

Evaluierung von Transferlernen mit Deep Direct Cascade Networks

Simon Tarras

May 19, 2025

Contents

1	Einführung	2
1.1	Cascade Networks	2
1.2	Transferlernen	2
1.3	Wieso keine Graphen	2
2	Klassifikation	3
2.1	Quellen für Programmierung	3
2.2	Beschreibung der Tätigkeit	3
2.3	Ergebnisse PyTorch	3
2.3.1	Inverses Cascade TF	4
2.3.2	Größe des TargetNets	5
2.3.3	Stabilität des SourceNets	5
2.3.4	Weitere Beispiele	5
2.3.5	Schnelleres Training	6
2.4	Ergebnisse Keras	7
2.4.1	Training mit weniger Target-Daten	7
2.4.2	LinToConv mit TF Layer Vergleich	8
2.4.3	2ConvMaxPool	9
2.4.4	Epochentests bei 2 Linearlayern	11
2.4.5	MNIST und SVHN-Löser	15
2.4.6	Overfitting auf MNIST und SVHN	17
2.4.7	Weitere Netze	17
3	Regression	22
3.1	Datensätze	22
4	Fazit	23

Chapter 1

Einführung

1.1 Cascade Networks

Kaskadennetzwerke sind so aufgebaut, dass sie während sie im Training sind wachsen und nur die neu hinzugekommenen Sachen trainiert werden. [ML90] Diese Netze werden Layer für Layer trainiert. Dadurch sind die einzelnen Lernepochen deutlich kürzer, da es weniger Parameter zum Lernen auf einmal gibt. Gleichzeitig kann die Epochenanzahl zwischen den Layern beliebig variiert werden. Zudem reicht pro Layer eine geringere Epochenanzahl als für das Training des gesamten Netzes, weil in jedem Layer mehrere Epochen nacheinander trainiert werden, wodurch die Gesamtepochenanzahl deutlich erhöht wird. Das Training ist trotzdem schneller. Ein solches Kaskadennetzwerk hat aber eine geringere Performanz als ein normales.

1.2 Transferlernen

Transferlernen ist, wenn ein Neuronales Netzwerk von der einen Sache vorlernt, um eine andere Sache besser zu bearbeiten.

1.3 Wieso keine Graphen

Die Daten sind für Klassifikation Bilder und somit sehr einfach strukturiert. Ebenso sind die Daten auch bei der Regression als große Tabellen noch verhältnismäßig einfach zu verarbeiten. Ein Netzwerk mithilfe von Graphen kann sehr viel und ist auch überall anwendbar, doch es ist nicht so einfach damit zu arbeiten als mit PyTorch oder Keras. Da die Daten nicht so komplex vorliegen, dass Graphennetze zwingend benötigt werden, werden sie nicht genutzt. Zudem liegen einige Datensätze nicht in einer Variante vor, die direkt von den Graphen genutzt werden können und müssten selbst dafür umgebaut werden. Ein Beispiel hierfür ist der SVHN-Datensatz.

Chapter 2

Klassifikation

Eine Klassifikation ist dann, wenn ein NN eingegebene Daten zu eindeutigen Klassen zuordnen soll.

2.1 Quellen für Programmierung

keras.io, numpy.org, [stackoverflow](https://stackoverflow.com), discuss.pytorch.org, pytorch.org, [kaggle](https://kaggle.com)

2.2 Beschreibung der Tätigkeit

Es soll TF mit Klassifikation durchgeführt werden. Genutzt wird hier ein Domainwechsel, da die Datensätze gewechselt werden. Die dafür vorgesehenen Datensätze sind Modified National Institute of Standards and Technology(MNIST) und Streetview House Numbers(SVHN). Es gibt die Frameworks PyTorch und Keras, die ebenfalls miteinander verglichen werden. Der MNIST-Datensatz ist dabei die Source und der SVHN das Target. Um einen Vergleichswert zu haben, wurden beide Netze auch allein gelöst.

2.3 Ergebnisse PyTorch

MNIST ist sehr leicht zu lösen. Es reicht ein einzelnes Linearlayer bei keiner expliziten Aktivierungsfunktion. Softmax wird automatisch von PyTorch hinzugefügt. Dies hat bei bereits einer Epoche eine Accuracy von etwa 80% und kann bis auf 90% hoch gehen. Der MNIST-Datensatz wird verändert und bekommt ein Resize von 28x28 auf 32x32 Pixel, sowie ein CenterCrop Layer und eine Normalization in dem Pre-Processing. Dies ist deshalb notwendig, da beide Datensätze in derselben Form vorliegen müssen. Sonst müsste sich die Anzahl der Weights des bisherigen Netzes, die zu dem Zeitpunkt bereits gefreezt sind, bei dem TF ändern. Es ist hier deshalb ein Upscaling der Daten, damit der andere Datensatz keine Informationen unnötig verliert.

SVHN hat als beste Accuracy nur knapp 40%, aber das Training dazu dauert sehr lang (2LayerNetwork: 1 Epoche: ca. 30min, also ca. 3std.). Der Datensatz bekommt als Pre-Processing ein GrayScaling, CenterCrop und Normalization. Die Vermutung, dass dieser Datensatz deshalb so schlecht funktioniert, weil es ein GrayScaling gab, ist falsch gewesen. Das hat keine Auswirkungen.

Ohne Normalization ist das Ergebnis sogar etwas schlechter.

Auffällig bei PyTorch ist, dass die Berechnungszeit sehr lange dauert. Ebenso ist es so, dass der Shape aller Tensoren passend auf den gesetzt wird, der als letztes in einer Epoche betrachtet wird, was zur Folge hat, dass sie ungewollt kleiner werden, wenn die Batchsize kein Teiler der Anzahl der Datensamples ist.

Die PyTorch Netze werden auf der GPU ausgeführt. Dem Modell kann nicht direkt Layer hinzugefügt werden, sondern es muss über eine Iterable-Variable gehen, die in der Forward-Methode durchgegangen wird. Hier ist dies eine Liste. Da nicht jedes Layer direkt in die Liste hinzugefügt werden kann, ergibt sich, dass diese nicht gefreezt werden können. Dies betrifft allerdings nur Layer, die keine Weights haben.

Die Update Regeln sind Stochastic Gradient Descent oder Adam mit ein Layer Backpropagation und freezing weights.

2.3.1 Inverses Cascade TF

Dieses Netz hat eine Accuracy nach TF, die bei 9.5% liegt und ist damit das Schlechteste Ergebnis überhaupt. MNIST liegt in (1, 28, 28) vor, während SVHN in (3, 32, 32) vorliegt. Der Gedanke war, zuerst MNIST zu lernen und dann vorne ein Pre-Processing Layer einbauen, welches SVHN auf den passenden Shape umbaut. Es ist wie folgt aufgebaut:

1. Identity \rightarrow Conv2D 2 (3, 1, 5)
2. Reshape 1
3. Linearlayer 1 (784, 784)
4. Reshape 2
5. Conv2D 1 (1, 1, 3)
6. Reshape 3
7. Linearlayer 2 (784, 10)

Das TF ist hier also das hinzufügen von Conv2D 2. Davor besitzt dieses Netz eine Accuracy von 88.0% und stürzt dann auf 10% in der ersten Epoche ab und wird pro Epoche noch schlechter. Bei diesem Netz ist es auch so, dass es nach TF nur im Conv2D-Layer weight-updates gibt. Hier liegt Negative Transfer vor. Dieses Ergebnis hat mehrere Gründe. Erstens sind die Datensätze nicht aufeinander abgestimmt und es wird mithilfe eines Convolutionlayer versucht die 3-Kanäligen RGB-Daten zu 1-Kanäligen Daten zu machen, was das genaue Gegenteil ist, was Convolutionlayer tun sollten, nämlich mehr Kanäle

hinzufügen. Zweitens wird zuerst auf MNIST gelernt und die Weights, die am Output des Netzes anliegen, die dann gefreezt sind und auf MNIST laufen, sodass diese die SVHN-Daten nicht gut verarbeiten können. Dadurch ist auf MNIST Overfitting passiert. Und dann hat das Lernen der Gewichte im ersten Layer nur geringe Auswirkungen auf die Performanz des Netzes.

2.3.2 Größe des TargetNets

Wenn es unbekannt ist, wie das Target gelernt werden kann, dann sollte das Netz nach dem TF sehr klein sein, denn sonst verliert sich der Einfluss der Source und die Performanz gleicht sich dem an, die ohne TF gewesen wäre.

2.3.3 Stabilität des SourceNets

Das SourceNet kann bereits eine Stabilität aufweisen, wenn es größer als unbedingt benötigt wird, ist, was zur Folge hat, dass die Accuracy vom TargetNet den Wert nach dem ersten Layer nach dem TF nicht mehr unterschreitet. Aber, wenn das SourceNet zu groß ist, kommt es zu Overfitting. Dadurch wird nach dem TF das TargetNet nicht mehr besser, sondern bleibt nahezu konstant.

2.3.4 Weitere Beispiele

Das Lin4Conv1 Compose Database Network ist ähnlich zu dem Inversen, aber das erste Layer bleibt ein Identity-Layer. Also so:

1. Identity
2. Linearlayer 1 (784, 784)
3. Conv2D (1, 1, 3)
4. Linearlayer 2 (784, 784)
5. Linearlayer 3 (784, 10)

Hier werden die Daten bereits während ihres Ladens bereits so verarbeitet, dass sie zueinander passen. Der SVHN-Datensatz erhält ein downscaling auf die Shape des MNIST-Datensatzes. Zudem wird aus den RGB-Daten von SVHN Grayscale-Daten gemacht. Dieses Netz hat aufgrund des Convolutionlayer eine recht hohe Stabilität. TF wird hier zwischen Linearlayer 2 und 3 durchgeführt. Vor dem TF hat dieses Netz eine ACC von 87.6% und danach eine von 21.2%. Dies ist sehr schlecht, aber immer noch besser als ein solches Conv2D-Layer wie hier alleine mit SVHN. Dieses hat nur 3%. Aber SVHN mit nur einem Linearlayer allein hat bereits einen Wert von 22.7%. Diesen gilt es zu übertreffen. Ohne das Conv2D-Layer hat das Netz 19.6%, was nur Geschwindigkeit bringt. Wenn das Linearlayer mehr Outputfeatures erhält, wird dieses Netz noch schlechter. Das dieses Netz so schlecht ist, liegt daran, dass ein Convolutionlayer normalerweise Channels hinzufügt, was hier nicht passiert und somit die Daten nur reduziert werden.

Das 2LayerLinear ist ein zwei-Layer Netz mit nur Linearlayern. Das erste trainiert mit MNIST, das zweite mit SVHN bei jeweils fünf Epochen. Die Accuracy vor TF ist: 90.4%, während die nach TF: 22.4% ist. Hier wurde MNIST geupscaled, anstatt die Scale von SVHN zu verändern. Daraus folgt, dass es nur einen minimalen Unterschied gibt.

Das 3Conv3Linear ist das erste Netzwerk mit korrekten Convolutionlayern mit Max-Pooling nach jedem Convolutionlayer. Die Prozentwerte dahinter sind die Accuracy-Zahlen nach einer Epoche. Es ist wie folgt aufgebaut:

1. Conv2D 1 (1, 4, 7); 5.8%
2. Conv2D 2 (4, 16, 5); 26.2%
3. Conv2D 3 (16, 64, 3); 32.4%
4. Linear 1 (64, 64); 22.5%
5. Linear 2 (64, 64); 9.3%
6. Linear 3 (64, 64); 10.6%
7. TF
8. Linear 4 (64, 10); 19.6%

Wenn fünf Epochen genutzt werden, dann ist die Accuracy vor TF bei 41.3% und danach bei 20.2%. Bei einer Epoche gibt es zwar positive TF, aber das ist Zufall gewesen, da das Netz vorher so schlecht war.

Das Conv2DMidTF-Netzwerk ist dazu da zu überprüfen, ob ein TF im Convolution-Block sinnvoll ist, was nicht der Fall ist, da MNIST nicht gut mit Convolutionlayern ist. Das Ergebnis sind auch hier 19.5%. Dies dürfte aber hauptsächlich daran liegen, dass die Convolutionlayer im Verhältnis sehr wenige Channels aufmachen, so wie bei allen Netzen bei denen das vorkam.

Das LinNet with Dropout and ReLU ist auf PyTorch extrem schlecht. Es kommt nicht über 20% hinaus, wenn man es als komplettes Netzwerk lernt. Das liegt daran, dass die Features im ersten Layer erweitert werden und es Dropout gibt. Dropout kann die Accuracy um 20% verringern. Dieses Netz ist das Erste, welches mit dem Keras-Framework verglichen wurde und Keras hat eine erheblich höhere Accuracy bei deutlich schnellerer Trainingszeit. In diesem Fall hat Keras um die 75%, was aber an der Art des Ladens der Datensätze liegt.

2.3.5 Schnelleres Training

Obwohl es definitiv Cascade Networks sind und nur die Gewichte, der neuen Layer gelernt werden, ist PyTorch sehr langsam in der Berechnung und es sollte irgendeine Möglichkeit geben, diese zu Erhöhen. Die Idee ist, den verarbeiteten Datensatz zwischenspeichern und das Netzwerk wird von dem Zeitpunkt erst aufgerufen, ab dem es neue Layer hat. Der zwischengespeicherte Datensatz kommt von genau dem davorgehenden Zeitpunkt und dient als neuer Input. Das

funktioniert nicht, da der Datensatz nach einem Layer neu geschrieben werden muss. Dies ist bei einem einfachen Layer bereits circa 3 Sekunden langsamer als der normale Versuch. Zudem gibt es keine wirkliche Möglichkeit die weights zu speichern, sowie das Übertragen selbst geht nur als neuer Datensatz. Dies ist aber so umständlich und wurde nur über Numpy-Arrays versucht. Die Rechenzeiten der Transformationen, die dafür benötigten werden ist jedoch so lang, dass es sinnlos ist, dies zu versuchen.

2.4 Ergebnisse Keras

Keras wird deshalb genutzt, weil es sowohl schneller als auch besser ist als PyTorch. Dieses Framework nutzt als Backend Tensorflow. Es gibt zwar die Aussage, dass die PyTorch Dataloader Objekte als Input für ein Keras Modell genutzt werden kann, doch dies ist nicht möglich, da die für die Labels erwartete Shape bei den Dataloader Objekten nicht vorhanden ist. Es gibt eine leere Dimension die aber mit der Anzahl der Klassen gefüllt werden muss. Dies liegt auch daran, dass das Output-Layer bei Keras mit im Modell enthalten ist.

Die Daten der Dataloader Objekte können aber so umgebaut werden, dass sie als Input für Keras funktionieren, aber es läuft nicht so gut. Dann gibt es folgende Werte für die Netze: MNIST allein hat nur 10%, SVHN allein hat nur 19%, SVHN in RGB hat auch nur 19%. Das ist schlechter als PyTorch, aber es gibt noch die zu Keras gehörende Möglichkeit die Daten zu laden. Dies geht dann über numpy-Arrays, die zuerst ein wenig umgebaut werden. Die Channels müssen hinten stehen, die Bilder müssen auf 32x32 ein upscaling bekommen und die RGB-Daten müssen zu GrayScale. Wenn dies alles aber gemacht wurde, hat Keras folgende Werte: MNIST allein: 98% [Cho20] und SVHN allein: 91% [Rou20]. Zusätzlich ist Keras deutlich schneller.

Bei allen Keras-Netzen wird das Outputlayer selbst mit ins Netz hinzugefügt. Daraus resultiert, dass dieses Layer ständig in das Netz hinzu kommt und im nächsten Schritt wieder entfernt. Es handelt sich hierbei um ein Linearlayer mit Softmax-Aktivierungsfunktion.

2.4.1 Training mit weniger Target-Daten

TF wird dann als Sinnvoll angesehen, wenn es auf dem Targetdatensatz bei weitem nicht ausreichend Einträge gibt, dass auf diesem ein annehmbares Ergebnis nach dem Training zu erwarten ist. Da SVHN als Targetdatensatz genutzt wird, muss dieser künstlich verkleinert werden, um eine solche Situation zu erzeugen, denn dieser hat um die 70-Tausend Einträge. Wenn von weniger Daten gesprochen wird, dann heißt das, dass SVHN nur um die 7-Tausend Einträge hat. Falls aber von viel weniger Daten gesprochen wird, heißt es, dass nur 7-Hundert Einträge betrachtet werden. Aber das künstliche Reduzieren wird nur auf dem Trainingsdaten gemacht. Die 25-Tausend Einträge des Validationssubsets bleiben unverändert.

2.4.2 LinToConv mit TF Layer Vergleich

1. Dense 1 (1024 Nodes)
2. Conv2D 1 (1, 32, 3)
3. Batch Normalization und TF
4. Conv2D 2 (32, 32, 3)
5. Dense 2 (10 Nodes, Outputlayer)

Dieses Netz hat eine Accuracy von 48.5%. Da es vor dem TF bei 98.2% war und direkt danach bei 22.6%, scheint es zu Negative TF gekommen zu sein, was nicht der Fall war. Es ist allerdings deshalb so gut, weil es sehr viele Channels durch die Convolutionlayer gibt. Mit Keras geht das, weil es schneller berechnet wird. Ein PyTorch-Netz mit so vielen Channels benötigt pro Epoche in etwa eine halbe Stunde, während es bei Keras wenige Sekunden sind. Dieses Netz wurde zudem nur mit ein bis vier Epochen trainiert, was nur deshalb funktioniert, weil es als Kaskadennetzwerk trainiert wurde. Des Weiteren ist es das Netz, was eigentlich MNIST löst. Es hat in etwa 4 Millionen Parameter. Bei TF in einem beliebigen Layer passiert folgendes:

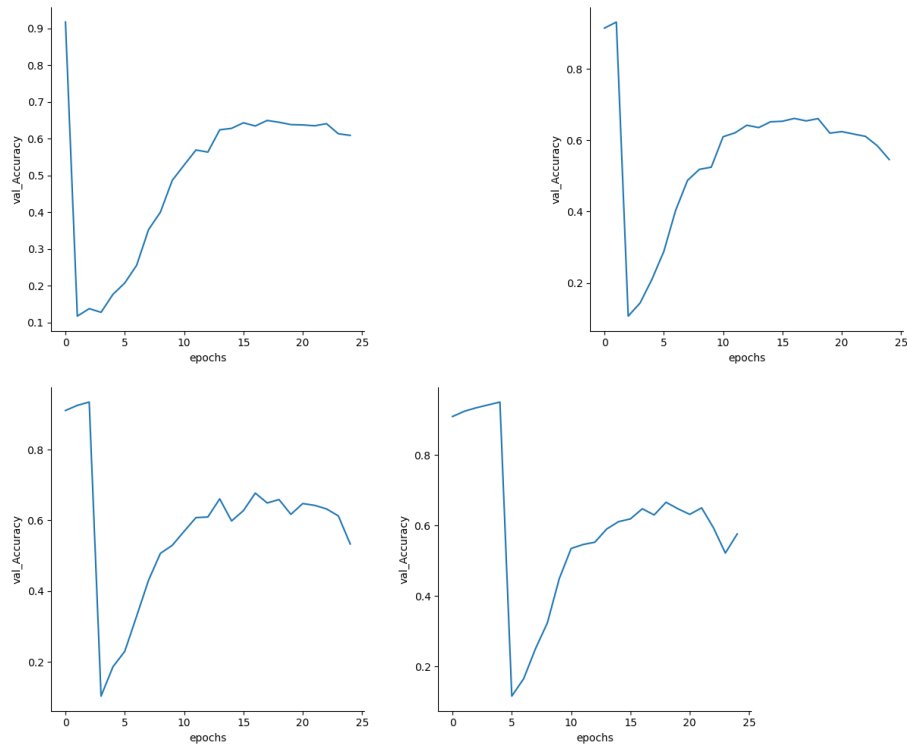
Table 2.1: ACC Vergleich			
TF Layer	ACC Ende	ACC vorher	ACC nachher
Ohne (Dense 1)	41.4%	Kein Wert	24.3%
Conv2D 1	50.3%	97.9%	23.3%
Batch Norm	45.7%	98.2%	21.8%
Conv2D 2	47.5%	98.3%	23.1%
MaxPool	44.2%	98.2%	22.2%
Dense 2	39.3%	98.3%	25.4%

Da dieses Netz auf SVHN ohne TF nur bei 41.4% ist, ist alles mit einer höheren Accuracy positive TF, was bei allen bis auf Batch Norm und Dense 2 vorkommt. Dies liegt bei Dense 2 wahrscheinlich daran, dass es auf MNIST Overfitting ist und es zu wenig auf SVHN trainiert wird. Alle Features, die Layer übergreifend gelernt werden, können hier in der Mangelung von Layern nicht gelernt werden. Dies liegt daran, dass das Netz direkt nach dem TF immer sehr schlecht ist und dann erst besser wird. Diese Verbesserung ist allerdings schneller als ohne TF. Zudem sind die Werte leicht unterschiedlich zwischen den einzelnen Durchführungen, weil der Datensatz gemischt wird. In diesem Fall sollte nachdem mit MNIST bereits nach einem Layer eine Accuracy von über 90% erreicht wurde, direkt TF gemacht werden, damit das Netz die Features davon lernt und keinen großen Fokus auf die Source legt.

2.4.3 2ConvMaxPool

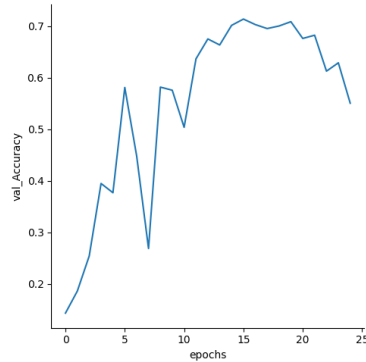
1. Conv2D (1, 32, 3)
2. MaxPool (2, 2)
3. Conv2D (32, 64, 3)
4. MaxPool (2, 2)
5. Dense (10 Nodes, Outputlayer) und TF

Dieses Netz läuft deutlich besser. Es hat eine Accuracy von 72.2%, wenn mit 4 Epochen im letzten Layer gelernt wird. Wenn mit nur einer Epoche gelernt wird, hat es einen Wert von 50%. Dieses Netz hat vor dem TF eine Accuracy von 95.1%. Es ist das Beste TF-Netz, obwohl es immer noch deutlich schlechter auf SVHN ist als ohne TF. Die Vermutung ist, dass auf MNIST zu viel trainiert wurde und dort Overfitting entstanden ist. Dieses Netz wurde zudem darauf untersucht, was passiert, wenn es nur wenig Daten im TargetNet gibt und gleichzeitig wo TF am sinnvollsten ist. Es wird nur die Validation-Accuracy betrachtet:



Deutlich zu sehen ist, dass sobald TF gemacht wird, die Accuracy deutlich schlechter wird. Wenn das Netz aber kein TF macht, sondern direkt auf dem

Targetdatensatz lernt, ist die Validation- Accuracy so: Trotz der wenigen Daten-



samples ist dies hier ohne TF in der Spitze immer noch besser als mit, aber es ist mit TF deutlich weniger anfällig für Overfitting und lässt somit weniger in seiner Performanz nach.

Table 2.2: ACC Vergleich

TF Layer	ACC Ende	ACC vorher	ACC nachher
ohne (Conv2D 1)	78.2%	Kein Wert	61.2%
MaxPool	55.7%	91.4%	41.6%
Conv2D 2	66.8%	93.4%	53.1%
MaxPool 2	76.5%	93.7%	55.2%
Dense	70.2%	94.5%	51.0%

Dieses Netz wird nur im letzten Layer für 4 Epochen trainiert, sonst immer nur mit einer. Hier ist es auffällig, dass die Performanz des Netzes genau dann mehr wird, je später im Netz TF gemacht wird, während es im vorherigen genau anders herum war.

Es könnte daran liegen, dass das erste Netz MNIST viel besser und genauer löst, sodass dadurch die Generalisierung verloren geht, wodurch das Netz, je länger es auf MNIST trainiert, immer schlechter wird. Das zweite Netz löst MNIST bei weitem nicht so genau, wodurch der Teil der auf SVHN trainiert wird, besser ist. Dabei ist alles, was über 80% hinaus geht, gut, da das Netz, welches SVHN auf 96% löst, in der Kaskadenversion nur um diesen Wert ist. Von 60-70% auf 70-80% bei mehr Epochen. Allerdings irgendwann Overfitting, sodass dies wieder runter geht. Fazit zu höherer Epochenanzahl: Es lohnt sich nicht. Wirkliche Verbesserung nur bei bis zu 5 Epochen. Das beste Netzwerk als Kaskadennetzwerk mit zehn Epochen hat eine Accuracy von 78.6% und bei einer Epoche von 80.1%. Es lohnt sich also nicht.

2.4.4 Epochentests bei 2 Linearlayern

Die Überlegung ist bei welcher Epoche sind die jeweiligen Layer am Besten. Das Testnetz ist folgendes:

1. Dense 1 (1024)
2. Dense 2 (1024)
3. Dense 3 (10, Outputlayer)

Hier wird das zweite Layer mit 5 Epochen trainiert.

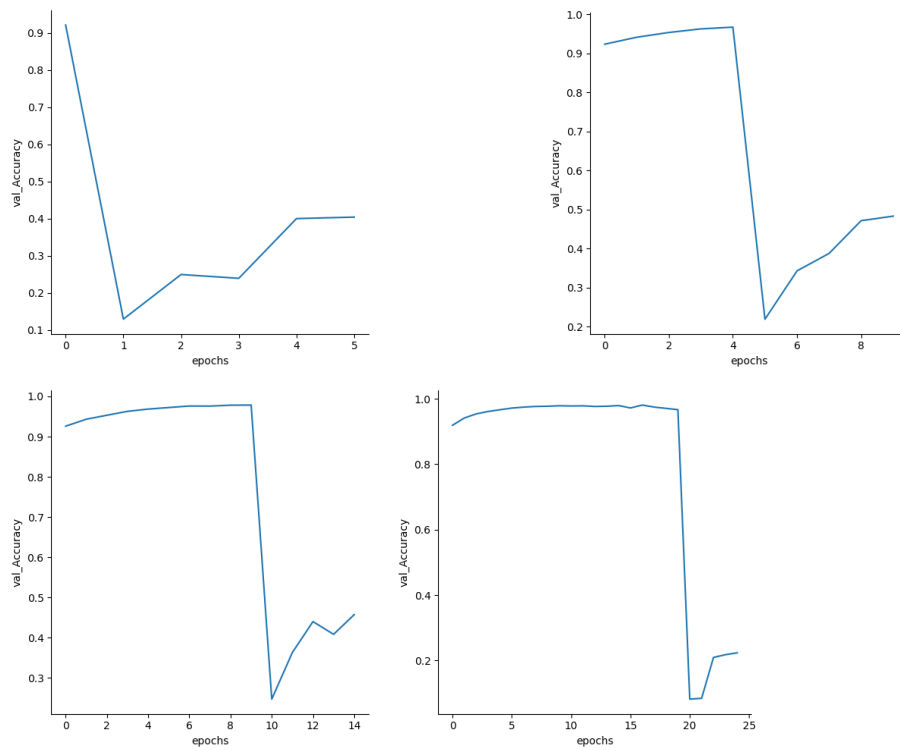
Table 2.3: Epochenvergleich

Epoch L1	ACC vorher	TF direkt	ACC Ende
1	92.3%	18.9%	43.7%
2	94.1%	15.0%	42.4%
3	95.4%	20.3%	41.0%
4	96.2%	15.1%	43.9%
5	96.7%	19.5%	48.8%
6	97.3%	22.5%	42.4%
7	97.5%	18.3%	47.5%
8	97.5%	21.6%	46.1%
9	97.7%	24.5%	42.1%
10	98.1%	21.0%	44.9%
11	97.7%	22.6%	49.9%
12	97.8%	25.3%	46.4%
13	97.6%	21.2%	46.5%
14	97.3%	18.5%	43.0%
15	97.7%	24.5%	44.7%
16	97.5%	16.1%	30.9%
17	97.4%	10.3%	22.4%
18	96.8%	9.7%	21.9%
19	96.9%	8.7%	20.8%
20	96.8%	12.0%	18.4%

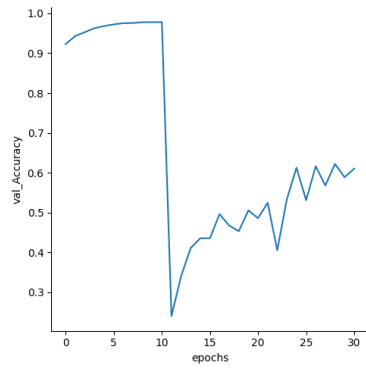
Im Endeffekt ist es ohne TF besser als mit. Nach 17 Epochen im Layer 2 kommt es zur Overfitting, wenn es kein TF gibt. Mit TF bleibt es danach bei einer nahezu identischen Accuracy. TF verringert also die Gefahr von Overfitting, da das Netz mehr verschiedene Daten gesehen hat und somit besser generalisiert, obwohl deren Bestwerte schlechter sind. Wenn aber auf den Source Datensatz zu genau trainiert und darauf Overfitting hat, dann bringt TF nichts mehr, da die Features des neuen Datensatzes nicht gelernt werden können.

Wenn der Datensatz unter Tausend Einträge hat, passiert folgendes, wenn ohne TF trainiert wird:

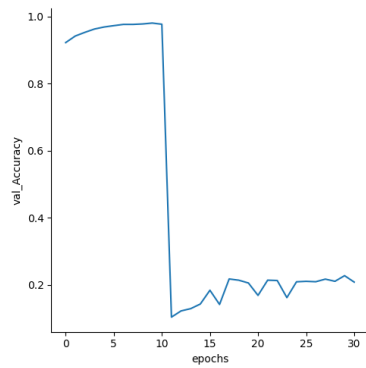
Verlauf bei einer, fünf, zehnd und Zwanzig Epochen im ersten Layer:



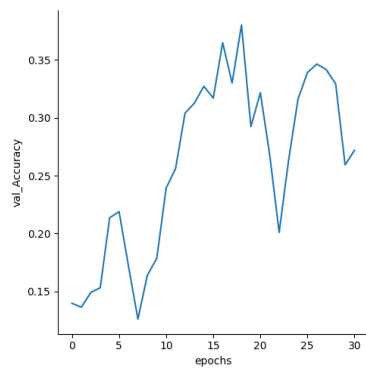
Das beste Ergebnis war mit 11 Epochen im ersten Layer:



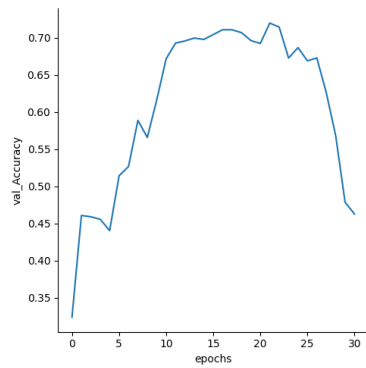
Dasselbe bei wenig Daten (7k):

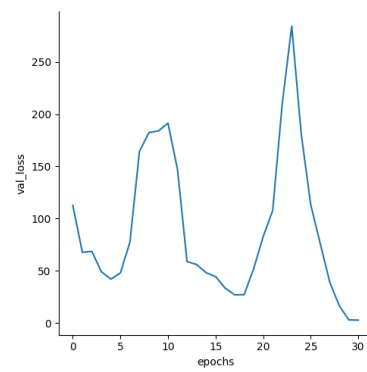
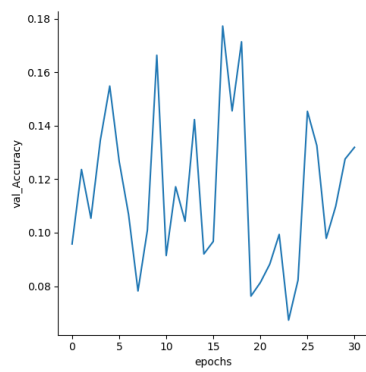


Ohne TF, aber mit wenigen Daten:

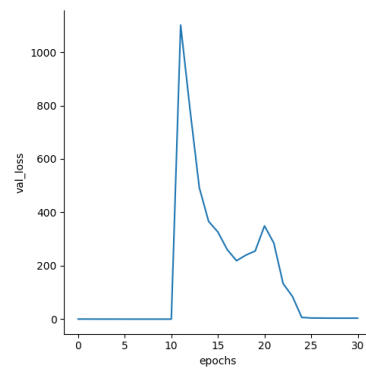
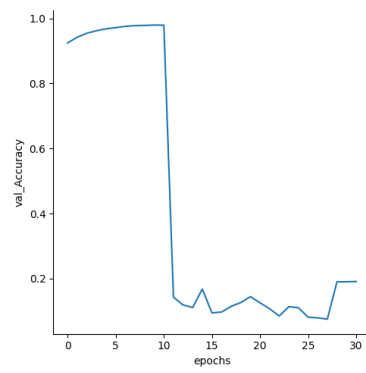


Ohne TF, mit komplettem Datensatz:





Das ganze



mit TF:

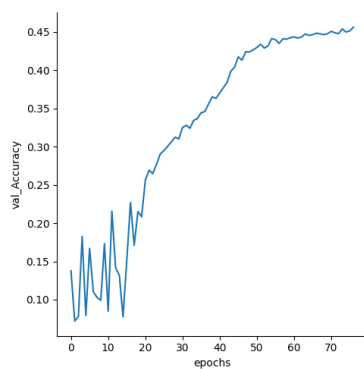
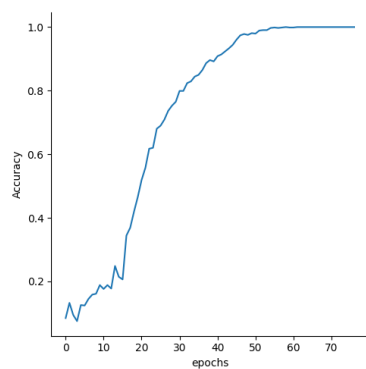
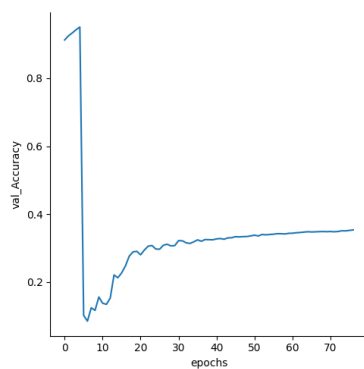
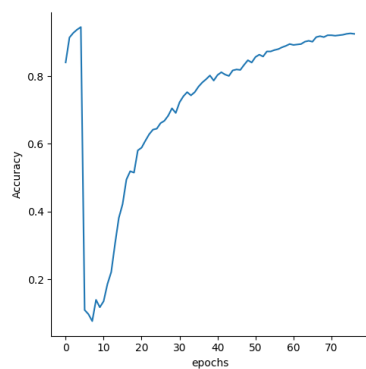
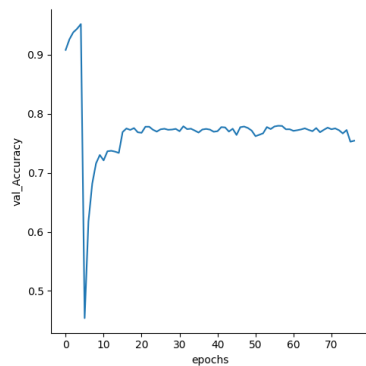
Table 2.4: Epochenvergleich

Epoch L2	TF 5	ACC 5	TF 11	ACC 11
1	20.0%	59.3%	19.9%	68.8%
2	26.5%	60.6%	33.2%	69.7%
3	39.5%	61.8%	36.6%	69.7%
4	35.2%	56.7%	45.4%	70.2%
5	46.1%	51.0%	48.7%	70.3%
6	42.8%	56.5%	53.9%	70.4%
7	37.5%	52.5%	45.8%	69.2%
8	50.0%	60.5%	55.3%	70.9%
9	40.3%	60.0%	50.8%	70.7%
10	54.1%	62.2%	52.0%	71.0%
11	51.4%	66.7%	44.9%	69.1%
12	43.6%	69.4%	44.2%	70.6%
13	52.9%	69.3%	52.5%	69.3%
14	55.7%	66.2%	53.5%	69.0%
15	55.2%	67.4%	53.0%	71.1%
16	58.9%	64.3%	52.8%	63.8%
17	57.5%	60.4%	62.5%	64.9%
18	53.6%	52.4%	61.5%	58.7%
19	60.9%	44.5%	61.6%	47.3%
20	55.6%	34.9%	60.8%	44.1%

Bei diesen sehr wenigen Zieldaten mit etwa 700 Stück ist es nur logisch, dass der loss sehr hoch ist und die Accuracy keinen vernünftigen Wert annimmt. TF hat hier eine höhere Accuracy, aber nur sehr gering. Es sind nur um die 2%.

2.4.5 MNIST und SVHN-Löser

Wenn die beiden kopierten Netze für MNIST und SVHN hintereinander als Kaskadennetzwerk gebaut werden, erhält man eine Accuracy von 74.2%. Der Verlauf der Validation-Accuracy ist wie folgt: Bei weniger Daten hat dasselbe Netz dann nur noch eine Accuracy von 56.6%. Diese kann durch verschiedene Epochenanzahlen in den Layern auf 68.4% erhöht werden, indem die Convolutionlayer mehr Epochen haben als die anderen Layer. Zum Vergleich: Das Netz, welches SVHN löst ohne Kaskadierung hat 82.3% und mit Kaskadierung 72.9%. Das heißt, dass TF auch in diesem Fall nichts für die Performanz der Netze bringt. Wenn dann aber die Trainaccuracy mit der Validationaccuracy vergleicht kommt dabei raus, dass beide Netze schlecht generalisieren. Dies liegt aber an den absichtlich wenigen Trainingsdaten. Mit TF ist der Unterschied zwischen den beiden Werten mit 21% etwas geringer als ohne mit 26%. Bei viel weniger Trainingsdaten sieht es noch schlimmer aus: Der Unterschied ist bei etwa 40%. Wenn kein TF gemacht wird, ist das Ergebnis folgendes: Daraus folgt, dass das Netz ohne TF immer noch besser ist als mit. Die Vermutung ist, dass diese



beiden Datensätze doch etwas zu weit auseinander liegen für TF.

2.4.6 Overfitting auf MNIST und SVHN

Das Target-Dataset ist hier ebenfalls klein, also bei etwa 7000 Samples. Das Netz ist bereits vorgestellt worden im zweiten Teil von dem Abschnitt Keras Netzwerke. Hier wurden allerdings im zweiten MaxPool-Layer zwei Epochen trainiert und im Dense zwanzig. Der erste Eintrag hier ist ohne TF. Es hat zwar

Table 2.5: TF im Layer vorn bis hinten

Bestes	Epoche	Endergebnis
70.7%	14	58.1%
63.7%	13	62.1%
69.9%	14	61.3%
63.9%	14	54.1%
63.2%	16	57.2%

die beste Performanz in der Spitze, aber es wird danach deutlich schlechter. Es kam zu Overfitting auf dem SVHN-Datensatz. TF verringert dieses Problem auf dem Targetdatensatz, wenn es auf den Sourcedaten nicht zu Overfitting kommt. Damit dies nicht passiert, ist es sinnvoll das SourceNet möglichst klein zu halten.

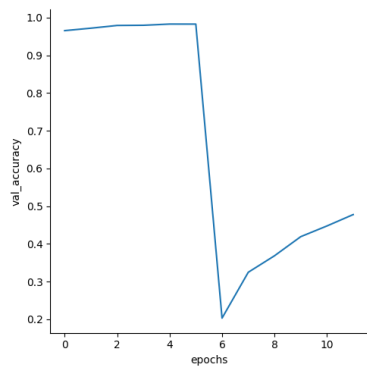
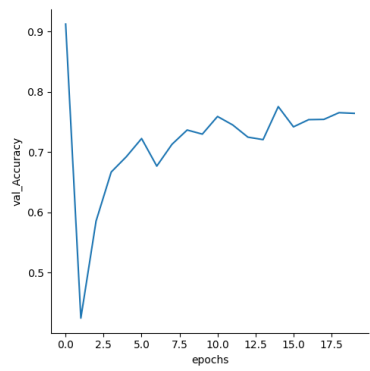
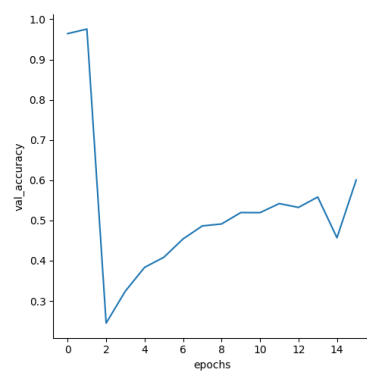
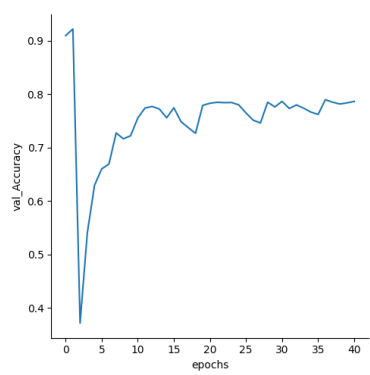
2.4.7 Weitere Netze

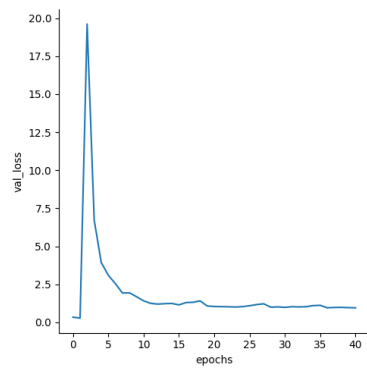
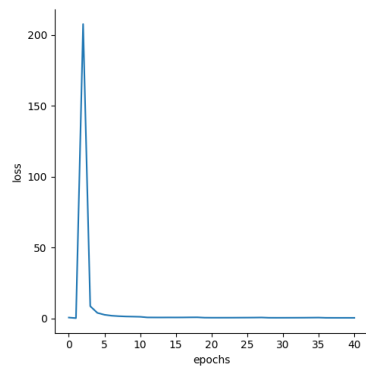
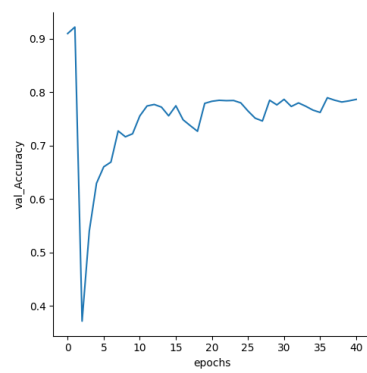
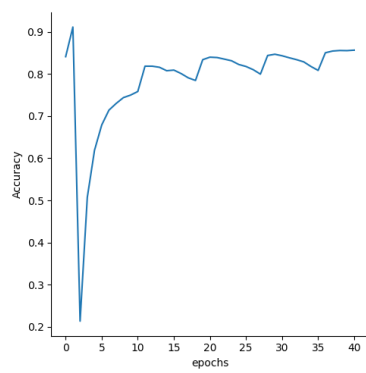
Es wurde noch Conv8Epochs, Dropout, BatchNorm und light svhn-solver durchgetestet. Bei allen war es das Gleiche, dass sie ohne TF besser sind als mit. Zum Vergleich, wie diese Netze einander gegenüber abschneiden, hier die Plots in der oben genannten Reihenfolge:

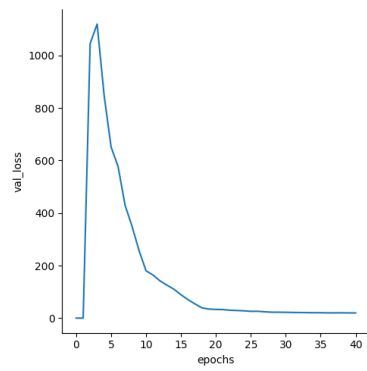
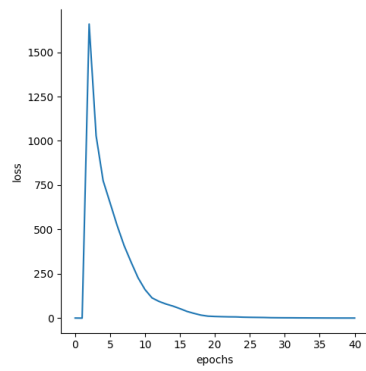
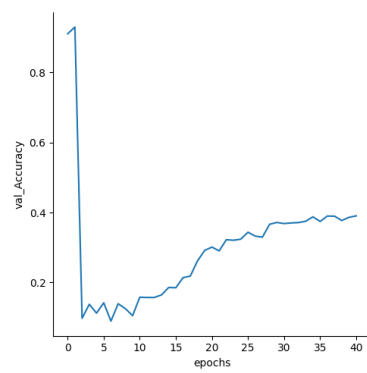
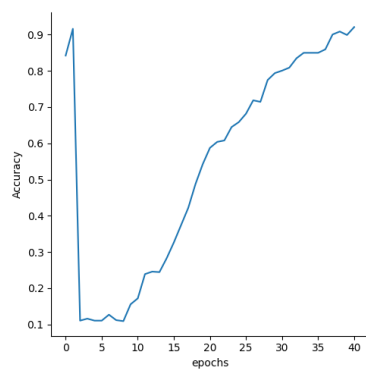
Da das Conv8Epochs Netz das Beste ist, wird dieses noch eingehender betrachtet. Dieses Netz hat folgende Werte mit dem komplettem Datensatz:

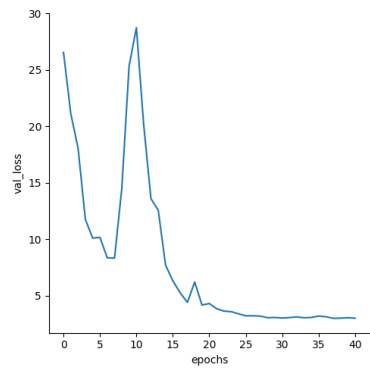
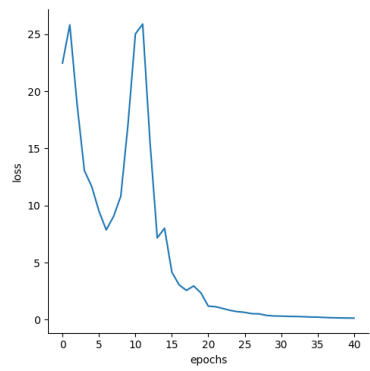
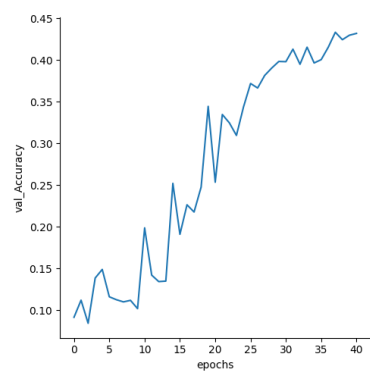
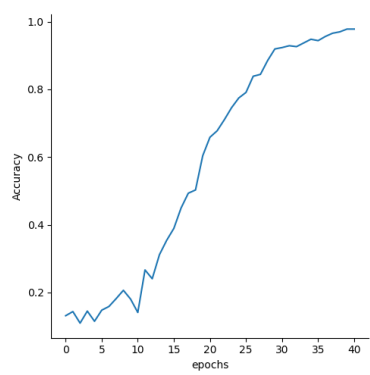
Das mit viel weniger Daten hat die Werte:

Zum Vergleich den ganzen Kram ohne TF: Auch hier bleibt es gleich, dass TF keinen Unterschied macht zwischen vielen oder wenigen Target-Daten.









Chapter 3

Regression

Bei einer Regression kommt es dazu, dass das NN sich mithilfe der Daten der korrekten Funktion annähert.

3.1 Datensätze

Die genutzten Datensätze sollen zunächst Boston Housing und California Housing sein, da beide dasselbe Ziel mit der Annäherung an den Preis des Hauses haben. Boston Housing hat ein ethnisches Problem, da es eine Spalte gibt, die den Preis in Abhängigkeit zur Anzahl der in der Nähe lebenden Schwarzen setzt. Diese wird hier entfernt. Ebenso entfernt werden die Spalten, die kein vernünftiges Gegenüber im California Datensatz haben. Dadurch reduziert sich die Spaltenanzahl auf 3. Bei Boston bleiben RM, AGE und LSTAT über, die im Vergleich halbwegs zu den Spalten AveRoom, HouseAge und MedInc vom California Datensatz passen. RM ist dabei die durchschnittliche Anzahl der Räume pro Wohnung, während AveRoom die durchschnittliche Anzahl pro Haushalt ist. AGE ist dabei der Anteil der Wohnungen, die vor 1940 erbaut worden sind. HouseAge ist hingegen das Durchschnittsalter der Häuser eines Wohnblocks. Diese Spalten müssen aneinander angepasst werden. LSTAT ist der prozentuale Anteil der niedrigeren Bevölkerung und MedInc ist das mittlere Einkommen des Wohnblocks. Hier müssen ebenfalls leichte Anpassungen durchgeführt werden. Alle anderen Spalten beider Datensätze sind nicht ähnlich genug, dass zwischen ihnen gelernt werden sollte. Die Erwartung ist, dass alle TF-Netze schlechter abschneiden als die normalen schon allein deshalb, weil durch die Spaltenreduktion sehr viele Daten nicht betrachtet werden. Des Weiteren ist genau das bei der Klassifikation ebenfalls passiert.

Chapter 4

Fazit

Bibliography

- [Cho20] Francois Chollet. *Simple MNIST Convnet*. online at kers.io. 2020.
- [ML90] Enrique S. Marquez and Christian Lebiere. *The Cascade-Correlation Learning Architecture*. Tech. rep. School of Computer Science, Carnegie-Mellon University, 1990.
- [Rou20] Dimitrios Roussis. *SVHN Classification with CNN*. <https://www.kaggle.com/code/dimitriosroussis/svhn-classification-with-cnn-keras-96-acc>. 2020.