

МИНОБРНАУКИ РОССИИ

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение

высшего образования

«МИРЭА – Российский технологический университет»

Институт кибербезопасности и цифровых технологий Кафедра КБ-4 «Интеллектуальные системы информационной безопасности»

Отчёт по лабораторной работе № 3

По дисциплине

«Анализ защищенности систем искусственного интеллекта»

Выполнил:

ББМО-02-22

Шмарковский М. Б.

Проверил:

Спирин А. А.

Цель работы

Выполнить задания по построению карт активации различными способами и методами. Провести анализ полученных результатов, изменяя параметры и сделать соответствующие выводы по проделанной работе.

Задание

Настроить и провести эксперимент по генерации карт значимости признаков на наборе данных imagenet;

оценить результаты, провести дополнительные эксперименты, изменяя параметр backprop_modifier;

выполнить построение карт значимости классов для выбранных изображений методом для интерпретирования моделей gradCAM;

сделать выводы о наиболее точном и полном методе описания активаций слоев нейронной сети.

Ход выполнения работы

В качестве набора данных для данной работы выступают 4 изображения, полученные из тестового набора данных для ознакомления. Выбраны были 4 следующих изображения (рисунок 1).



Рисунок – 1

Добавим требующиеся библиотеки и установим keras, процесс показан на рисунке 2. А также модель VGG16, показана на рисунках 3-4.

```
Collecting tf-keras-vis

Collecting tf-keras-vis-0.8.6-py3-none-any.whl (52 kB)

Downloading tf_keras_vis-0.8.6-py3-none-any.whl (52 kB)

Requirement already satisfied: scipy in /usr/local/lib/python3.18/dist-packages (from tf-keras-vis) (1.11.4)

Requirement already satisfied: pillow in /usr/local/lib/python3.18/dist-packages (from tf-keras-vis) (9.4.8)

Collecting deprecated (from tf-keras-vis)

Downloading Deprecated-1.2.14-py2.py3-none-any.whl (9.6 kB)

Requirement already satisfied: imageio in /usr/local/lib/python3.18/dist-packages (from tf-keras-vis) (2.31.6)

Requirement already satisfied: packaging in /usr/local/lib/python3.18/dist-packages (from tf-keras-vis) (2.32.)

Requirement already satisfied: unkny in /usr/local/lib/python3.18/dist-packages (from deprecated-tf-keras-vis) (1.14.1)

Requirement already satisfied: unkny in /usr/local/lib/python3.18/dist-packages (from imageio->tf-keras-vis) (1.23.5)

Installing collected packages: deprecated, tf-keras-vis

Successfully installed deprecated-1.2.14 tf-keras-vis-0.8.6

[2] Xeeload ext autoreload

Xautoreload 2

import numpy as np

from matplotlib inport pyplot as plt

Xmatplotlib inline

import tensorflow as tf

from tf-keras_vis.utils import num_of_gpus

from tensorflow.keras.preprocessing.image import load_img

from tensorflow.keras.applications.vgg16 import preprocess_input

__, gpus = num_of_gpus()

print('{} GPUs'.format(gpus))

1 GPUs
```

Рисунок – 2

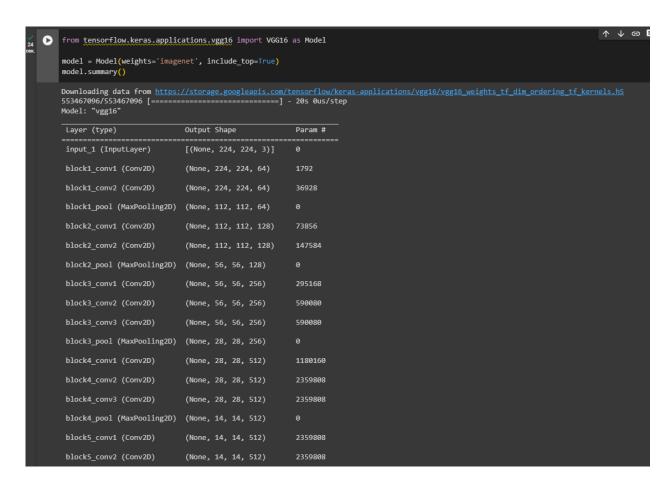


Рисунок – 3

```
block5_conv3 (Conv2D)
                             (None, 14, 14, 512)
                                                       2359808
 block5_pool (MaxPooling2D) (None, 7, 7, 512)
                             (None, 25088)
 fc1 (Dense)
                             (None, 4096)
                                                       102764544
 fc2 (Dense)
                             (None, 4096)
                                                       16781312
 predictions (Dense)
                             (None, 1000)
                                                       4097000
Total params: 138357544 (527.79 MB)
Trainable params: 138357544 (527.79 MB)
Non-trainable params: 0 (0.00 Byte)
```

Рисунок – 4

Загрузим и подготовим изображения на рисунке 5.



Рисунок – 5

Реализуем функцию для линейной активации в последнем слое модели вместо softmax (улучшение созданий изображений внимания). А также функцию расчета score, в нашем случае 284 для кота. Показаны на рисунке 6.

```
[6] from tf_keras_vis.utils.model_modifiers import ReplaceToLinear
    from tf_keras_vis.utils.model_modifiers import GuidedBackpropagation

    replace2linear = ReplaceToLinear()
    guided = GuidedBackpropagation()

[7] from tf_keras_vis.utils.scores import CategoricalScore
    score = CategoricalScore([284, 284, 284, 284])

    def score_function(output):
        return (output[0][22], output[1][92], output[2][26], output[3][27])
```

Рисунок – 6

Смотрим карты ванильного внимания. Видим низкое качество карты, коты уже вырисовываются, но пока слабо различимы. Показаны на рисунке 7.



Рисунок – 7

Смотрим карты smoothgrad. Видим улучшенное качество карты, можно понять, что изначальный объект кот. Показаны на рисунке 8.



Рисунок - 8

Попробуем способ gradcam. Изначальный объект виден, но карта явно не охватывает основную цель изображения. Карты показаны на рисунке 9.



Рисунок – 9

Отобразим gradcam++. Улучшенная версия gradcam практически полностью захватывает объект. Карты показаны на рисунке 10.



Рисунок – 10

Выводы

В лабораторной работе был разобран процесс построения карт внимания в нейронных сетях для анализа изображений из датасета ImageNet. В ходе работы были выполнены следующие шаги:

Замена функции активации softmax на линейную для корректного вычисления градиентов. Построение карт значимости классов для выбранных изображений методами saliency, smoothgrad, gradcam, gradcam++.

Сравнение результатов и выводы о наиболее точном и полном методе описания активаций слоев нейронной сети.

В результате лабораторной работы были получены информативные карты значимости признаков и классов для изображений из датасета ImageNet.

Это позволило лучше понять, какие части изображений влияют на классификацию, и освоиться с методами построения карт внимания.