МИНОБРНАУКИ РОССИИ САНКТ-ПЕТЕРБУРГСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ ЭЛЕКТРОТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ «ЛЭТИ» ИМ. В.И. УЛЬЯНОВА (ЛЕНИНА) Кафедра МО ЭВМ

ОТЧЕТ

по лабораторной работе №5 по дисциплине «Искусственные нейронные сети» Тема: Распознавание объектов на фотографиях

Студент гр. 7382	 Гиззатов А.С
Преподаватель	Жукова Н.А.

Санкт-Петербург 2020

Цель работы.

Распознавание объектов на фотографиях (Object Recognition in Photographs).

CIFAR-10 (классификация небольших изображений по десяти классам: самолет, автомобиль, птица, кошка, олень, собака, лягушка, лошадь, корабль и грузовик).

Основные теоретические положения.

Проблема автоматической идентификации объектов на фотографиях является сложной из-за почти бесконечного количества перестановок объектов, положений, освещения и так далее.

Набор данных CIFAR-10 состоит из 60000 фотографий, разделенных на 10 классов (отсюда и название CIFAR-10). Классы включают в себя общие объекты, такие как самолеты, автомобили, птицы, кошки и так далее. Набор данных разделяется стандартным способом, где 50 000 изображений используются для обучения модели, а остальные 10 000 - для оценки ее производительности.

Фотографии цветные, с красными, зелеными и синими компонентами, но маленькие, размером 32 на 32 пикселя.

Требования к выполнению задания.

- 1. Построить и обучить сверточную нейронную сеть.
- 2. Исследовать работу сеть без слоя Dropout.
- 3. Исследовать работу сети при разных размерах ядра свертки.

Ход работы.

Была построена сверточная нейронная сеть.

1. Параметры слоев, компиляции и обучения:

```
2. conv_1 = Convolution2D(conv_depth_1, (kernel_size, kernel_size),
    padding='same', activation='relu')(inp)
    conv_2 = Convolution2D(conv_depth_1, (kernel_size, kernel_size),
    padding='same', activation='relu')(conv_1)
    pool_1 = MaxPooling2D(pool_size=(pool_size, pool_size))(conv_2)
    drop_1 = Dropout(drop_prob_1)(pool_1)
# Conv [64] -> Conv [64] -> Pool (with dropout on the pooling layer)
    conv_3 = Convolution2D(conv_depth_2, (kernel_size, kernel_size),
    padding='same', activation='relu')(drop_1)
    conv_4 = Convolution2D(conv_depth_2, (kernel_size, kernel_size),
```

Данная нейронная сеть при 20 эпохах, и размером ядра 3x3 даетт точность $\approx 87\%$ и ошибку ≈ 0.37 , что можно увидеть на рис.1,2.

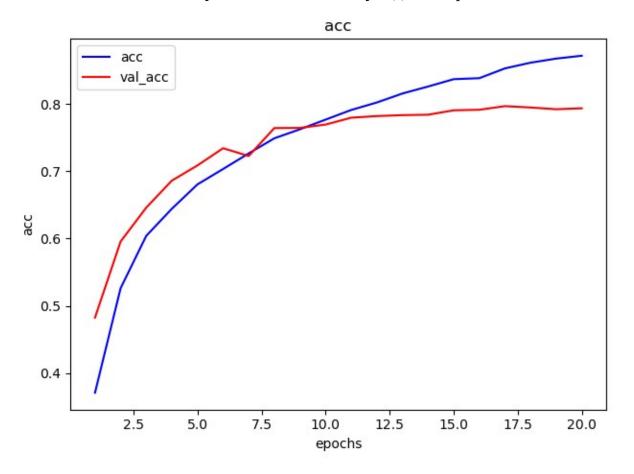


Рис.1 – Точность нейронной сети при размере ядра 3x3 с Dropout слоями.

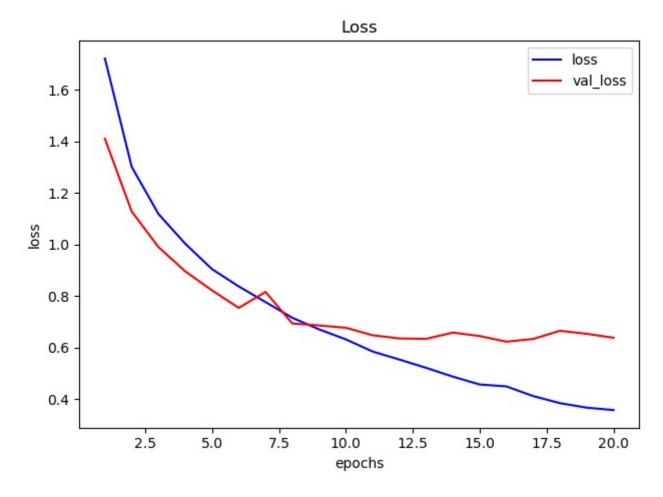


Рис.2 -Потери нейронной сети при размере ядра 3x3 с Dropout слоями. Теперь уберем dropout слои и посмотрим как это отразится на точности и ошибке. Графики предоставлены на рис.3,4.

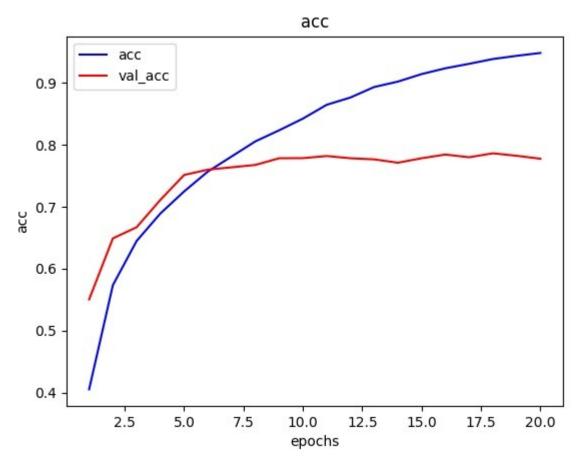


Рис.3 -Точность нейронной сети при размере ядра 3x3 без Dropout слоев.

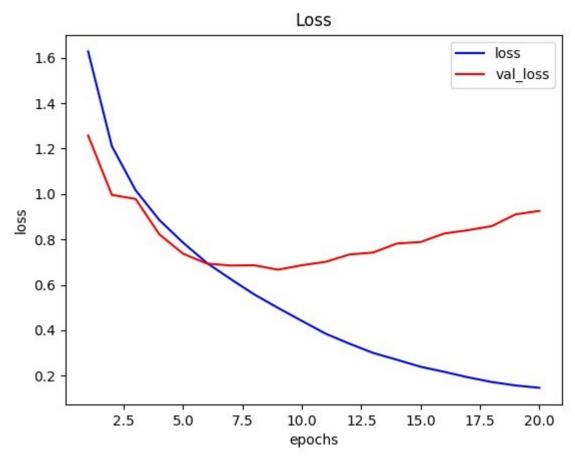


Рис.4 -Ошибка нейронной сети при размере ядра 3x3 без Dropout слоев.

Как можно заметить нейронная сеть выдает хорошую ошибку и точность для обучающей выборки, но маленькую точность и большую ошибку для тестовой выборки, что является последствием переобучения.

Теперь посмотрим как изменяются графики в зависимости от размера ядра свертки. Графики представлены на рис.5-8.

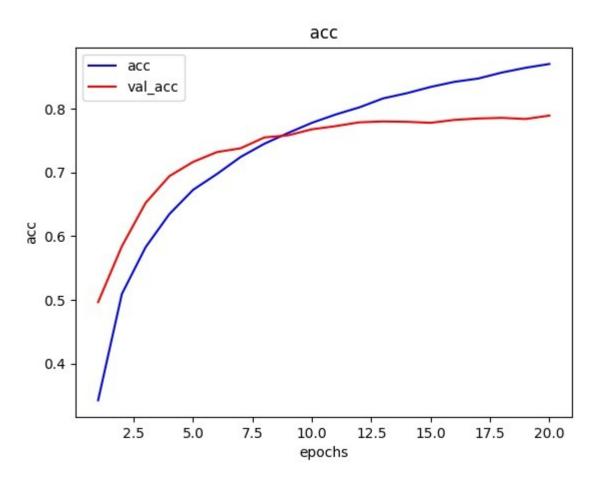


Рис.5 -Точность нейронной сети при размере ядра 5x5.

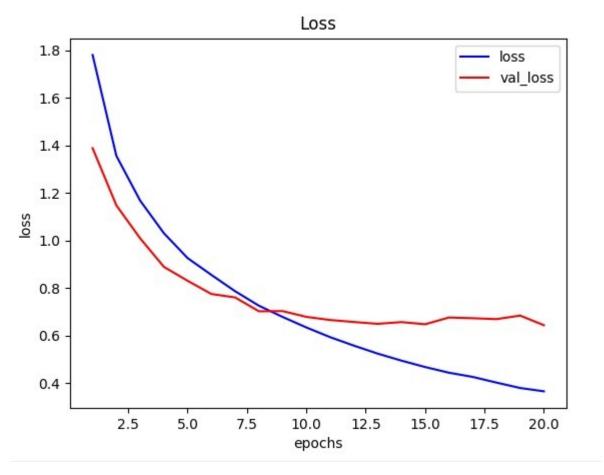


Рис.6 -Ошибка нейронной сети при размере ядра 5x5.

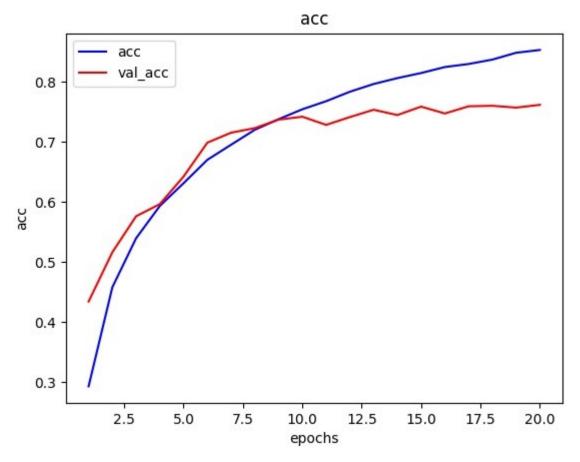


Рис.7 -Точность нейронной сети при размере ядра 7х7.

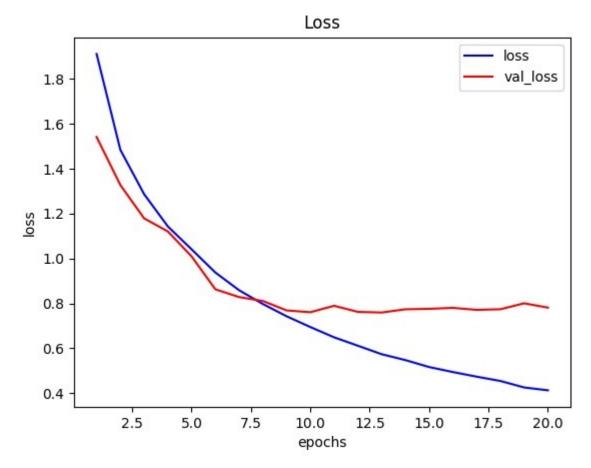


Рис.8 -Ошибка нейронной сети при размере ядра 7х7. Из графиков можно увидеть, что при размере ядра 7х7 ошибка немного возросла, а точность уменьшилась. Это связано с неудачными признаками, которые были выданы нейронной сетью.

Выводы.

В ходе работы была изучена задача классификация изображений из датасета CIFAR-10. Также изучено влияние Dropout слоев и изменения размера ядра на точность и ошибку н.с.

Приложение А.

from tensorflow.keras.datasets import cifar10

from tensorflow.keras.models import Model

from tensorflow.keras.layers import Input, Convolution2D, MaxPooling2D, Dense, Dropout, Flatten

from keras.utils import np_utils

import numpy as np

import matplotlib.pyplot as plt

batch_size = 256 # in each iteration, we consider 32 training examples at once

num_epochs = 20 # we iterate 200 times over the entire training set

kernel_size = 7 # we will use 3x3 kernels throughout

pool_size = 2 # we will use 2x2 pooling throughout

conv_depth_1 = 32 # we will initially have 32 kernels per conv. layer...

conv_depth_2 = 64 # ...switching to 64 after the first pooling layer

drop_prob_1 = 0.25 # dropout after pooling with probability 0.25

 $drop_prob_2 = 0.5 \# dropout in the dense layer with probability 0.5$

hidden_size = 512 # the dense layer will have 512 neurons

(X_train, y_train), (X_test, y_test) = cifar10.load_data() # fetch CIFAR-10 data

num_train, height, width,depth = X_train.shape # there are 50000 training
examples in CIFAR-10

 $num_test = X_test.shape[0] # there are 10000 test examples in CIFAR-10$

num_classes = np.unique(y_train).shape[0] # there are 10 image classes

X_train = X_train.astype('float32')

 $X_{test} = X_{test.astype}(float32')$

X_train /= np.max(X_train) # Normalise data to [0, 1] range

 $X_{test} = np.max(X_{train}) # Normalise data to [0, 1] range$

Y_train = np_utils.to_categorical(y_train, num_classes) # One-hot encode the labels

Y_test = np_utils.to_categorical(y_test, num_classes) # One-hot encode the labels

```
inp = Input(shape=(height, width, depth)) # N.B. depth goes first in Keras
      # Conv [32] -> Conv [32] -> Pool (with dropout on the pooling layer)
      conv_1 = Convolution2D(conv_depth_1, (kernel_size, kernel_size),
padding='same', activation='relu')(inp)
      conv_2 = Convolution2D(conv_depth_1, (kernel_size, kernel_size),
padding='same', activation='relu')(conv_1)
      pool_1 = MaxPooling2D(pool_size=(pool_size, pool_size))(conv_2)
      drop 1 = Dropout(drop prob 1)(pool 1)
      # Conv [64] -> Conv [64] -> Pool (with dropout on the pooling layer)
      conv_3 = Convolution2D(conv_depth_2, (kernel_size, kernel_size),
padding='same', activation='relu')(drop_1)
      conv_4 = Convolution2D(conv_depth_2, (kernel_size, kernel_size),
padding='same', activation='relu')(conv_3)
      pool_2 = MaxPooling2D(pool_size=(pool_size, pool_size))(conv_4)
      drop_2 = Dropout(drop_prob_1)(pool_2)
      # Now flatten to 1D, apply Dense -> ReLU (with dropout) -> softmax
      flat = Flatten()(drop_2)
      hidden = Dense(hidden size, activation='relu')(flat)
      drop_3 = Dropout(drop_prob_2)(hidden)
      out = Dense(num_classes, activation='softmax')(drop_3)
      model = Model(inp, out) # To define a model, just specify its input and output
layers
      model.compile(loss='categorical crossentropy', # using the cross-entropy loss
function
              optimizer='adam', # using the Adam optimiser
              metrics=['accuracy']) # reporting the accuracy
      H = model.fit(X_train, Y_train, # Train the model using the training set...
            batch size=batch size, nb epoch=num epochs,
            verbose=1, validation_split=0.1) # ...holding out 10% of the data for
validation
```

 $model.evaluate(X_test,\ Y_test,\ verbose=1)\ \#\ Evaluate\ the\ trained\ model\ on\ the$ test set!

```
loss = H.history['loss']
val_loss = H.history['val_loss']
x = range(1, 21)
plt.plot(x, loss, 'b', label='loss')
plt.plot(x, val_loss, 'r', label='val_loss')
plt.title('Loss')
plt.ylabel('loss')
plt.xlabel('epochs')
plt.legend()
plt.show()
#plt.clf()
acc = H.history['acc']
val_acc = H.history['val_acc']
x = range(1, 21)
plt.plot(x, acc, 'b', label='acc')
plt.plot(x, val_acc, 'r', label='val_acc')
plt.title('acc')
plt.ylabel('acc')
plt.xlabel('epochs')
plt.legend()
plt.show()
#plt.clf()
```