#### מטלת בית – רשת CNN על CIFAR10 איתי גלילי

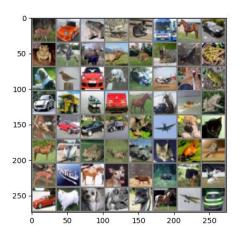
(קישור למחברת) https://github.com/ItayGalili/CIFAR10-with-CNN

### <u>חלק א:</u>

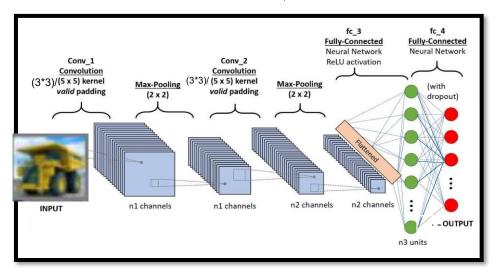
#### א. כללי - המשימה:

התבקשנו לייצר מודל מיטבי ללמידה עמוקה על מאגר המידע 10CIFAR. המאגר מכיל מספר רב של תמונות () בגודל () השייכים ל10 קבוצות :

```
# CIFAR-10 class names
classes = ['airplane', 'automobile', 'bird', 'cat', 'deer', 'dog', 'frog', 'horse', 'ship', 'truck']
```

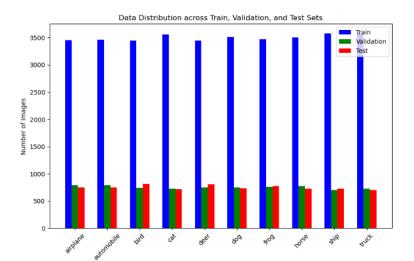


התבקשנו לבצע את המודל באמצעות CNN, המודל מבוסס על הצורה הבאה:



#### ב. חלוקת הדאטה:

.train, val and testb בוצע חילוק לכל סוג, בוצע 5,000 לכל סוג, בוצע חילוק



### ג. הנחות עבודה טרם האימון:

- עבודה נקייה בכתיבת הקוד לאפשר את מרבית הגמישות בהגדרת המשתנים, למטרת הרצה של hyperparameter בלבד בין מודל למודל. כך, נמנע מהעתקת קוד מיותרת והסדר ישמר בתהליך שיפור המודל.
- שיעלו שיעלו (נשמר לקחים שיעלו Hyperparameter .2 לאימון- נשנה אותם בצורת ניסויי וטעיה, נשמר לקחים שיעלו יפה.

Hyperparameter	
גודל הקרנל במהלך האימונים יהיה 3*3 או 5*5.	kernel_size
רשימה לfc שתחזיק את גודל השכבות ומסי הנירונים בכל	fc_neurons_list
שכבה (מלבד שכתבת ה out שתמיד תהא 10 נירונים).	
הסתברות להשתקת נירונים בCNN	dropout_cnn
הסתברות להשתקת נירונים בfc	dropout_fc
קצב למידת הגרדיאנט	1r
גודל הענשה על משקולות גדולות	12
כמות האפוקים	epochs
Early Stopping. מספר של כמה אפוקים נמתין לפני הפעלת	patience

#### :OVERFIT מניעת.

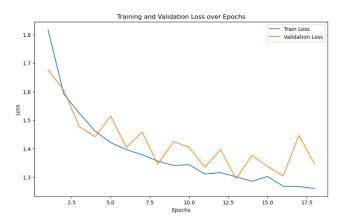
- ב val ב loss כאשר קצב שיפור הצרע בarly Stopping .i champidin משיכות להשתנות בגלל הקטנת הloss train.
  - .ii הענשת 12 למניעת הסתמכות יתר על משקולות גדולים.
- היק רנדומאלית בימוש בלרס בשכבות הCNN בשכבות בשכבות בימוש מימוש לווו מימוש לווירונים בשכבות הסתמכות על נוירונים בימוענטים.
- .iv שינוים במודל שינוי גודל ומספר השכבות בfc, כנייל שינוי בliv

#### ד. האימון:

## נריץ מודלים עם KERNEL בגודל 5\*5

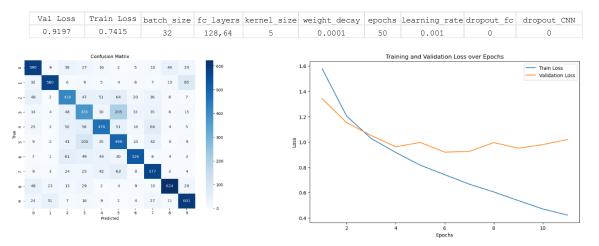
### 1. אימון מסי 1

Val Loss	Train Loss	batch_size	fc_layers	kernel_size	weight_decay	epochs	learning_rate	dropout_fc	dropout_CNN
0.29	1.3	32	128,64	5	0.001	50	0.01	0	0



המודל סובל מירכבת הריםי, יתכן שנובע מקצב למידה גדול שלא מאפשר לו להתכנס.

#### 2. אימון מסי 2

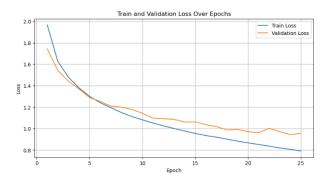


ניתן לראות שהקטנת קצב הלמידה אפשרה שיפור בתוצאה.

## נריץ כעת אימון שהkernel שלהם מוגדרים 3\*3.

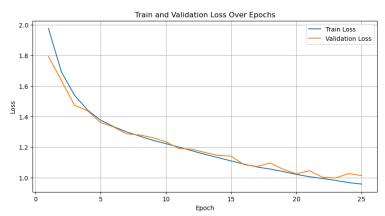
### :1 אימון מסי 3

Val Loss	Train Loss	batch_size	fc_layers	kernel_size	weight_decay	epochs	learning_rate	dropout_fc	dropout_CNN
0.9558	0.7908	64	ללא	3	0.0001	2.5	0.01	0	0



### 2. אימון מסי 4

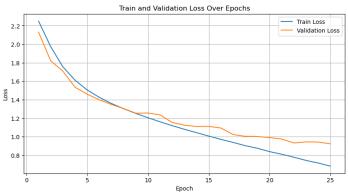
Val Loss	Train Loss	batch size	fc layers	kernel size	weight decay	epochs	learning rate	dropout fc	dropout CNN
1.0137	0.9584	64	ללא	3	0.0001	25	0.01	0	0.5



בתצורה הזאת, ה dropout אינו מטיב עם המודל.

## אימון מסי 3.

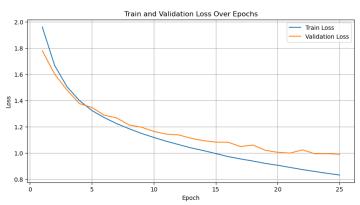
Val Loss	Train Loss	batch size	fc layers	kernel size	weight decay	epochs	learning rate	dropout fc	dropout CNN
0.9225	0.6812	64	128, 64	3	0.0001	25	0.01	0	0



הגדלת המודל משפרת את ביצועי המודל.

## 4. אימון מסי 4

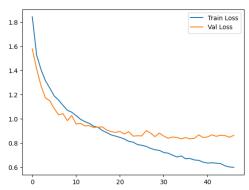
Val Loss	Train Loss	batch_size	fc_layers	kernel_size	weight_decay	epochs	learning_rate	dropout_fc	dropout_CNN
0.9891	0.8305	64	ללא	3	0.001	25	0.01	0	0



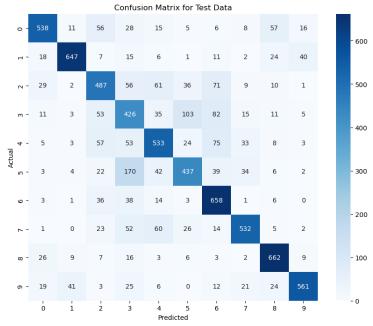
הגדלת את אינה משפרת L2 אינה המודל. הגדלת יהענשתי

## 5. אימון מסי 5

Val Loss	Train Loss	batch_size	fc_layers	kernel_size	weight_decay	epochs	learning_rate	dropout_fc	dropout_CNN
0.8336	0.6919	64	128, 64	3	0.0001	45	0.001	0.5	0.2



: testa את כמות האפוקים למדידת תהליך מעט יותר ארוך, ביצעתי בדיקה על



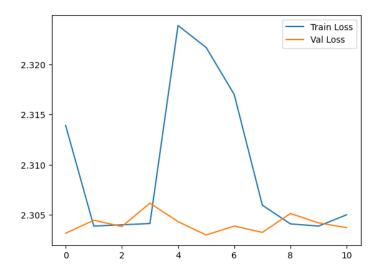
(הוספתי את dropouth להימנע מטיפרווו), במחברת ניתן לראות את המודל הזה כאשר הוא ללא dropouth) עמוקה, התוצאות שלו פחות טובות (0.8599 בולידצה) ואת אותו המודל בbatch\_size קטן יותר (32 לעומת 64 בניסויים ההתחלתיים).

(זהו המודל הטוב ביותר אליו הצלחתי להגיע).

באימון הבא ננסה להגדיל את קצב הלמידה.

8. אימון מסי 6

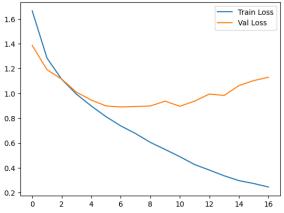
Val Loss	Train Loss	batch_size	fc_layers	kernel_size	weight_decay	epochs	learning_rate	dropout_fc	dropout_CNN
2.3042	2.3039	32	ללא	3	0.0001	50	0.01	0.5	0.2



הגדלת קבוע הלמידה יוצר תנודות רחבות במשקולות ומקשה על הלמידה. ננסה למטב את המודל ולהעמיק את שכבות הfc.

## 7. אימון מסי *9*

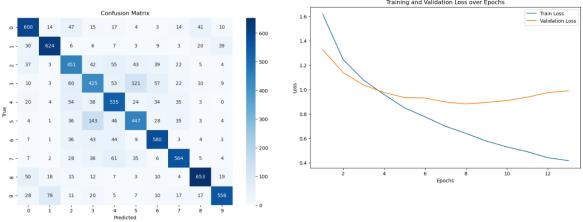
Val Loss	Train Loss	batch size	fc layers	kernel size	weight decay	epochs	learning rate	dropout fc	dropout CNN
1.1541	1.2083	32	128,64,22	3	0.0001	30	0.001	0	0



נראה כי הfc המיטבי הוא 128,64.

10. אימון מס׳ 8 אימון עם מספר נוירונים רב בשכבה.

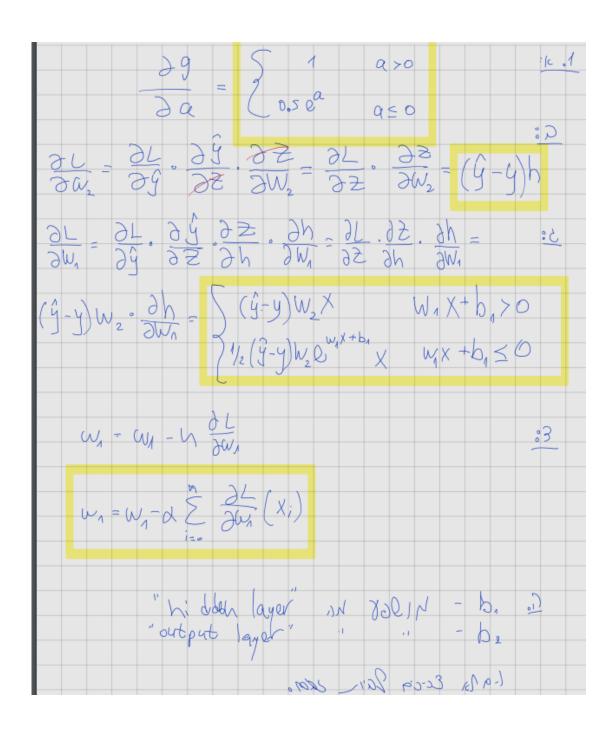
	test loss	Val Loss	Tra	in Loss	batch_size	fc_layers	kernel_size	weight_decay	epochs	learning_rate	dropout_fc	dropout_CNN
	0.9113	0.6396	0	.8816	64	512,256	3	0.0001	50	0.001	0.4	0.2
								Training and Va	alidation Los	s over Epochs		
	Confus	ion Matrix				1.6 -	\				- Train Loss	7
47	15 17	4 3	14	41 10							- Validation Los	is
4/	15 17	4 3	14	41 10	- 600		\					1



### ה. מסקנות:

- .a אדול מגדיל את זמן הרצת המודל אבל מאפשר למידה טובה יותר.
- .b מומלץ להשתמש עם early stopping למניעת ריצות מיותרות באפוקים גדולים.
  - (עם שכבת יציאה של 10 נירונים..) 128,64 ממולץ FC .c

<u>חלק ב:</u>



# <u>חלק ג:</u>

- א. שימוש בCNN (על ידי מסכות הקרנלים רצות על המטריצה ומאגדות את ערכי הפיקסלים הסמוכים אחד לשני) מאפשר שימור של יחסי מיקום הפיקסלים אחד משכנו, ANN לא מבין את תפיסת המרחב וחשיבות סמיכות של פיקסלים אחד לשני (מכיוון שהווקטור לו שומר על הגדרות המיקום שלו לשכניו), הדבר החשוב מאוד בתמונה.
  - ב. נאמר שיש תמונה של חתול מציץ משמיכה, פעם מציד מצד ימין, פעם מציץ מצד שמאל.

שכבות הPOOLING מאפשרות למצות מידע בתמונה ללא קשר למיקום האובייקט בתמונה, בתמונה - POOLING מידע בתמונה את ב-ANN – הרגישות לשינויים גדולה, מיקום האובייקט ישפיע על איך נראה הקטור. מפחית את היכולת לעשות הכללה בעת הלמידה.

- ג. רשת CNN מאפשרת חיסכון מפרמטרים לאתחול ולשינוי (בתהליך הCNN שהרבה פחות בתהליך ה $-\mathrm{FC}$  שזקוק למשקולות שונה עבודה על נתון שזז מנוירון לנוירון).
- א. אנחנו רוצים להימנע מoverfit לתמונות הדאטהסט שאנו מעלים לרשת. כאשר אנחנו
   אנחנו יוצרים עוד תמונות שמאפשרות גיוון לדאטה (על ידי Data augmentation)
   שינוי התמונה המקורית קנה מידה, הזזות וחיתוכים, סיבובים וכוי)..

ב.

- (Random cropping). חיתוך אקראי.
- (Horizontal flipping). היפוך אופקי.
  - (Color jittering). שיבוש צבעים.