

Obliczenia Inteligentne		Projekt 2 — Zadanie 2	
Grupa: Grupa 1	Dzień i czas: Czwartek, 10:00	Rok akademicki: 2023/24	
Imię i nazwisko: JAKUB PAWLAK		Imię i nazwisko: MAGDALENA PAKUŁA	

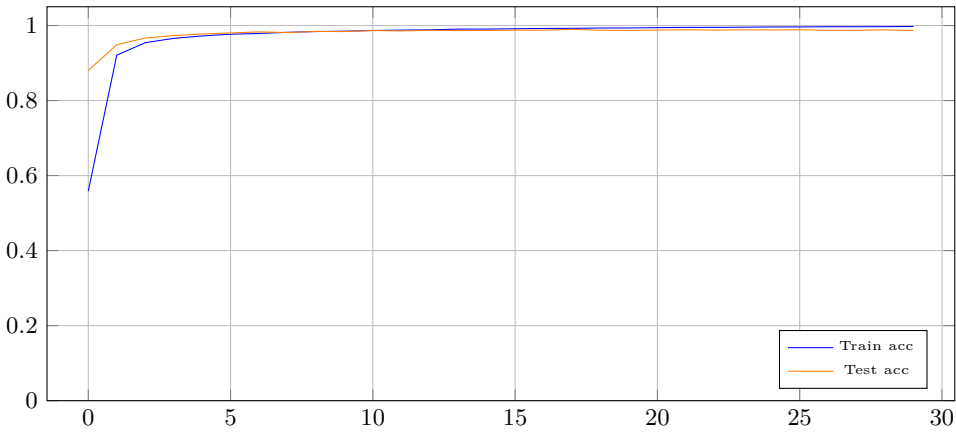
1 Eksperyment 1: Architektury sieci spłotowej dla MNIST (JakubPawlak)

Pierwsza architektura

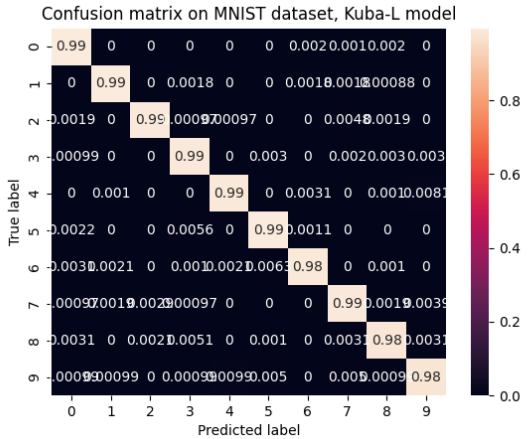
Pierwsza architektura składa się z warstwy spłotowej z jądrem 5×5 , na wyjściu której obraz ma 6 kanałów, następnie jest przepuszczony przez funkcję sigmoid oraz max pooling. Zamierzeniem jest, aby ta warstwa wykrywała krawędzie lub rogi cyfr. Z tego też powodu, użyto funkcji aktywacji sigmoid, ponieważ funkcja ReLU całkowicie zeruje ujemne wartości. W przypadku wykrywania krawędzi, ujemne wartości mogą być używane do reprezentacji kierunku.

Drugi spłot prowadzi do 16 kanałów i ponownie jest używana funkcja sigmoid oraz max pooling. Zadaniem tej warstwy jest rozpoznanie większych, bardziej złożonych kształtów. Finalnie ekstraktor prowadzi do tensora $16 \times 5 \times 5$, który zostaje spłaszczony.

Klasyfikator to MLP z rozmiarami warstw odpowiednio 400, 120, 84, 10, używający sigmoidy jako funkcji aktywacji.



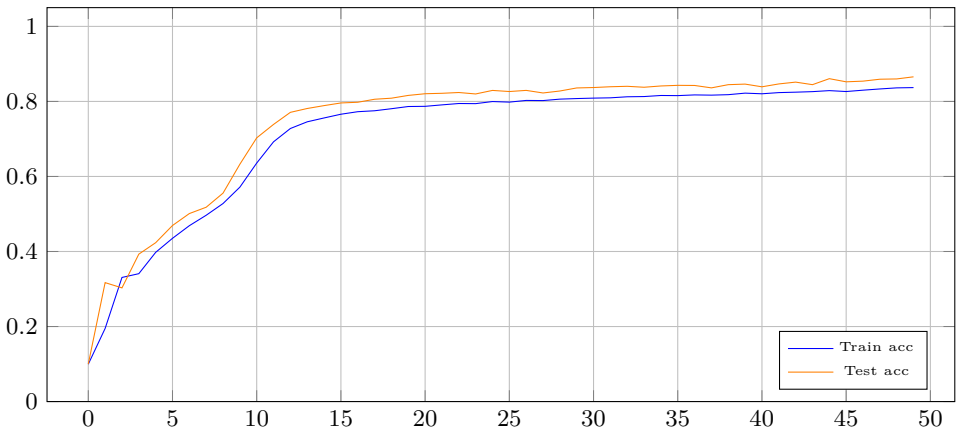
(a) Wykres zmian accuracy



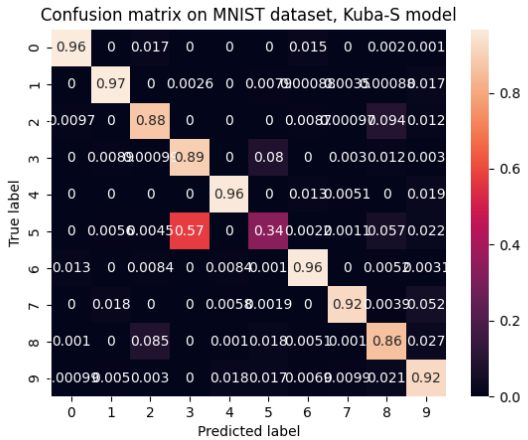
(b) Macierz pomyłek

Rysunek 1: Wyniki dla 1 architektury (Train acc: 0.997; Test acc: 0.987)

Druga architektura, prowadząca do ekstrakcji 2 cech



(a) Wykres zmian accuracy



(b) Macierz pomyłek

Rysunek 2: Wyniki dla 2 architektury (Train acc: 0.836; Test acc: 0.866)

W drugiej architekturze warunkiem koniecznym jest rozmiar wektora cech, wynoszący 2 cechy. Jest to umotywowane chęcią stworzenia wizualizacji granic decyzyjnych. Ekstraktor cech składa się z następujących warstw:

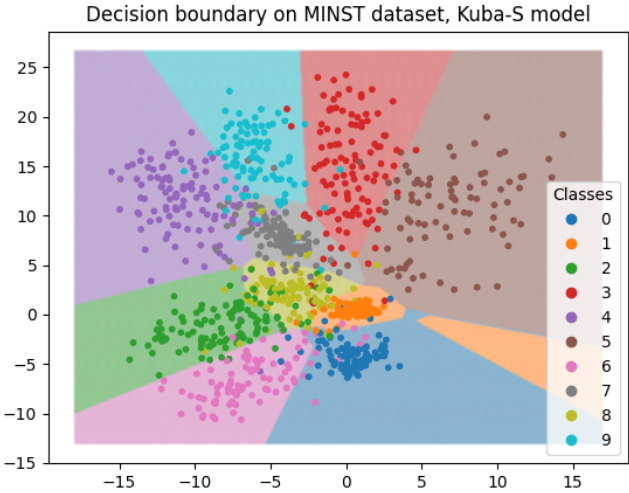
```
(feature_extractor): Sequential(
  (0): Conv2d(1, 10, kernel_size=(5, 5), stride=(1, 1), padding=(2, 2))
  (1): ReLU()
  (2): Dropout2d(p=0.1, inplace=False)
  (3): MaxPool2d(kernel_size=2, stride=2, padding=0, dilation=1, cell_mode=False)
  (4): Conv2d(10, 5, kernel_size=(5, 5), stride=(1, 1))
  (5): ReLU()
  (6): MaxPool2d(kernel_size=2, stride=2, padding=0, dilation=1, cell_mode=False)
  (7): Conv2d(5, 2, kernel_size=(3, 3), stride=(1, 1))
  (8): ReLU()
  (9): Flatten(start_dim=1, end_dim=-1)
  (10): Linear(in_features=18, out_features=2, bias=True)
)
(classifier): Sequential(
  (0): Linear(in_features=2, out_features=5, bias=True)
  (1): ReLU()
  (2): Linear(in_features=5, out_features=10, bias=True)
)
```

W tym modelu, aby jeszcze bardziej zmniejszyć ilość cech, zastosowano jeszcze jedną warstwę konwulucyjną. Finalnie, ekstraktor cech zawiera jedną w pełni połączoną warstwę, w celu redukcji do 2 cech.

W tym modelu postanowiono również przeprowadzić eksperyment z użyciem warstwy dropout w celu poprawienia odporności na overfitting. Pomimo, że z racji na dużą licznosc zbioru treningowego, w eksperymencie 1 nie ma dużego ryzyka przetrenowania, sytuacja może ulec zmianie w eksperymencie 2. Negatywnym efektem użycia warstwy dropout jest spowolnienie procesu uczenia, co jest dobrze widoczne na wykresie.

Warstwy konwulcyjne prowadzą do finalnego tensora o wymiarach $2 \times 3 \times 3$, 10więc na końcu ekstraktora cech znajduje się jeszcze jenda warstwa linear, tworząca 2-wymiarowy wektor cech.

Klasyfikator zawiera jedną warstwę ukrytą o rozmiarze 5 neuronów, z funkcją relu, a następnie warstwę wyjściową o rozmiarze 10 neuronów.



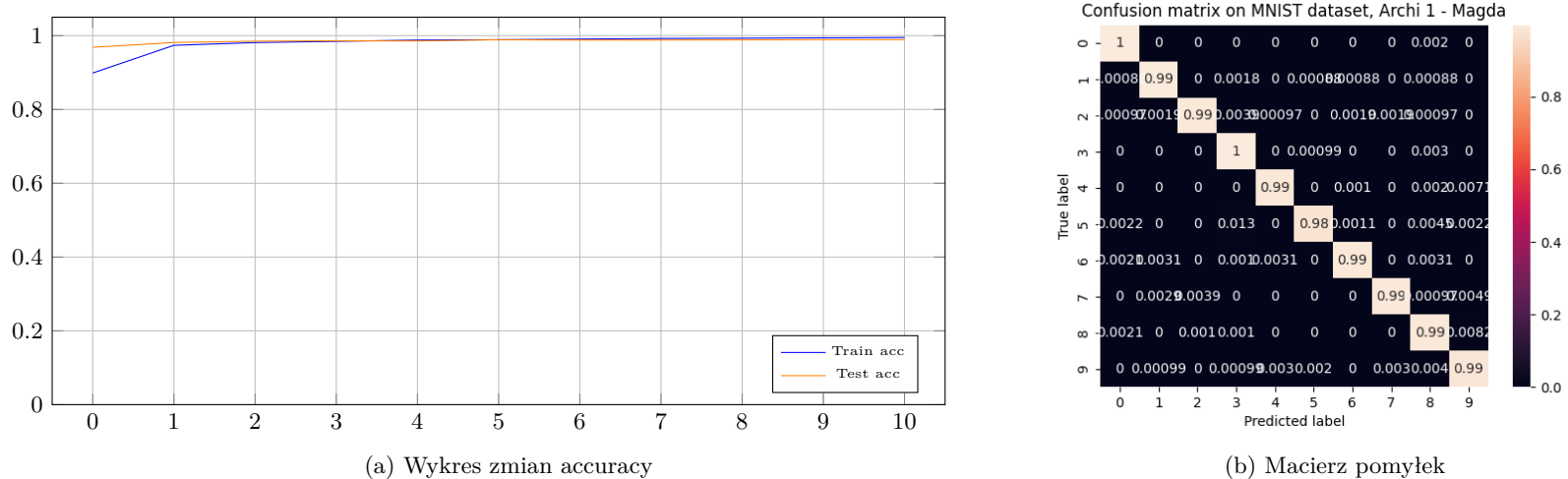
Rysunek 3: Granica decyzyjna dla arch. 2

2 Eksperyment 1: Architektury sieci spłotowej dla MNIST (Magdalena Pakuła)

Pierwsza architektura

Zawiera trzy warstwy spłotowe każda warstwa wydobywa coraz bardziej abstrakcyjne cechy. Warstwy początkowe rejestrują krawędzie i tekstury, podczas gdy warstwy głębsze rejestrują kształty i bardziej złożone wzory. Ma to kluczowe znaczenie w przypadku rozpoznawania cyfr, gdzie należy rozróżnić subtelne różnice. Po każdej warstwie spłotowej następuje redukcja wymiarowości, dzięki użyciu MaxPool2d, co pozwala sieci skupić się na najbardziej istotnych cechach cyfr, poprawiając generalizację. Stopniowy wzrost filtrów (8, 16, 32) zapewnia równowagę między wydajnością obliczeniową a bogactwem funkcji. Ostatecznie model zostaje spłaszczony do 288 obiektów, co jest wystarczającą pojemnością do reprezentowania złożonych wzorów, nie będąc jednocześnie zbyt dużym, co mogłoby prowadzić do nadmiernego dopasowania.

Rezultaty tej metody zostały przedstawione poniżej na wykresie accuracy, macierzy pomyłek i wyników accuracy dla najlepszego modelu na rys. 4.

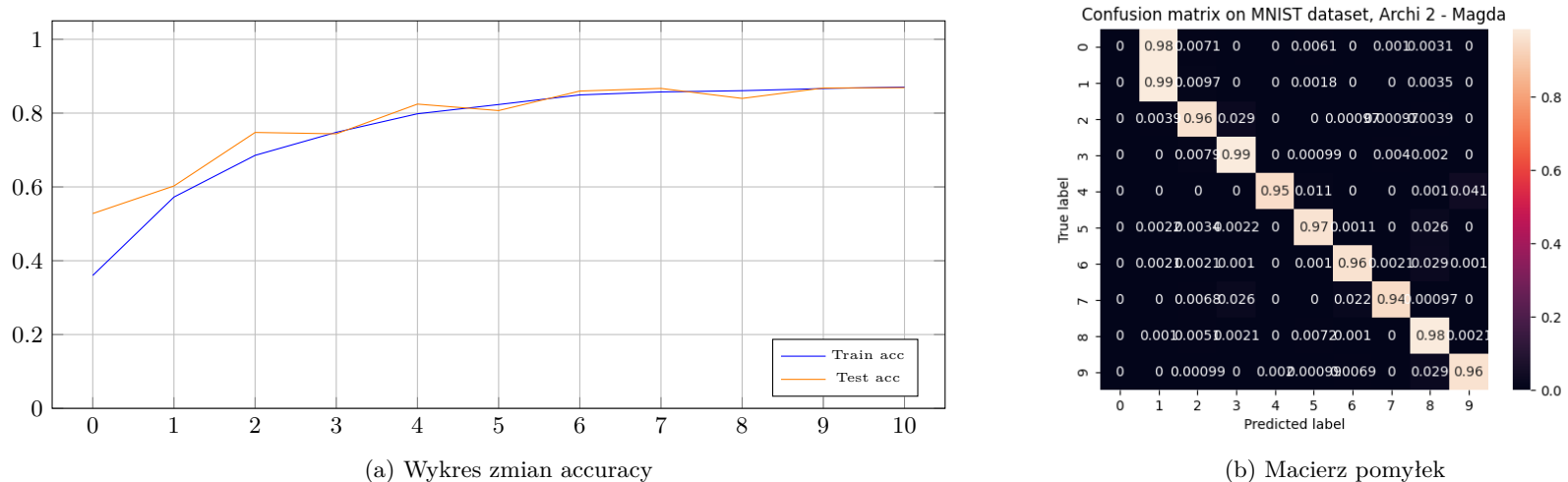


Rysunek 4: Wyniki dla 1 architektury (Train acc: 0.988; Test acc: 0.984)

Druga architektura, prowadząca do ekstrakcji 2 cech

Składa się z czterech warstw spłotowych. Liczba filtrów w tych warstwach jest hierarchicznie zwiększana (32,64,128) kończąc na 2. Po każdej warstwie spłotowej następuje normalizacja wsadowa (BatchNorm2d), funkcja aktywacji ReLU i redukcja wymiarowości poprzez użycie operacji MaxPool2d, z wyjątkiem ostatniej warstwy, gdzie ta operacja nie jest już potrzebna. Taka konfiguracja została zaprojektowana w celu stopniowego wyodrębniania coraz bardziej skomplikowanych cech z obrazów MNIST. Pierwsze warstwy koncentrują się na wykrywaniu podstawowych cech, takich jak krawędzie i rogi, dzięki mniejszej liczbie filtrów. Następnie, w kolejnych warstwach, liczba filtrów jest stopniowo zwiększana. Operacje normalizacji wsadowej pomagają w stabilizacji uczenia poprzez zapewnienie jednolitego zakresu wartości na wyjściu z każdej warstwy, co może przyspieszyć proces uczenia oraz poprawić ogólną wydajność sieci. Funkcja aktywacji ReLU została wybrana z powodu jej skuteczności w eliminowaniu zjawiska zanikającego gradientu i aktywowania jedynie istotnych cech.

Rezultaty tej metody zostały przedstawione poniżej na rys. 5.



Rysunek 5: Wyniki dla 2 architektury (Train acc: 0.871; Test acc: 0.869)

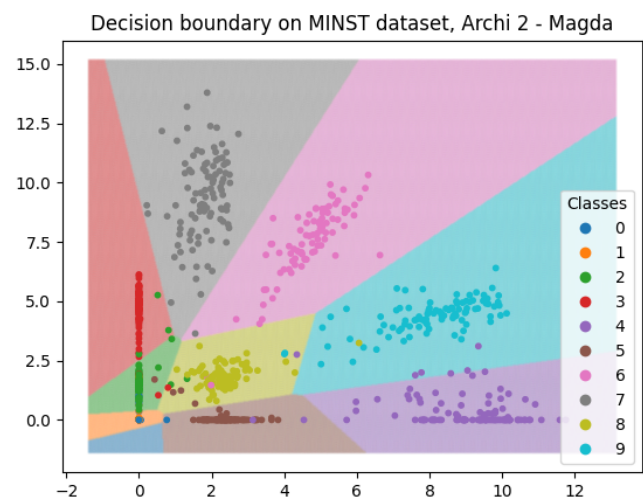
Ekstraktor cech składa się z następujących warstw:

```
(feature_extractor): Sequential(
  (0): Conv2d(1, 32, kernel_size=(3, 3), stride=(1, 1), padding=(1, 1))
  (1): BatchNorm2d(32)
  (2): ReLU()
  (3): MaxPool2d(kernel_size=2, stride=2) # 32x28x28 -> 32x14x14

  (4): Conv2d(32, 64, kernel_size=(3, 3), stride=(1, 1), padding=(1, 1))
  (5): BatchNorm2d(64)
  (6): ReLU()
  (7): MaxPool2d(kernel_size=2, stride=2)

  (8): Conv2d(64, 128, kernel_size=(3, 3), stride=(1, 1), padding=(1, 1))
  (9): BatchNorm2d(128)
  (10): ReLU()
  (11): MaxPool2d(kernel_size=2, stride=2)

  (12): Conv2d(128, 2, kernel_size=(3, 3))
  (13): BatchNorm2d(2)
  (14): ReLU()
  (15): Flatten(start_dim=1)
)
(classifier): Sequential(
  (0): Linear(in_features=2, out_features=5, bias=True)
  (1): ReLU()
  (2): Linear(in_features=5, out_features=10, bias=True)
)
```



Rysunek 6: Granica decyzyjna dla arch. 2

3 Eksperyment 1: Architektury sieci spłotowej dla CIFAR10 (Jakub Pawlak)

Pierwsza architektura

Obrazy w zbiorze CIFAR10 są dużo bardziej złożone niż cyfry ze zbioru MNIST. Przede wszystkim zawierają 3 kanały, a dodatkowo przedstawiają obiekty bardziej skomplikowane niż kształty cyfr.

Taka charakterystyka zbioru warunkuje zastosowanie głębszych sieci, zdolnych do ekstrakcji bardziej złożonych cech.

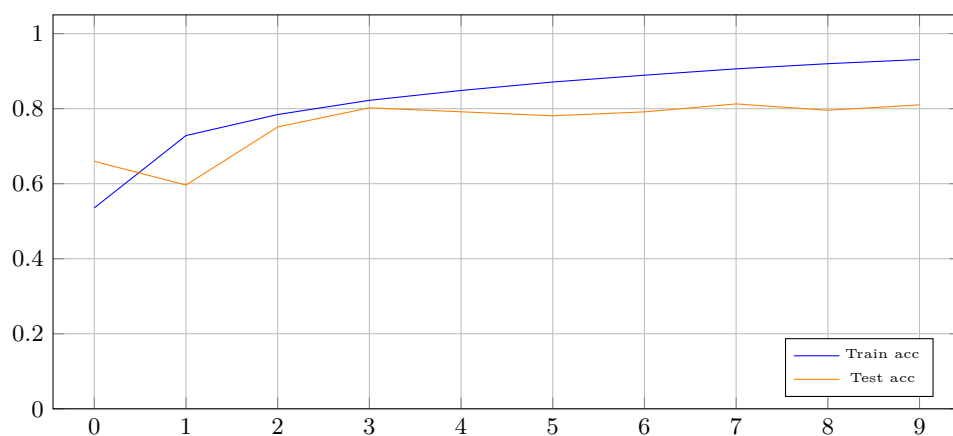
Głębsze architektury sieci skutkują większą ilością parametrów, a co za tym idzie, wolniejszym procesem uczenia. W celu przyspieszenia uczenia, zdecydowano się na normalizację danych za pomocą warstw BatchNorm2d.

Ponadto, postanowiono poczynić eksperyment z połączeniami resztkowymi, inspirowanymi sieciami ResNet.

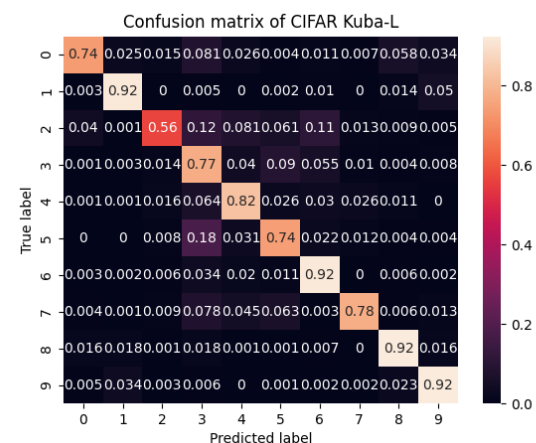
Ekstraktor cech składa się z 3 głównych etapów: **step_1**, **step_2**, **step_3**. Zawierają one warstwy spłotowe, normalizacyjne, nieliniowe funkcje aktywacji, jak również max pooling. Zadaniem tych etapów jest zmniejszenie rozmiarów obrazu jak i ilości kanałów (za wyjątkiem etapu **step_1**, który zwiększa ilość kanałów, w celu ekstrakcji jak największej ilości cech w początkowej fazie).

Dodatkowo, etapy główne są oddzielone dwoma modułami resztkowymi (**residual_1** oraz **residual_2**), które nie zmieniają wymiarów obrazu. Wejście do kolejnych warstw głównych stanowi suma wyjść z poprzedniej warstwy resztkowej oraz głównej.

Dzięki temu sieć staje się bardziej elastyczna — jeśli warstwy spłotowe nie są konieczne, sieć może wyuczyć się w ten sposób, aby wyjście z warstwy resztkowej było równe 0. W ten sposób do następnego modułu głównego zostanie przekazane po prostu wyjście z poprzedniego modułu głównego, efektywnie “pomijając” moduł resztkowy.



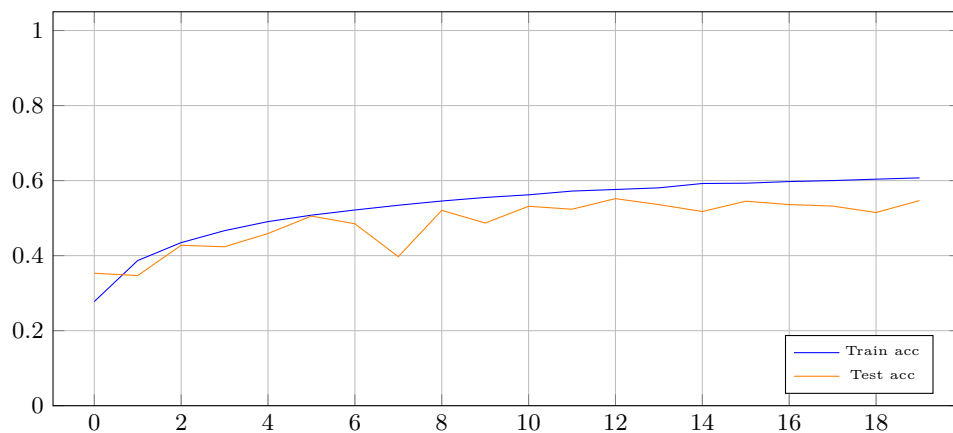
(a) Wykres zmian accuracy



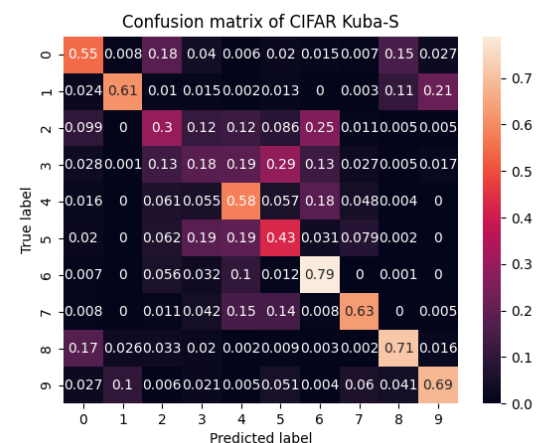
(b) Macierz pomyłek

Rysunek 7: Wyniki dla 1 architektury (Train acc: 0.931; Test acc: 0.810)

Druga architektura prowadząca do ekstrakcji 2 cech



(a) Wykres zmian accuracy



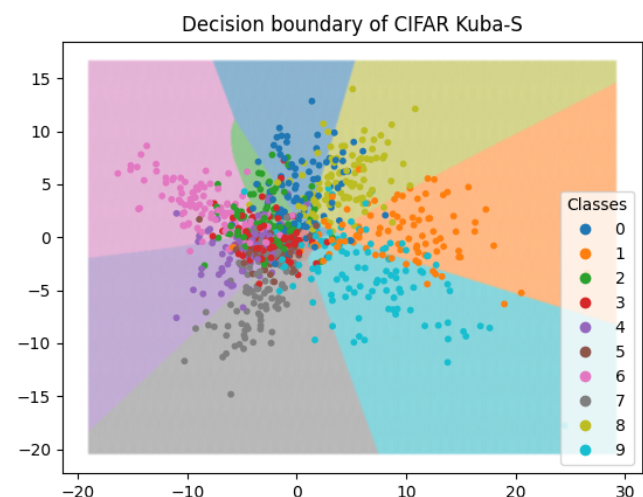
(b) Macierz pomyłek

Rysunek 8: Wyniki dla 2 architektury (Train acc: 0.607; Test acc: 0.547)

Druga architektura, podobnie jak przy zbiorze MNIST, dokonuje ekstrakcji cech do 2-elementowego wektora. Z uwagi na niską rozdzielczość obrazków zdecydowano się użyć niewielkiego rozmiaru jądra w warstwach spłotowych. Podobnie jak w poprzednim modelu, dla przyspieszenia uczenia użyto warstw BatchNorm2d. Standardowo, w celu zmniejszenia rozmiaru obrazów, a co za tym idzie ilości parametrów, użyte są warswty max pooling. Na końcu ekstraktora cech dane zostają spłaszczone do 2-elementowego wektora.

Klasyfikator standardowo składa się z 2 w pełni połączonych warstw.

```
(feature_extractor): Sequential(
  (0): Conv2d(3, 64, kernel_size=(3, 3), stride=(1, 1), padding=(1, 1))
  (1): BatchNorm2d(64, eps=1e-05, momentum=0.1, affine=True, track_running_stats=True)
  (2): ReLU()
  (3): MaxPool2d(kernel_size=2, stride=2, padding=0, dilation=1, ceil_mode=False)
  (4): Conv2d(64, 32, kernel_size=(3, 3), stride=(1, 1), padding=(1, 1))
  (5): BatchNorm2d(32, eps=1e-05, momentum=0.1, affine=True, track_running_stats=True)
  (6): ReLU()
  (7): MaxPool2d(kernel_size=2, stride=2, padding=0, dilation=1, ceil_mode=False)
  (8): Conv2d(32, 8, kernel_size=(3, 3), stride=(1, 1), padding=(1, 1))
  (9): ReLU()
  (10): MaxPool2d(kernel_size=2, stride=2, padding=0, dilation=1, ceil_mode=False)
  (11): Conv2d(8, 2, kernel_size=(4, 4), stride=(1, 1))
  (12): Flatten(start_dim=1, end_dim=-1)
)
(classifier): Sequential(
  (0): Linear(in_features=2, out_features=16, bias=True)
  (1): ReLU()
  (2): Linear(in_features=16, out_features=10, bias=True)
)
```

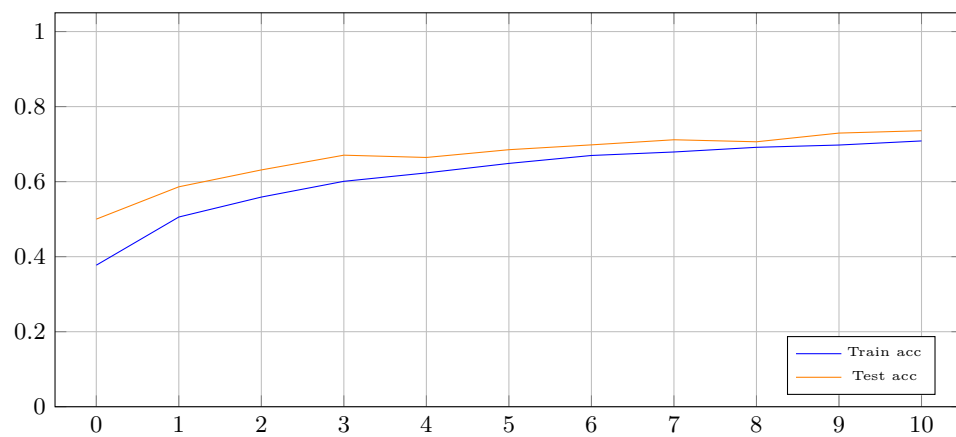


Rysunek 9: Granica decyzyjna dla arch. 2

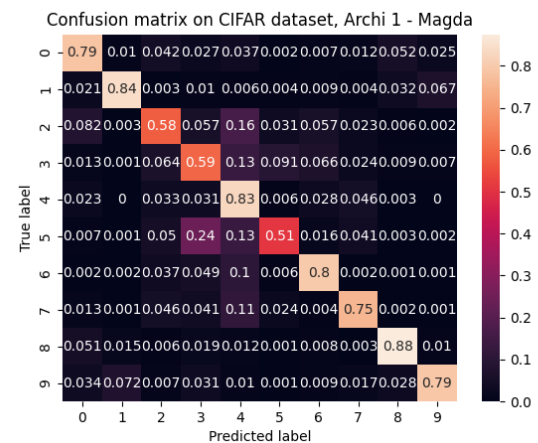
4 Eksperyment 1: Architektury sieci spłotowej dla CIFAR10 (Magdalena Pakuła)

Pierwsza architektura

Skląda się z trzech warstw spłotowych, gdzie każda z nich wykorzystuje coraz większą liczbę filtrów o rozmiarze 3×3 . Pierwsza warstwa spłotowa zawiera 32 filtry, stosuje funkcję aktywacji ReLU oraz warstwę Dropout z współczynnikiem 0.2, która losowo wyłącza część neuronów, zapobiegając nadmiernemu dopasowaniu. Następnie warstwa MaxPooling zmniejsza rozmiar przestrzenny danych o połowę. Druga warstwa spłotowa składa się z 64 filtrów, ponownie stosuje ReLU oraz Dropout z współczynnikiem 0.3, a także warstwę MaxPooling, która zmniejsza rozmiar przestrzenny danych do 8×8 . Trzecia warstwa spłotowa zawiera 128 filtrów, stosuje ReLU, Dropout z współczynnikiem 0.4 oraz MaxPooling, zmniejszając rozmiar przestrzenny danych do 4×4 . Dane są następnie spłaszczone do jednowymiarowego tensora za pomocą warstwy Flatten, umożliwiając przekazanie ich do warstw w pełni połączonych w celu klasyfikacji. Klasyfikator składa się z dwóch warstw w pełni połączonych, gdzie pierwsza redukuje rozmiar cech do 128, stosując funkcję ReLU oraz Dropout z współczynnikiem 0.5, a druga warstwa klasyfikuje dane do liczby klas. Ta architektura została zoptymalizowana w celu efektywnego wyodrębniania cech z obrazów o niskiej rozdzielczości, takich jak te występujące w zbiorze CIFAR. Większa liczba warstw spłotowych oraz zwiększenie liczby filtrów w każdej warstwie pozwalają na lepsze modelowanie danych, jednak możemy też zauważyć dosyć niskie train accuracy ze względu na ilość użyć funkcji Dropout. Rezultaty tej metody zostały przedstawione na rys. 10.



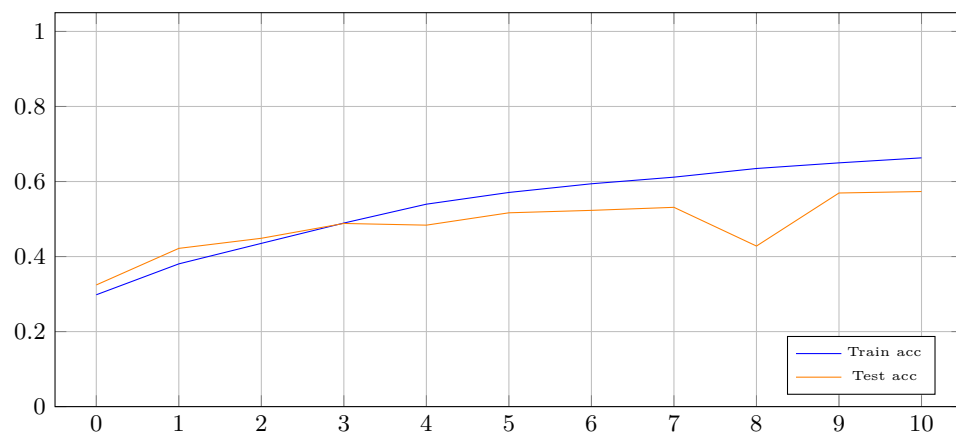
(a) Wykres zmian accuracy



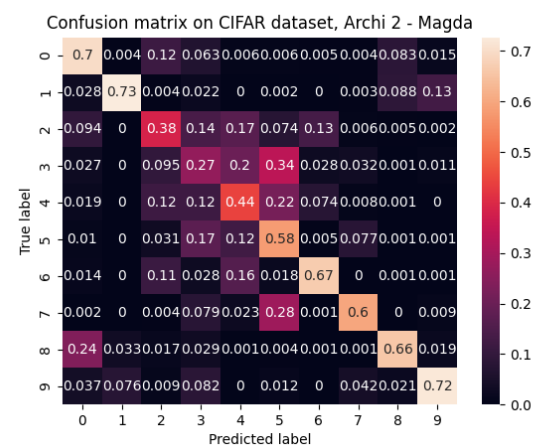
(b) Macierz pomyłek

Rysunek 10: Wyniki dla 1 architektury (Train acc: 0.623; Test acc: 0.679)

Druga architektura prowadząca do ekstrakcji 2 cech



(a) Wykres zmian accuracy



(b) Macierz pomyłek

Rysunek 11: Wyniki dla 2 architektury (Train acc: 0.539; Test acc: 0.573)

Skląda się z 4 warstw spłotowych z 32, 64 i 128 filtrami, które pozwalają na stopniowe wyodrębnianie coraz bardziej złożonych cech z danych wejściowych. Następnie użycie BatchNorm2d stabilizuje proces treningu i pozwala na szybsze uczenie się modelu, a funkcja aktywacji ReLU wprowadza nieliniowość. Następnie jest warstwa MaxPooling redukująca rozmiar danych. Ostatnia warstwa spłotowa prowadzi do 2 filtrów. Na końcu dodana jest funkcja aktywacji ReLU. Klasyfikator składa się z trzech warstw w pełni połączonych, które stopniowo redukują rozmiar cech i umożliwiają klasyfikację danych do odpowiedniej liczby klas. Dropout (0.3) w pierwszej warstwie w pełni połączonej zapobiega nadmiernemu dopasowaniu modelu poprzez losowe wyłączenie neuronów podczas treningu. Możemy dostrzec różnicę w klasyfikacji modelu, a użyciem funkcji Dropout w obu architekturach.

Rezultaty przedstawione są na rys. 11.

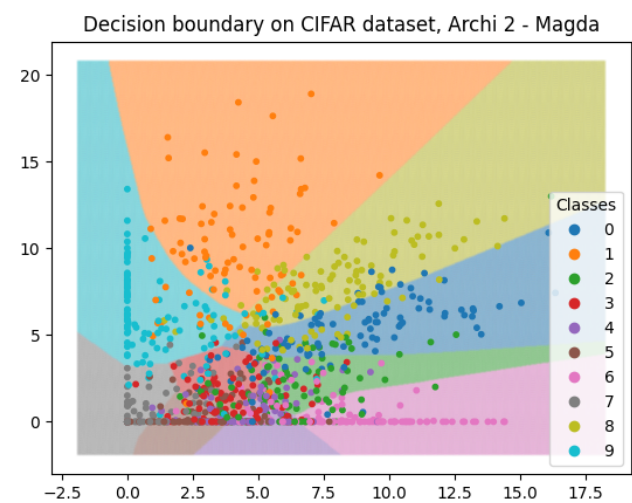
```
(feature_extractor): Sequential(
  (0): Conv2d(3, 32, kernel_size=(3, 3), stride=(1, 1), padding=(1, 1))
  (1): BatchNorm2d(32)
  (2): ReLU()
  (3): MaxPool2d(kernel_size=2, stride=2)

  (4): Conv2d(32, 64, kernel_size=(3, 3), stride=(1, 1), padding=(1, 1))
  (5): BatchNorm2d(64)
  (6): ReLU()
  (7): MaxPool2d(kernel_size=2, stride=2)

  (8): Conv2d(64, 128, kernel_size=(3, 3), stride=(1, 1), padding=(1, 1))
  (9): BatchNorm2d(128)
  (10): ReLU()
  (11): MaxPool2d(kernel_size=2, stride=2)

  (12): Conv2d(128, 2, kernel_size=(4, 4))
  (13): ReLU()
  (14): Flatten(start_dim=1)
)

(classifier): Sequential(
  (0): Linear(in_features=2, out_features=128, bias=True)
  (1): ReLU()
  (2): Dropout(p=0.3)
  (3): Linear(in_features=128, out_features=64, bias=True)
  (4): ReLU()
  (5): Linear(in_features=64, out_features=num_classes, bias=True)
)
```

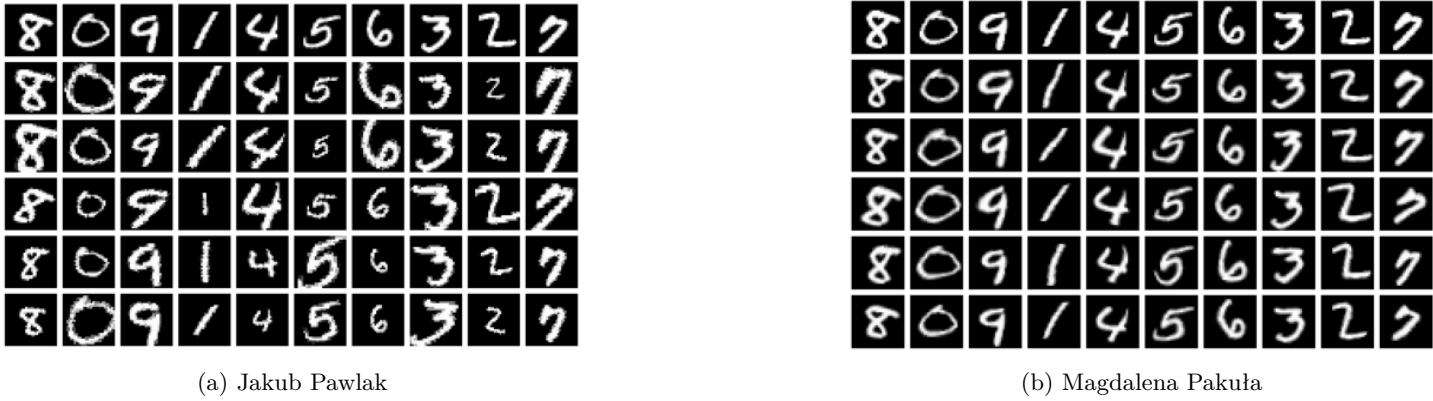


Rysunek 12: Granica decyzyjna dla arch. 2

5 Eksperyment 2: Wyniki dla MNIST

Augmentacje

1. `v2.RandomAffine(degrees=10, scale=(0.6, 1.5), shear=20)` — (Jakub Pawlak)
2. `v2.ElasticTransform(alpha=50.0, sigma=5.0)` — (Magdalena Pakuła)
Technika ta symuluje lekkie wypaczenie lub rozciągnięcie odręcznie zapisanych cyfr, naśladując naturalne różnice w sposobie pisania. Ma to znaczenie dla zbioru MNIST, ponieważ pismo odręczne w świecie rzeczywistym może być nieco zniekształcone w porównaniu z cyfrą idealnie wyśrodkowaną i proporcjonalną.



Rysunek 13: Augmentacje dla zbioru MNIST (górny wiersz zawiera oryginalne obrazki)

Najlepsza architektura

Architektura Kuba

Augmentacja	Ilość obrazów				
	10	100	200	1000	10 000
Jakub Pawlak	0.100 ± 0.001	0.541 ± 0.161	0.795 ± 0.042	0.921 ± 0.024	0.942 ± 0.008
Magdalena Pakuła	0.100 ± 0.000		0.811 ± 0.033	0.931 ± 0.019	
Brak		0.100 ± 0.000	0.100 ± 0.000	0.638 ± 0.145	0.931 ± 0.016

Tablica 1: Wyniki dla 1 architektury na zbiorze MNIST z augmentacją (accuracy z 10 prób w formie $\mu \pm \sigma$)

Najlepsza architektura prowadząca do ekstrakcji 2 cech

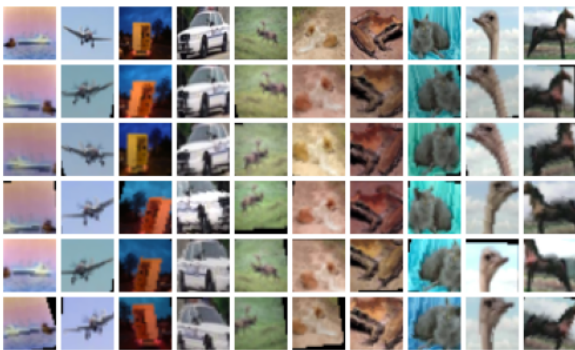
Architektura Magda

Augmentacja	Ilość obrazów				
	10	100	200	1000	10 000
Jakub Pawlak	0.106 ± 0.031	0.130 ± 0.037	0.385 ± 0.037	0.530 ± 0.045	0.671 ± 0.020
Magdalena Pakuła	0.134 ± 0.041	0.164 ± 0.052	0.375 ± 0.054	0.533 ± 0.039	
Brak		0.152 ± 0.040	0.142 ± 0.033	0.147 ± 0.020	0.564 ± 0.011

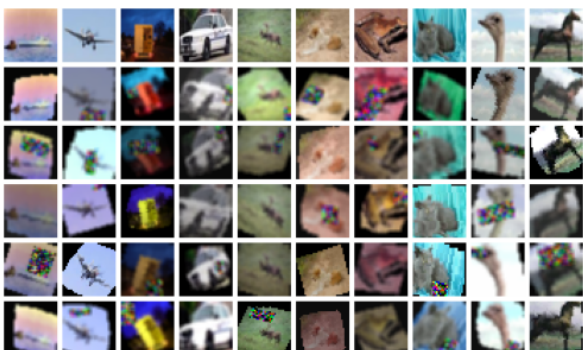
Tablica 2: Wyniki dla 2 architektury na zbiorze MNIST z augmentacją (accuracy z 10 prób w formie $\mu \pm \sigma$)

6 Eksperyment 2: Wyniki dla CIFAR10

Augmentacje



(a) Jakub Pawlak



(b) Magdalena Pakuła

Rysunek 14: Augmentacje dla zbioru CIFAR10 (górny wiersz zawiera oryginalne obrazki)

Najlepsza architektura

Arch. Kuba

Augmentacja	Ilość obrazów				
	10	100	200	1000	10 000
Jakub Pawlak	0.126 ± 0.014	0.224 ± 0.028	0.298 ± 0.021	0.466 ± 0.029	0.656 ± 0.009
Magdalena Pakuła	0.151 ± 0.016		0.263 ± 0.013	0.412 ± 0.038	
Brak		0.142 ± 0.025	0.180 ± 0.004	0.294 ± 0.025	0.637 ± 0.009

Tablica 3: Wyniki dla 1 architektury na zbiorze CIFAR z augmentacją (accuracy z 10 prób w formie $\mu \pm \sigma$)

Najlepsza architektura prowadząca do ekstrakcji 2 cech

Arch. Magda

Augmentacja	Ilość obrazów				
	10	100	200	1000	10 000
Jakub Pawlak	0.100 ± 0.001	0.100 ± 0.000	0.100 ± 0.000	0.137 ± 0.046	0.184 ± 0.084
Magdalena Pakuła	0.099 ± 0.004		0.100 ± 0.000	0.108 ± 0.023	
Brak		0.100 ± 0.000	0.100 ± 0.000	0.100 ± 0.000	0.573 ± 0.053

Tablica 4: Wyniki dla 2 architektury na zbiorze CIFAR z augmentacją (accuracy z 10 prób w formie $\mu \pm \sigma$)

7 Analiza i wnioski

Porównanie architektur sieci spłotowych

W pierwszej architekturze dla zbioru MNIST wyniki zaprezentowane są bardzo podobne (0.987 i 0.984) fig. 1 i fig. 4. Wynika to z faktu, że ten zbiór nie jest zbyt skomplikowany i przy obu modelach można w sieci spłotowej uzyskać rewelacyjne wyniki. Różnica w wyniku może wynikać z bardziej złożonego klasyfikatora z 3 warstwami liniowymi w lepszym modelu w porównaniu z jedną warstwą liniową w gorszym.

W drugiej architekturze dla zbioru MNIST występuje podobna sytuacja, gdzie wyniki to odpowiednio (0.866 i 0.869) fig. 2 i fig. 5. W tym wypadku modele na tym zbiorze działają podobnie. Minimalna różnica może polegać na fakcie, iż drugi model ma większą liczbę kanałów w warstwach konwolucyjnych, co może pomóc w wydobyciu bardziej złożonych cech, jednak jest to jak widać różnica minimalna.

W pierwszej architekturze dla zbioru CIFAR zdecydowanie lepsze wyniki osiąga model pierwszy (0.810 i 0.679) fig. 7 i fig. 10. Pierwszy model ma bardziej złożoną architekturę, a decydującą różnicą jest użycie połączeń resztkowych *ang.* *"residual connections"*, które pomagają w przepływie gradientowym i zapobiegają zanikaniu gradientów, co ułatwia uczenie się wag. Dodatkowo pozwalają na bardziej stabilną optymalizację modelu oraz mogą osiągać lepsze wyniki przy mniejszej liczbie warstw. Można zauważyć również na wykresie *accuracy* fig. 10 *underfitting*, który wynika ze zbyt dużej ilości funkcji Dropout, na co należy uważać.

W drugiej architekturze dla zbioru CIFAR wyniki osiągają następująco (0.547 i 0.573) fig. 8 i fig. 11. W tym wypadku modele osiągają podobne wyniki, jednak minimalna różnica może wynikać z faktu, iż drugi model jest bardziej zaawansowany — posiada więcej warstw konwolucyjnych i warstw Dropout, co wpływa na mniejszą zdolność do nauki skomplikowanych wzorów w zbiorze. Warto zauważyć *overfitting* w późniejszych epokach dla modelu drugiego, który może wynikać z braku regularyzacji (np. przez Dropout), przez co model nadmiernie dopasowuje się do danych treningowych.

Różnice w wartości *accuracy* na zbiorze testowym na obu zbiorach danych wynikają ze złożoności i skomplikowania zbioru CIFAR nad dość prostym wizerunkiem zbioru MNIST. Niekiedy obrazki ze zbioru CIFAR mogą być trudno rozpoznawalne dla ludzkiego oka, a tym bardziej dla modelu. Niemniej jednak, modele wykorzystane w eksperymentach poradziły sobie z zadaniem klasyfikacji zadowalająco.

Wpływ augmentacji danych

Przy ocenie wpływu liczby danych treningowych, można wprost zauważyć, że większa liczba przykładów treningowych prowadzi do lepszych wyników. Oba rodzaje augmentacji przyniosły poprawę wyników, jednakże zauważono, że augmentacja dla zbioru MNIST za pomocą *ElasticTransform* osiągnęła lepsze wyniki w porównaniu do augmentacji za pomocą *RandomAffine*. Jest to prawdopodobnie spowodowane tym, że *ElasticTransform* wprowadza bardziej losowe i skomplikowane transformacje, co może zwiększyć różnorodność danych treningowych i pomóc w lepszym uogólnieniu modelu oraz może lepiej radzić sobie z zastosowanymi deformacjami, co jest szczególnie przydatne w przypadku danych obrazowych.

W przypadku augmentacji na zbiorze CIFAR lepszą augmentacją okazała się ta zaproponowana przez pierwszą osobę, gdzie na 1000 przypadków test *accuracy* wynosiło w 1 architekturze 0.466 oraz 0.137 (w porównaniu z 0.412 i 0.108) tab. 3 i tab. 4. Jest to znów niewielka różnica, jednak wynika ona z faktu, iż pierwsza augmentacja stosuje mniej agresywne transformacje, które dodają różnorodność bez nadmiernego zniekształcania obrazów. Augmentacje takie jak *RandomHorizontalFlip* i drobne zmiany w jasności i odcieniu, pomagają modelowi lepiej generalizować, unikając nadmiernego dopasowania do specyficznych wzorców. Druga augmentacja wprowadza bardziej agresywne zmiany, takie jak *RandomRotation* i *RandomErasing*, które mogą prowadzić do utraty istotnych informacji w obrazach, a dodatkowo *GaussianBlur* może zmniejszać wyrazistość kluczowych cech w obrazach, co utrudnia modelowi naukę. Jednakże, model przy takich trudnych zmianach poradził sobie zadowalająco.

Zauważyliśmy, że augmentacja danych na MNIST prowadzi do niewielkiego, ale zauważalnego wzrostu dokładności. Ponieważ zestaw danych jest stosunkowo prosty i dobrze zdefiniowany, bazowy model sieci może osiągnąć wysoką dokładność nawet bez augmentacji. Niemniej jednak, dodanie augmentacji może pomóc modelowi lepiej generalizować na niewielkie wariacje w danych, co prowadzi do poprawy wyników.

Co innego następuje w zbiorze CIFAR, który posiada bardziej złożone zestawy danych i ze względu na większą różnorodność i złożoność obrazów, augmentacja danych jest bardziej istotna. Dobrze zdefiniowane augmentacje danych prowadzą do wzrostu dokładności modelu, jednak ze względu na tę złożoność danych, modele sieci mogą też być podatne na *overfitting*. Zastosowanie augmentacji pomaga w zapobieganiu przetrenowaniu poprzez zwiększenie różnorodności danych treningowych, co z kolei pomaga modelowi lepiej generalizować na nowe, niewidoczne dane.