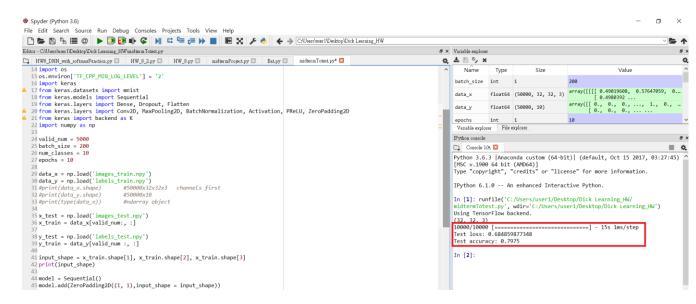
機器學習期中結報

姓名:林士恩

系級:電機 108 甲

學號:B043011031

一、測試集正確率:

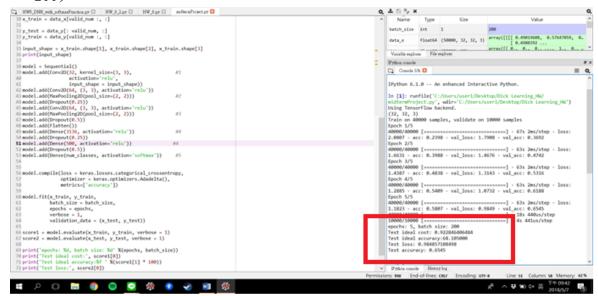


二、模型討論與分析:

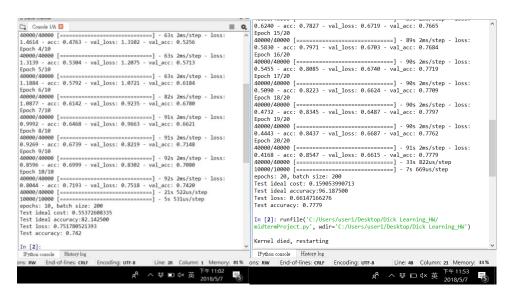
這次訓練的模型大致上可以分成2種,一種是類似VGG的架構,另一種則是只有3層CNN加上2層DNN的混和架構。一開始我都是用後者來訓練模型。

1. 第一種 model 是 3 層 CNN 加上 2 層 DNN(based on HW8)

(資料切割成 4000 筆做 trainning 10000 筆做 testing, batch size = 200)



可以觀察到在 epoch = 5 之下,真實正確率高達 65.5%,且與訓練正確率僅相差 2.5%,完全不可能有 overfitting 的問題。之後希望把 accuracy 提高,所以增加 epoch,得到的結果如下:

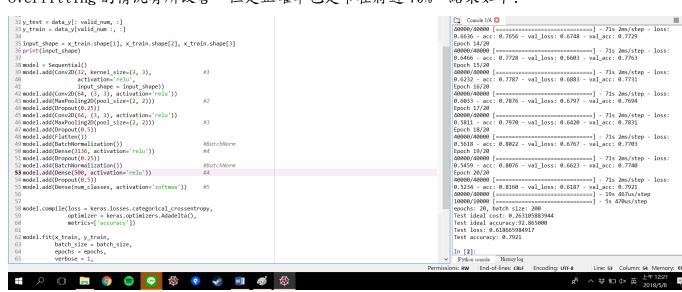


(epoch = 10)

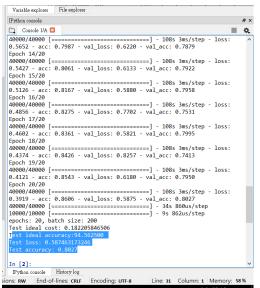
(epoch = 20)

會發現到了 epoch = 20 的時候與 epoch 的時候 accuracy 相差僅 5%,但是 epoch = 20 時 testing 與 ideal accuracy 相差將近 20%,發生 overfitting,且 testing accuracy 已經非常接近最佳值,認定這個 model 沒有做得很好。

若是想要改善 epoch = 20 時的 overfitting,並且減少對於 initialization 的依賴性,在層與層之間加上 BatchNormalization,並在試著跑了一次,出來的結果 testing 正確率有上升到 79%, ideal accuracy 也有降低一些, overfitting 的情況有所改善,但是正確率也是卡在將近 79%, 結果如下:



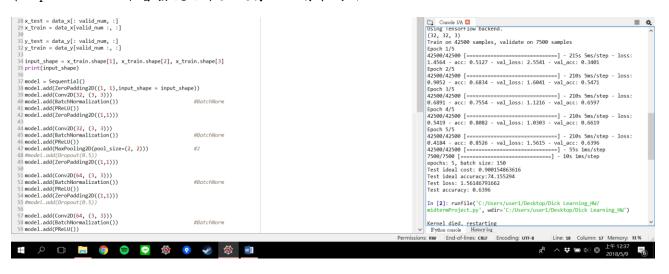
之後又試著改變原本的架構一點,得到最好的正確率如下:



就算修改成(Training:45000, testing:5000 資料),正確率並沒有因此而上升,所以我認定這個 model 不管怎麼樣,極限都將近79~80%之間徘徊,如果想要更高的正確率的話,就需要修改 CNN 或 DNN 的整體架構。

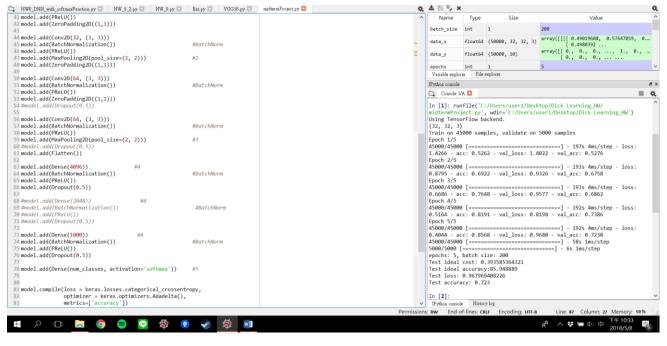
之後參考了上課講義,發現其實 CNN 架構在 Convolution layer 間如果訓練資料的維度如果變化太快的話,會導致訓練不太起來,所以我認為之前的問題可能就出現在這,就加上 zero padding 來維持資料量,甚至增加資料量,並疊加 2 層 convulution layer 之後才經過 maxpooling 來減少資料數量,並在 CNN 與 DNN 銜接的 hidden units 數量與 CNN 最後一層輸出的資料做 flatten 後的大小匹配,所以不會像之前一樣少掉部分的資訊。得到的結果如下:

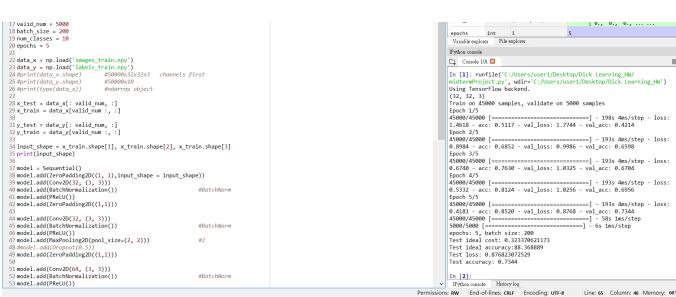
(在 4 層 CNN + 3 層 DNN 之下且 Trainning: 42500 Testing: 7500) 在 epoch = 5 之下會發現結果並沒有比之前來的好。

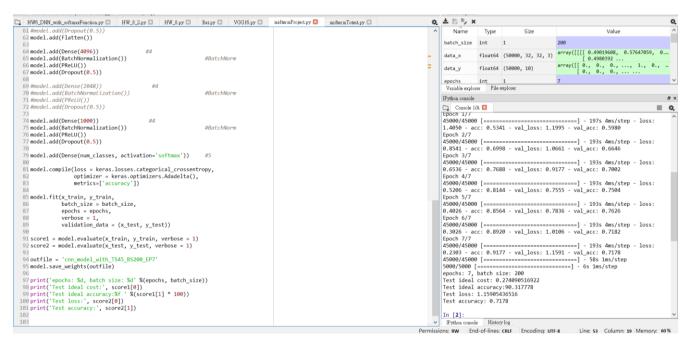


但如果把 DNN 減少成只有 2 層,並重新調配成 Trainning: 45000 Testing:

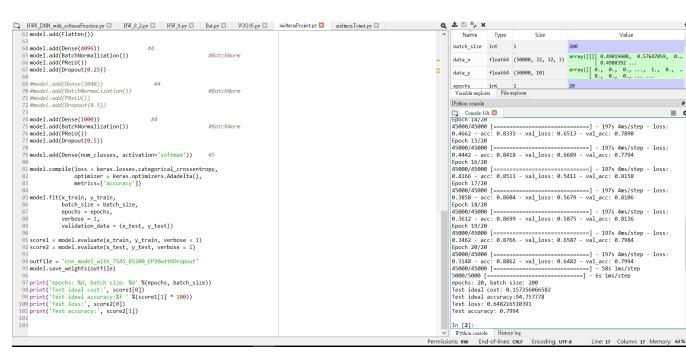
5000,在 epoch = 5之下,會發現正確率較之前的架構上升了不少, testing 正確率高達 72%。







利用此架構下,並把 epoch 增加到 20 層,最好也就做到將近 80%而已,也有點 overfitting。



會沒辦法突破 80%, 我覺得原因在於可能資料主要是分成動物與交通工具, 導致在訓練過程中分散學習的重點到 2 個不同的領域, 所以盡管訓練正確率可以高達 96%, 但是測試時仍無法初步判斷輸入的資料是動物還是交通工具, 我覺得解決方法在於再增加資料數量, 不然就是只訓練一個針對動物的model, 另一個針對交通工具, 這樣會有更好的表現。