### POLITECHNIKA WROCŁAWSKA



Wydział: Informatyki i Telekomunikacji

Kierunek: Informatyczne Systemy Automatyki

Stopień: II

Rok Akademicki: 2023/2024

Rok studiów: 1

Termin: Środa 15:15 - 16:55

Wydział Informatyki i Telekomunikacji

# Algorytmy uczenia maszynowego [W04ISA-SM0004G] Projekt 2 – 3D MNIST

Trojekt 2 od Mitter			
Prowadzący:	Wykonujący sprawozdanie:		
dr mgr inż. Michał Zmonarski	inż. Mateusz Sabuk 259005		
Data rozpoczęcia projektu:	Data oddania sprawozdania:		
2024-04-06	2024-06-19		

# Spis treści

1	1 Wstęp	2
2	2 Przebieg wykonania projektu	2
	2.1 Użyte narzędzia	 2
	2.3 Poszczególne funkcjonalności	 3
	2.4 Parametry sieci	 6
	2.4.1 Wizualizacja	 6
	2.5 Przeprowadzone testy i ich wyniki	 6
3	3 Perspektywy na przyszłość	9
4	4 Wnioski	10
5	5 Kod	10

# 1 Wstęp

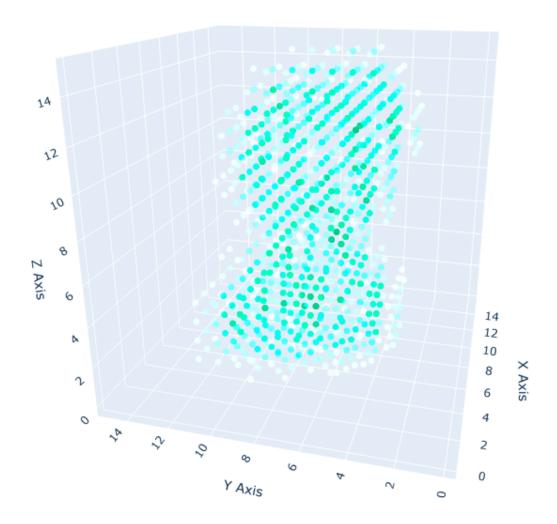
Projekt skupił się na uczeniu maszynowym z wykorzystaniem zbioru danych 3D MNIST. Zbiór pochodził ze strony kaggle. Celem projektu było utworzenie modelu sieci neuronowej, zdolnej do klasyfikacji dancyh z 3D MNIST. Zostało to osiągnięte z wykorzystaniem trójwymiarowych sieci konwolucyjnych z biblioteki keras.

Wszystkie pliki projektu znajdują się w repozytorium github.

## 2 Przebieg wykonania projektu

### 2.1 Użyte narzędzia

Zbiór danych użytych w projekcie to 3D MNIST, czyli zbiór trójwymiarowych wektorów o wymiarach 16x16x16. Każdy przedstawia pisaną cyfrę w trójwymiarowej postaci. Wizualizacja przykładowego elementu zbioru widoczna jest na rysunku ??.



Rysunek 1: Wizualizacja wektora odpowiadającego cyfrze 8

Kod został napisany przy pomocy środowiska jupyter notebook w języku python3. Użyte moduły języka python:

- h5py pozyskanie danych z pliku,
- pickle zapis i odczyt zmiennych do pliku,
- tensorflow keras uczenie maszynowe,
- numpy praca z macierzami,
- matplotlib wizualizacja w postaci wykresów,
- plotly interaktywna wizualizacja danych,
- sklearn tworzenie macierzy pomyłek.

Do symulacji została użyta platforma google colab, która pozwoliła na wykorzystanie lepszego sprzętu, co przełożyło się na znacznie szybsze uczenie sieci. W trakcie przeprowadzania projektu za-obserwowano aż 30-krotne przyspieszenie uczenia względem użytego laptopa.

#### 2.2 Ogólne działanie

Cały kod zawarty w jupyter notebook znajduje się w sekcji 5, a każdy fragment ma za zadanie kolejno:

import - zaimportowanie modułów python,

funkcje - funkcje użyte dalej w kodzie,

dane - pobranie danych z pliku, sformatowanie i wyświetlenie przykładu,

trening - utworzenie schematu sieci i trenowanie jej,

wizualizacja - przedstawienie wyników uczenia.

#### 2.3 Poszczególne funkcjonalności

#### 2.3.1 Trenowanie

Część kodu zawierająca trenowanie modeli jest główną częścią programu. Następuje w niej iteracja przez wszystkie zestawy parametrów podane w tablicy. Wewnątrz pętli tworzony jest model według tych parametrów, a następnie trenowany. Jeśli w którymkolwiek momencie wystąpi błąd, zostaje on zapisany i program przechodzi do następnego zestawu parametrów.

Dla każdego modelu zapisane zostają celności i straty, treningowe i walidacyjne, w postaci wykresów. Dodatkowo tworzone są macierze pomyłek. Trzy przykłady dla jednego modelu widoczne są na rysunkach 2, 3 i 4.

Podczas trenowania do pliku .pkl zapisywane są dane na temat każdego z modeli. Są to:

zmienne - parametry użyte do utworzenia modelu,

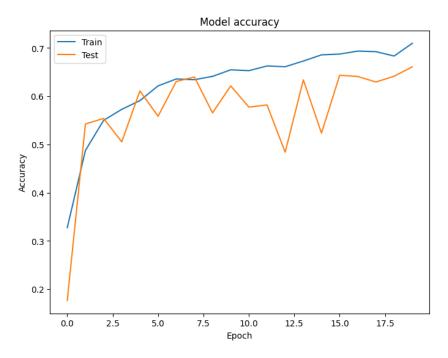
czas - czas uczenia sieci,

accuracy - celność treningowa,

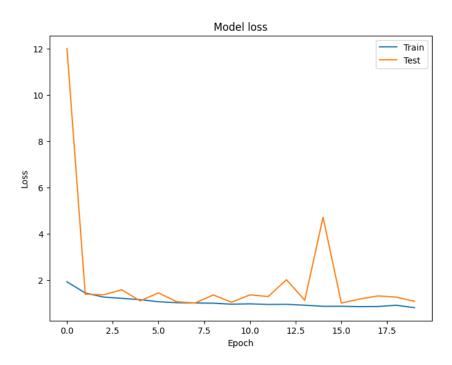
 ${\bf val\_accuracy}$  - celność walidacyjna,

 ${\bf loss}\,$  - strata treningowa,

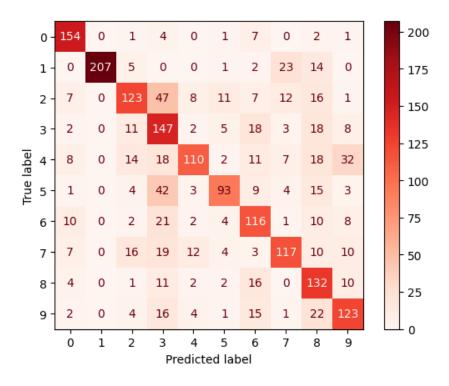
 ${\bf val\_loss}$  - strata walidacyjna.



Rysunek 2: Celność przykładowego modelu



Rysunek 3: Strata przykładowego modelu



Rysunek 4: Macierz pomyłek przykładowego modelu

#### 2.4 Parametry sieci

Wspomniane wyżej parametry, według których tworzone są sieci, są w postaci słowników wartości:

filters - tablica wymiarów przestrzeni wyjściowych poszczególnych warstw,

kernel sizes - tablica rozmiarów jąder warstw konwolucyjnych,

pool sizes - tablica rozmiarów jąder warstw poolingowych,

dense - rozmiar gęstej warstwy końcowej,

dropout - współczynnik dropoutu,

learning rate - współczynnik learning rate,

epochs - liczba epoch,

batch size - rozmiar partii.

Warto zauważyć, że wszystkie tablice, czyli filters, kernel\_sizes i pool\_sizes muszą być tej samej długości. W innym przypadku utworzenie modelu się nie powiedzie.

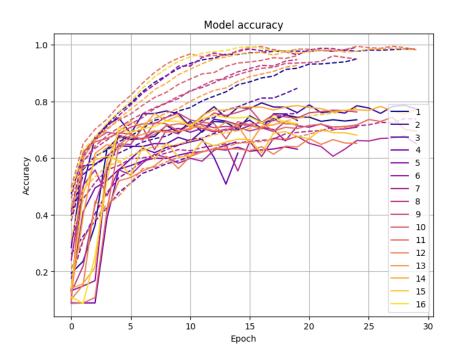
#### 2.4.1 Wizualizacja

Poza wizualizacją przy pomocy funkcji "plot\_model"podczas uczenia, możliwa jest także wizualizacja i porównanie wszystkich dostępnych danych. Dane mogą pochodzić z aktualnej sesji, lub z pliku .pkl co pozwala na pominięcie ponownego uczenia w celu analizy danych.

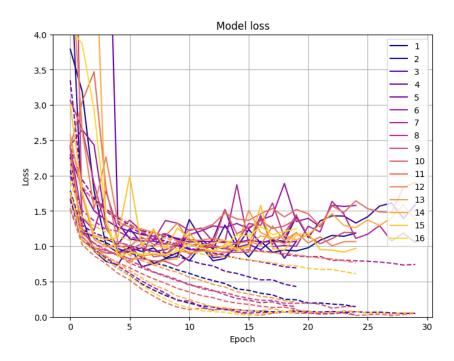
Tworzone wykresy są wykresami słupkowymi zawierającymi czas uczenia, średnią celność walidacyjną z domyślnym pominięciem pierwszych 5 wartości oraz średnią stratę także z pomijaniem 5 pierwszych wartości.

#### 2.5 Przeprowadzone testy i ich wyniki

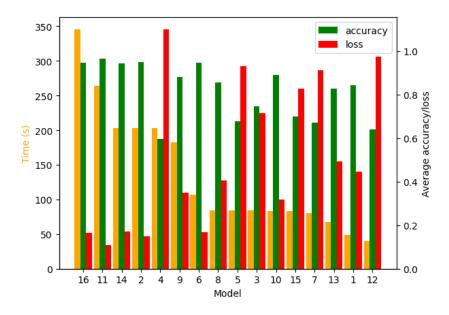
Testy zostały przeprowadzone dla różnych modeli o parametrach wylosowanych przez popularny transformer tekstowy chat-gpt. Wykresy utworzone przy pomocy tych danych widoczne są na rysunkach od 5 do 7. Linie przerywane odpowiadają wartościom testowym, a ciągłe walidacyjnym.



Rysunek 5: Celność dla szesnastu testowanych modeli

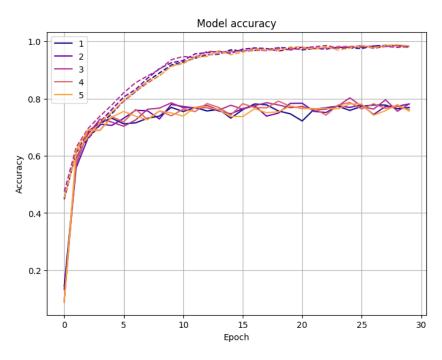


Rysunek 6: Straty dla szesnastu testowanych modeli

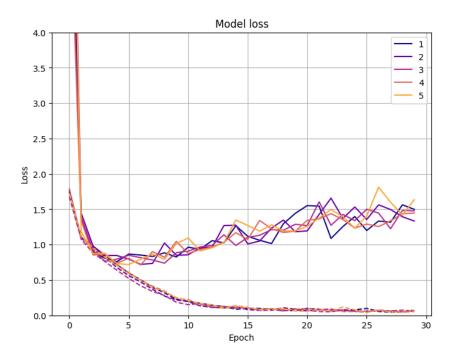


Rysunek 7: Czas i średnie wartości dla szesnastu testowanych modeli

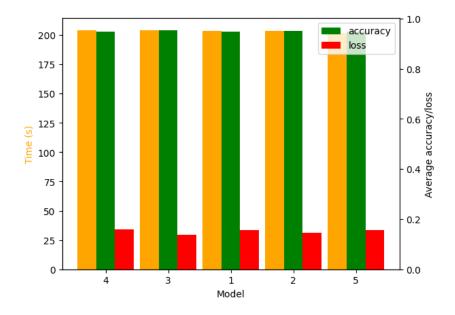
Przeprowadzono także testy dla pięciu modeli o takich samych parametrach. Były to parametry skopiowane z modelu z poprzedniej części, który poradził sobie lepiej niż większość względem wszystkich kryteriów.



Rysunek 8: Celność dla 5 modeli o tych samych parametrach



Rysunek 9: Straty dla 5 modeli o tych samych parametrach



Rysunek 10: Czas i średnie wartości dla 5 modeli o tych samych parametrach

# 3 Perspektywy na przyszłość

Kolejne kroki w rozwijaniu projektu mogłyby skupiać się na:

• możliwości dokładniejszego sparametryzowania tworzenia modeli, żeby mieć większą kontrolę nad tworzonymi modelami,

- przeprowadzenie dokładniejszych i bardziej powtarzalnych testów w celu możliwości opisania poszczególnych zmian na działanie sieci,
- przeniesienie programu z jupyter notebook do samodzielnego skryptu python w celu ułatwienia pracy z narzędziem

#### 4 Wnioski

- Nie jest łatwe stwierdzenie dokładnych zależności w działaniu konkretnych parametrów sieci neuronowej.
- Mimo wielu zmian parametrów, prawie żaden z modeli nie uzyskał zdolności klasyfikującej na poziomie większym niż 0.8. Może być to związane z niewłaściwą budową samej sieci.
- Sieci o tej samej budowie nie różniły się ostatecznie od siebie znacznie wynikami mimo losowości w
  ich wagach i obciążeniach. Znaczy to, że przeważający wpływ na działanie sieci ma jej budowa, a
  nie losowość wewnętrznych wartości.
- Mimo poruszonego tego tematu na dyskusjach na stronie kaggle nie zauważono dużych pomyłek między cyframi 6 i 9.
- Cyfra 1, przez to, że jest po prostu odcinkiem, jest najprostsza do rozpoznania i najczęściej rozpoznawana poprawnie.

#### 5 Kod

```
Import:
```

```
import h5pv
2 import pickle
3
4 import time
5
6
  import numpy as np
8 from tensorflow.keras.models import Sequential
9 from tensorflow.keras.layers import *
10\ \ {\rm from\ tensorflow.keras.optimizers\ import\ Adam}
11
12 import matplotlib.pyplot as plt
13 import plotly.graph_objects as go
14 from sklearn.metrics import confusion_matrix, ConfusionMatrixDisplay
   Funkcje:
   def create_model(variables):
2
       model = Sequential()
3
       model.add(Input(shape=(16, 16, 16, 1)))
4
5
       # Create convolutional layers
6
       for filter_num, kernel_size, pool_size in zip(variables["filters"], variables["
```

```
8
           model.add(Conv3D(filters=filter_num, kernel_size=kernel_size, activation='relu'
               → , padding='same'))
9
           model.add(BatchNormalization())
10
           model.add(MaxPooling3D(pool_size=pool_size, padding='same'))
11
12
       # Flatten the output from the convolutional layers
13
       model.add(Flatten())
14
15
       # Fully connected layer
       model.add(Dense(units=variables["dense"], activation='relu'))
16
17
       model.add(Dropout(variables["dropout"])) # Adding dropout for regularization
18
19
       # Output layer
20
       model.add(Dense(units=10, activation='softmax'))
21
22
       # Compile the model
       model.compile(optimizer=Adam(learning_rate=variables["learning_rate"]), loss='
23
           → sparse_categorical_crossentropy', metrics=['accuracy'])
24
25
       return model
26
27 def train_model(model, variables):
28
       return model.fit(X_train, y_train, epochs=variables["epochs"], batch_size=
           → variables["batch_size"], validation_data=(X_test, y_test))
29
30 def plot_model(model, training_history, model_name):
31
       # Plot training & validation accuracy values
32
       plt.figure(figsize=(8, 6))
33
       plt.plot(training_history.history['accuracy'])
34
       plt.plot(training_history.history['val_accuracy'])
       plt.title('Model_accuracy')
35
36
       plt.ylabel('Accuracy')
37
       plt.xlabel('Epoch')
       plt.legend(['Train', 'Test'])
38
39
       plt.savefig(f'output/{model_name}_accuracy.png', bbox_inches='tight')
40
41
       # Plot training & validation loss values
42
       plt.figure(figsize=(8, 6))
       plt.plot(training_history.history['loss'])
43
44
       plt.plot(training_history.history['val_loss'])
45
       plt.title('Model_loss')
46
       plt.ylabel('Loss')
47
       plt.xlabel('Epoch')
       plt.legend(['Train', 'Test'])
48
49
       plt.savefig(f'output/{model_name}_loss.png', bbox_inches='tight')
50
51
       # Predict the classes on the test set
52
       y_pred = model.predict(X_test)
53
       y_pred_classes = y_pred.argmax(axis=1)
54
       # Compute the confusion matrix
       cm = confusion_matrix(y_test, y_pred_classes)
55
56
       # Display the confusion matrix
57
       disp = ConfusionMatrixDisplay(confusion_matrix=cm, display_labels=range(10))
```

```
58
        disp.plot(cmap=plt.cm.Reds)
59
        plt.savefig(f'output/{model_name}_cm.png', bbox_inches='tight')
60
61
    def display_3d_vector(data):
62
        data = data.reshape(16,16,16)
63
64
        x, y, z = np.indices(data.shape)
65
        values = data.flatten()
66
        x = x.flatten()
67
        y = y.flatten()
68
        z = z.flatten()
69
        values = [f"rgba(20, 201, 129, \{x\})" for x in values]
70
71
        fig = go.Figure(data=go.Scatter3d(
72
            x=x,
73
            y=y,
74
            z=z,
75
            mode='markers',
76
            marker=dict(
77
               size=4,
                color=values,
78
79
                colorbar=dict(title='Value')
            )
80
        ))
81
82
83
        fig.update_layout(
84
            autosize=False,
85
            width=800.
86
            height=800,
            scene=dict(
87
88
                xaxis_title='X_Axis',
89
                yaxis_title='Y_Axis',
90
                zaxis_title='Z∟Axis'
91
92
        )
93
        fig['layout']['showlegend'] = False
94
        fig.show()
95
96
    def save_data_to_file(data, data_name="data"):
        with open(f'output/{data_name}.pkl', 'wb') as f:
98
99
            pickle.dump(data, f)
100
101 def get_data_from_file(data_name="data"):
102
        with (open(f"output/{data_name}.pkl", "rb")) as f:
103
            data = pickle.load(f)
104
        return data
    Dane:
 1 with h5py.File("data/full_dataset_vectors.h5", "r") as hf:
        X_train_vec = hf["X_train"][:]
 3
        y_train = hf["y_train"][:]
```

```
4
       X_test_vec = hf["X_test"][:]
5
       y_test = hf["y_test"][:]
 6
7 X_train_vec.shape, y_train.shape, X_test_vec.shape, y_test.shape
9 # Reshape the vectors
10 X_train = X_train_vec.reshape(-1, 16, 16, 16)
13 X_train.shape, X_test.shape
14
15 # Display a 3d vector and print its real value
16 \quad display_n = 299
17 print(y_test[display_n])
18 display_3d_vector(X_test[display_n])
   Trening:
 1 variables_array = [
 2
        # Example
 3
       {
 4
           "filters": [16, 32, 64],
5
           "kernel_sizes": [3, 3, 3],
6
           "pool_sizes": [2, 2, 2],
7
           "dense": 256,
            "dropout": 0.5,
8
9
           "learning_rate": 0.001,
10
           "epochs": 25,
11
           "batch_size": 64,
12
       },
13
14
15 data = []
16 for i, variables in enumerate(variables_array):
17
       try:
18
           model = create_model(variables)
19
           start = time.time()
20
           training_history = train_model(model, variables)
21
           end = time.time()
22
           plot_model(model, training_history, str(i).zfill(2))
23
24
           data.append({
25
               "variables": variables,
26
               "time": end-start,
27
               "accuracy": training_history.history['accuracy'],
28
               "val_accuracy": training_history.history['val_accuracy'],
               "loss": training_history.history['loss'],
29
30
               "val_loss": training_history.history['val_loss']})
31
       except Exception as e:
32
33
           \texttt{data.append}(\texttt{f"Model}_{\sqcup}\texttt{nr}_{\sqcup}\{\texttt{str(i).zfill(2)}\}_{\sqcup}\texttt{error:}_{\sqcup}\{\texttt{e}\}")
34
       save_data_to_file(data)
```

#### Wizualizacja:

```
1 # import data from file
 2 data = get_data_from_file("same")
 3 len(data)
 5
 6 # Plot all accuracies and losses
 7 plots_name = "batch_same"
9 colormap = plt.get_cmap('plasma')
10 num_colors = len(data)
11
12 plt.figure(figsize=(8, 6))
13 for i, model in enumerate(data):
14
       color = colormap(i / num_colors)
15
       plt.plot(model["accuracy"], "--", color=color)
16
       plt.plot(model["val_accuracy"], color=color, label=f"{i+1}")
17 plt.grid()
18 plt.title('Model_accuracy')
19 plt.ylabel('Accuracy')
20 plt.xlabel('Epoch')
21 plt.legend()
22 plt.savefig(f'output/{plots_name}_accuracy.png', bbox_inches='tight')
24 plt.figure(figsize=(8, 6))
25 for i, model in enumerate(data):
26
       color = colormap(i / num_colors)
       plt.plot(model["loss"], "--", color=color)
27
28
       plt.plot(model["val_loss"], color=color, label=f"{i+1}")
29 plt.grid()
30 \text{ ax = plt.gca()}
31 ax.set_ylim([0, 4])
32 plt.title('Model_loss')
33 plt.ylabel('Loss')
34 plt.xlabel('Epoch')
35 plt.legend()
36 plt.savefig(f'output/{plots_name}_loss.png', bbox_inches='tight')
37
38
39 # Display Bar Plots
40 rescale = lambda y: (y - np.min(y)) / (np.max(y) - np.min(y))
41 avg = lambda x: sum(x) / len(x)
42
43 x = [x+1 \text{ for } x \text{ in } [*range(len(data))]]
44 accuracy_y = [avg(x["accuracy"][5:]) for x in data]
45
46 my_cmap = plt.get_cmap("plasma")
47 plt.figure(figsize=(8, 6))
48 plt.bar(x, accuracy_y, color=my_cmap(rescale(x)))
49 plt.title('Average_accuracy')
50 plt.ylabel('Accuracy')
51 plt.xlabel('Model')
```

```
52 plt.xticks(np.arange(1,len(data)+1), np.arange(1,len(data)+1))
53 plt.savefig(f'output/{plots_name}_avg_accuracy.png', bbox_inches='tight')
54
55 \quad loss_y = [avg(x["loss"][5:]) \text{ for } x \text{ in data}]
56
57 plt.figure(figsize=(8, 6))
58 plt.bar(x, loss_y, color=my_cmap(rescale(x)))
59 plt.title('Average_loss')
60 plt.ylabel('Loss')
61 plt.xlabel('Model')
62 plt.xticks(np.arange(1,len(data)+1), np.arange(1,len(data)+1))
63 plt.savefig(f'output/{plots_name}_avg_loss.png', bbox_inches='tight')
65 time_y = [x["time"] for x in data]
66
67 plt.figure(figsize=(8, 6))
68 plt.bar(x, time_y, color=my_cmap(rescale(x)))
69 plt.title('Training_time')
70 plt.ylabel('Time_(s)')
71 plt.xlabel('Model')
72 plt.xticks(np.arange(1,len(data)+1), np.arange(1,len(data)+1))
73 plt.savefig(f'output/{plots_name}_training_time.png', bbox_inches='tight')
74
75 zipped_model = list(zip(x, accuracy_y, loss_y, time_y))
76 sorted_model = reversed(sorted(zipped_model, key = lambda t: t[3]))
77 sorted_x, sorted_accuracy_y, sorted_loss_y, sorted_time_y = zip(*sorted_model)
78
79 plt.figure(figsize=(8, 6))
80 \text{ width} = 0.3
81 fig, ax1 = plt.subplots()
82 \text{ ax2} = \text{ax1.twinx()}
83 ax1.bar([x+0.7 for x in [*range(len(data))]], sorted_time_y, width, color='orange',
       → label='time')
84 ax2.bar([x+1 for x in [*range(len(data))]], sorted_accuracy_y, width, color='green',
       → label='accuracy')
85 ax2.bar([x+1.3 for x in [*range(len(data))]], sorted_loss_y, width, color='red', label
       \rightarrow ='loss')
86
87 ax1.set_xlabel('Model')
88 ax1.set_ylabel('Time_(s)', color="orange")
89 ax2.set_ylabel('Average_accuracy/loss')
90
91 plt.xticks(np.arange(1,len(data)+1), sorted_x)
92 plt.legend()
93 plt.savefig(f'output/{plots_name}_bars_grouped.png', bbox_inches='tight')
```