вузлів і змушує мережу будувати більш стійкі ознаки.
- У результаті зменшується ризик перенавчання, бо кожна підмережа навчається незалежно.

8. Як визначити перенавчання (overfitting)

- Висока точність на тренувальному наборі і значно нижча на валідаційному/тестовому.
- Зростання валідаційної втрати при продовженні навчання, хоча тренувальна втрата продовжує знижуватися.
- Графіки loss/accuracy розбігаються: тренувальна криві ростуть/падають однозначно, а валідаційні плавляться.

9. Раннє зупинення (Early Stopping)

- Механізм відслідковує обрану метрику на валідаційному наборі (наприклад, val_loss).
- Якщо протягом заданої кількості епох («patience») метрика не покращується, навчання зупиняється, а модель «відкочується» до найкращих збережених ваг.
- Реалізується через колбек EarlyStopping y Keras.

10. Переваги Gradio для інтерфейсу

- Швидкий старт: мінімум коду для створення веб-інтерфейсу.
- Інтерактивність: користувач одразу бачить результати передбачень і може експериментувати з вхідними даними.
- Легке розгортання: можливо поділитися через публічний URL або інтегрувати в Jupyter/Colab.
- Гнучкість: підтримує різні типи інпуту/аутпуту (зображення, текст, аудіо, графіки).