

Практическая работа №3: Классификация цветов с помощью свёрточных нейронных сетей.

Работа выполнена: Осининой Татьяной, R3237

Задание:

в работе необходимо познакомиться с различными архитектурами сверточных нейронных сетей и их обучением на GPU (англ. graphics processing, графический процессор) на языке программирования Python 3 и фреймворка Torch (PyTorch). Для этого предлагается использовать ресурсы Google Colab - Colaboratory, для выполнения вычислений на GPU. После ознакомления, выполнить практическое задание в конце данной тетради (notebook).

Рассмотрим [Датасет](#) содержащий 4242 изображения цветов размеченных по 5 видам (тюльпан, ромашка, подсолнух, роза, одуванчик). Данный набор данных можно скачать по [ссылке](#) с сайта kaggle.

Загрузите папку с картинками на гугл диск, чтобы не загружать ее каждый раз заново при перезапуске колаба. Структура файлов (можно посмотреть в меню слева) может быть такой: ["/content/drive/My Drive/data/flowers"](#). Обязательно подключите аппаратный ускоритель (GPU) к среде выполнения, чтобы вычисления были. В меню сверху: Среда выполнения -> Сменить среду выполнения

Первым делом разберите более детально код выполнив код ниже.

▼ Подготовка

```
#connect to disk
from google.colab import drive
drive.mount('/content/drive/')
```

Drive already mounted at /content/drive/; to attempt to forcibly remount, call drive



Загружаем библиотеки. Фиксируем random.seed для воспроизводимости

```
import numpy as np  # linear algebra
import os
import torch
import torchvision
from torchvision.datasets.utils import download_url
from torch.utils.data import random_split
```

```

from torchvision.datasets import ImageFolder
from torchvision import transforms
from torchvision.transforms import ToTensor
from torch.utils.data.data_loader import DataLoader
import torch.nn as nn
import torch.nn.functional as F
import random
from tqdm import tqdm
import matplotlib.pyplot as plt

```

```

random.seed(0)
torch.manual_seed(0)

```

```

↳ <torch._C.Generator at 0x7f9256ee84d0>

```

Выбираем на чем будем делать вычисления - CPU или GPU (cuda)

```

device = 'cuda' if torch.cuda.is_available() else 'cpu'
print(device)

```

```

    cuda

```

```

#connect the folder with images
from google.colab import drive

```

```

drive.mount('/content/drive', force_remount=True)

```

```

FOLDERNAME = '/MyDrive/flowers'

```

```

assert FOLDERNAME is not None, "[!] Enter the foldername."
#/content/drive/MyDrive/flowers
%cd drive/MyDrive
#%%cp -r $FOLDERNAME ../../
#%%cd ../../
%cd flowers
#!bash get_datasets.sh
#%%cd ../../

```

```

    Mounted at /content/drive
    /content/drive/MyDrive
    /content/drive/MyDrive/flowers

```

```

prepare_imgs = torchvision.transforms.Compose(
    [
        torchvision.transforms.Resize((224, 224)), #приводим картинки к одному размеру
        torchvision.transforms.ToTensor(), # упаковываем их в тензор
        torchvision.transforms.Normalize(
            mean=[0.485, 0.456, 0.406], std=[0.229, 0.224, 0.225] # нормализуем картинки п
        ),
    ]
)

```

```
# задаем датасет. Лейблы - имена папок:
dataset = ImageFolder('/content/drive/MyDrive/flowers'. transform=prepare_imgs)
dataset.imgs[2]

('/content/drive/MyDrive/flowers/daisy/10172379554_b296050f82_n.jpg', 0)

class ValueMeter(object):
    """
    Вспомогательный класс, чтобы отслеживать loss и метрику
    """
    def __init__(self):
        self.sum = 0
        self.total = 0

    def add(self, value, n):
        self.sum += value*n
        self.total += n

    def value(self):
        return self.sum/self.total

def log(mode, epoch, loss_meter, accuracy_meter, best_perf=None):
    """
    Вспомогательная функция, чтобы
    """
    print(
        f"[{mode}] Epoch: {epoch:0.2f}. "
        f"Loss: {loss_meter.value():.2f}. "
        f"Accuracy: {100*accuracy_meter.value():.2f}% ", end="\n")

    if best_perf:
        print(f"[best: {best_perf:0.2f}]%", end="")
```

▼ Сверточная нейросеть с нуля

Вручную прописываем слои

```
model = nn.Sequential(
    nn.Conv2d(in_channels=3, out_channels=32, kernel_size=3, stride=1, padding=1),
    nn.ReLU(),
    nn.Conv2d(32, 64, kernel_size=3, stride=1, padding=1),
    nn.ReLU(),
    nn.MaxPool2d(2, 2), # output: 64 x 16 x 16

    nn.Conv2d(64, 128, kernel_size=3, stride=1, padding=1),
    nn.ReLU(),
    nn.Conv2d(128, 128, kernel_size=3, stride=1, padding=1),
    nn.ReLU(),
    nn.MaxPool2d(2, 2), # output: 128 x 8 x 8
```

```

nn.Conv2d(128, 256, kernel_size=3, stride=1, padding=1),
nn.ReLU(),
nn.Conv2d(256, 256, kernel_size=3, stride=1, padding=1),
nn.ReLU(),
nn.MaxPool2d(2, 2), # output: 256 x 4 x 4

nn.Flatten(),
nn.Linear(256*28*28, 1024),
nn.ReLU(),
nn.Linear(1024, 512),
nn.ReLU(),
nn.Linear(512, 5))
model.to(device) # отправляем модель на девайс (GPU)

Sequential(
  (0): Conv2d(3, 32, kernel_size=(3, 3), stride=(1, 1), padding=(1, 1))
  (1): ReLU()
  (2): Conv2d(32, 64, kernel_size=(3, 3), stride=(1, 1), padding=(1, 1))
  (3): ReLU()
  (4): MaxPool2d(kernel_size=2, stride=2, padding=0, dilation=1, ceil_mode=False)
  (5): Conv2d(64, 128, kernel_size=(3, 3), stride=(1, 1), padding=(1, 1))
  (6): ReLU()
  (7): Conv2d(128, 128, kernel_size=(3, 3), stride=(1, 1), padding=(1, 1))
  (8): ReLU()
  (9): MaxPool2d(kernel_size=2, stride=2, padding=0, dilation=1, ceil_mode=False)
  (10): Conv2d(128, 256, kernel_size=(3, 3), stride=(1, 1), padding=(1, 1))
  (11): ReLU()
  (12): Conv2d(256, 256, kernel_size=(3, 3), stride=(1, 1), padding=(1, 1))
  (13): ReLU()
  (14): MaxPool2d(kernel_size=2, stride=2, padding=0, dilation=1, ceil_mode=False)
  (15): Flatten(start_dim=1, end_dim=-1)
  (16): Linear(in_features=200704, out_features=1024, bias=True)
  (17): ReLU()
  (18): Linear(in_features=1024, out_features=512, bias=True)
  (19): ReLU()
  (20): Linear(in_features=512, out_features=5, bias=True)
)
```

Задаем гиперпараметры для обучения:

Задаем параметры и функцию для обучения.

Разбиваем датасет на train/validation

```

batch_size = 32 # размер батча
optimizer = torch.optim.Adam(params = model.parameters()) # алгоритм оптимизации
lr = 0.001 # learning rate
```

Разбиваем датасет на train и validation

Задаем dataloader'ы - объекты для итеративной загрузки данных и лейблов для обучения

```
train_set, val_set = torch.utils.data.random_split(dataset, [len(dataset)-1000, 1000])
print('Размер обучающего и валидационного датасета: ', len(train_set), len(val_set))
loaders = {'training': DataLoader(train_set, batch_size, pin_memory=True, num_workers=2, sh
        'validation': DataLoader(val_set, batch_size, pin_memory=True, num_workers=2, shu
```

Размер обучающего и валидационного датасета: 3317 1000

Функция для подсчета Accuracy

```
def accuracy(outputs, labels):
    _, preds = torch.max(outputs, dim=1)
    return torch.tensor(torch.sum(preds == labels).item() / len(preds))
```

Функция для обучения и валидации модели

```
def trainval(model, loaders, optimizer, epochs=10):
    """
    model: модель, которую собираемся обучать
    loaders: dict с dataloader'ами для обучения и валидации
    optimizer: оптимизатор
    epochs: число обучающих эпох (сколько раз пройдемся по всему датасету)
    """

    loss_meter = {'training': ValueMeter(), 'validation': ValueMeter()}
    accuracy_meter = {'training': ValueMeter(), 'validation': ValueMeter()}

    loss_track = {'training': [], 'validation': []}
    accuracy_track = {'training': [], 'validation': []}

    for epoch in range(epochs): # итерации по эпохам
        for mode in ['training', 'validation']: # обучение - валидация
            # считаем градиент только при обучении:
            with torch.set_grad_enabled(mode == 'training'):
                # в зависимости от фазы переводим модель в нужный режим:
                model.train() if mode == 'training' else model.eval()
                for imgs, labels in tqdm(loaders[mode]):
                    imgs = imgs.to(device) # отправляем тензор на GPU
                    labels = labels.to(device)
                    bs = labels.shape[0] # размер батча (отличается для последнего батча

                    preds = model(imgs) # forward pass - прогоняем тензор с картинками чер
                    loss = F.cross_entropy(preds, labels) # считаем функцию потерь
                    acc = accuracy(preds, labels) # считаем метрику

                    # храним loss и accuracy для батча
                    loss_meter[mode].add(loss.item(), bs)
                    accuracy_meter[mode].add(acc, bs)

                # если мы в фазе обучения
                if mode == 'training':
```

```

optimizer.zero_grad() # обнуляем прошлый градиент
loss.backward() # делаем backward pass (считаем градиент)
optimizer.step() # обновляем веса
# в конце фазы выводим значения loss и accuracy
log(mode, epoch, loss_meter[mode], accuracy_meter[mode])

# сохраняем результаты по всем эпохам
loss_track[mode].append(loss_meter[mode].value())
accuracy_track[mode].append(accuracy_meter[mode].value())
return loss_track, accuracy_track

```

▼ Обучаем базовую модель

Проверим загрузку видеокарты, прежде чем запустить обучение:

```
!nvidia-smi
```

Fri Dec 17 09:19:13 2021

NVIDIA-SMI 495.44			Driver Version: 460.32.03			CUDA Version: 11.2			

GPU	Name		Persistence-M		Bus-Id	Disp.A	Volatile	Uncorr.	ECC
Fan	Temp	Perf	Pwr:Usage/Cap		Memory-Usage		GPU-Util	Compute M.	MIG M.
=====									
0	Tesla	K80	Off		00000000:00:04.0 Off		0		
N/A	75C	P0	78W / 149W		1321MiB / 11441MiB		0%	Default	N/A

Processes:									
GPU	GI	CI	PID	Type	Process name			GPU Memory	
	ID	ID						Usage	
=====									
No running processes found									

Запускаем обучение на 10 эпох

```
loss_track, accuracy_track = trainval(model, loaders, optimizer, epochs=10)
```

```

100%|██████████| 104/104 [01:17<00:00, 1.35it/s]
[training] Epoch: 0.00. Loss: 1.51. Accuracy: 32.44%
100%|██████████| 32/32 [00:10<00:00, 3.10it/s]
[validation] Epoch: 0.00. Loss: 1.27. Accuracy: 43.00%
100%|██████████| 104/104 [01:16<00:00, 1.36it/s]
[training] Epoch: 1.00. Loss: 1.36. Accuracy: 39.95%
100%|██████████| 32/32 [00:11<00:00, 2.91it/s]
[validation] Epoch: 1.00. Loss: 1.19. Accuracy: 45.65%
100%|██████████| 104/104 [01:16<00:00, 1.37it/s]
[training] Epoch: 2.00. Loss: 1.28. Accuracy: 44.30%

```

```

100%|██████████| 32/32 [00:10<00:00, 3.06it/s]
[validation] Epoch: 2.00. Loss: 1.15. Accuracy: 49.03%
100%|██████████| 104/104 [01:15<00:00, 1.37it/s]
[training] Epoch: 3.00. Loss: 1.21. Accuracy: 48.32%
100%|██████████| 32/32 [00:10<00:00, 2.98it/s]
[validation] Epoch: 3.00. Loss: 1.14. Accuracy: 50.27%
100%|██████████| 104/104 [01:16<00:00, 1.37it/s]
[training] Epoch: 4.00. Loss: 1.13. Accuracy: 52.66%
100%|██████████| 32/32 [00:10<00:00, 3.00it/s]
[validation] Epoch: 4.00. Loss: 1.12. Accuracy: 52.76%
100%|██████████| 104/104 [01:15<00:00, 1.37it/s]
[training] Epoch: 5.00. Loss: 1.03. Accuracy: 57.30%
100%|██████████| 32/32 [00:10<00:00, 3.03it/s]
[validation] Epoch: 5.00. Loss: 1.17. Accuracy: 54.43%
100%|██████████| 104/104 [01:16<00:00, 1.37it/s]
[training] Epoch: 6.00. Loss: 0.93. Accuracy: 61.75%
100%|██████████| 32/32 [00:10<00:00, 3.05it/s]
[validation] Epoch: 6.00. Loss: 1.24. Accuracy: 55.36%
100%|██████████| 104/104 [01:16<00:00, 1.36it/s]
[training] Epoch: 7.00. Loss: 0.84. Accuracy: 65.76%
100%|██████████| 32/32 [00:09<00:00, 3.23it/s]
[validation] Epoch: 7.00. Loss: 1.36. Accuracy: 56.05%
100%|██████████| 104/104 [01:16<00:00, 1.36it/s]
[training] Epoch: 8.00. Loss: 0.76. Accuracy: 69.19%
100%|██████████| 32/32 [00:10<00:00, 2.99it/s]
[validation] Epoch: 8.00. Loss: 1.55. Accuracy: 56.31%
100%|██████████| 104/104 [01:16<00:00, 1.37it/s]
[training] Epoch: 9.00. Loss: 0.69. Accuracy: 71.95%
100%|██████████| 32/32 [00:10<00:00, 3.09it/s][validation] Epoch: 9.00. Loss: 1.75.

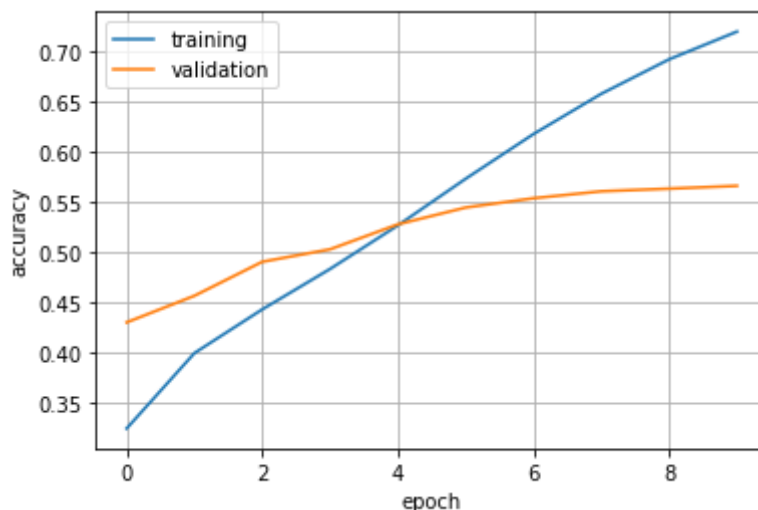
```

```

from matplotlib import pyplot as plt
%matplotlib inline
plt.plot(accuracy_track['training'], label='training')
plt.plot(accuracy_track['validation'], label='validation')
plt.ylabel('accuracy')
plt.xlabel('epoch')
plt.grid()
plt.legend()

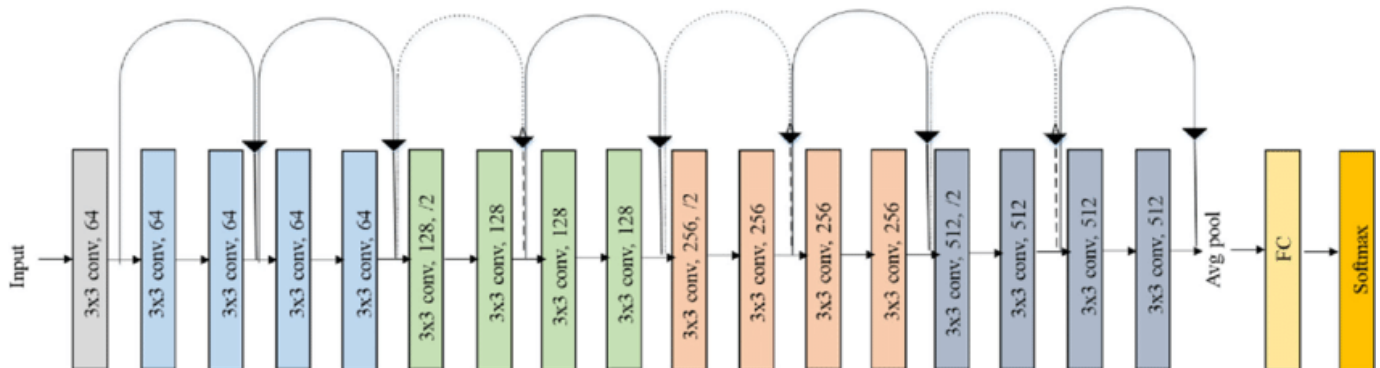
```

<matplotlib.legend.Legend at 0x7f9251313e10>



▼ Fine-tuning предобученной модели

Теперь попробуем поработать с предобученной сетью ResNet-18



▼ Практическое задание

В практическом задании необходимо обучить еще одну сверточную архитектуру для задач классификации цветов.

В выбранной Вами архитектуре также необходимо разобраться с основными её параметрами и принципами работы.

Посмотрите как использовать [модели в PyTorch](#), выберите одну и используя transfer learning до-обучите модель на классификацию цветов. Чтобы это сделать замените ____ в ячейках ниже на работающий код.

```
# Выберите модель из списка доступных в PyTorch моделей
# Не забудьте указать, что она модель должна быть предобучена!
import torchvision.models as models
model = models.googlenet(pretrained=True)
```

```
def set_parameter_requires_grad(model):
    """
```

```
    Функция для заморозки весов модели
    """
```

```
    for param in model.parameters():
        param.requires_grad = False
```

```
set_parameter_requires_grad(model) # передайте модель в функцию для "заморозки" градиента
```



```
model.fc = nn.Linear(1024, 5)# Меняем последний слой модели
```

```
# Проверим все ли сработало правильно, выведем веса, которые будут обучаться
for name, param in model.named_parameters():
    if param.requires_grad:
        print(name)
```

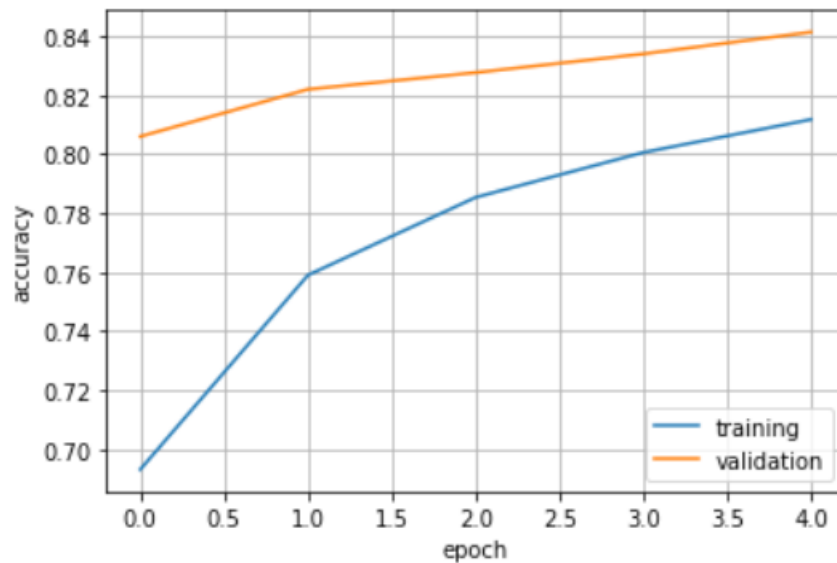
```
fc.weight
fc.bias
```

```
model.to(device) # Отправляем модель на GPU
optimizer = torch.optim.Adam(params = model.parameters()) # алгоритм оптимизации
loss_track, accuracy_track = trainval(model, loaders, optimizer, epochs=5) # запускаем обу
```

```
100%|██████████| 104/104 [00:22<00:00, 4.64it/s]
[training] Epoch: 0.00. Loss: 0.95. Accuracy: 69.31%
100%|██████████| 32/32 [00:08<00:00, 3.92it/s]
[validation] Epoch: 0.00. Loss: 0.63. Accuracy: 80.60%
100%|██████████| 104/104 [00:22<00:00, 4.62it/s]
[training] Epoch: 1.00. Loss: 0.75. Accuracy: 75.90%
100%|██████████| 32/32 [00:07<00:00, 4.40it/s]
[validation] Epoch: 1.00. Loss: 0.55. Accuracy: 82.20%
100%|██████████| 104/104 [00:22<00:00, 4.55it/s]
[training] Epoch: 2.00. Loss: 0.66. Accuracy: 78.53%
100%|██████████| 32/32 [00:07<00:00, 4.50it/s]
[validation] Epoch: 2.00. Loss: 0.52. Accuracy: 82.77%
100%|██████████| 104/104 [00:23<00:00, 4.51it/s]
[training] Epoch: 3.00. Loss: 0.61. Accuracy: 80.06%
100%|██████████| 32/32 [00:06<00:00, 4.59it/s]
[validation] Epoch: 3.00. Loss: 0.49. Accuracy: 83.40%
100%|██████████| 104/104 [00:22<00:00, 4.60it/s]
[training] Epoch: 4.00. Loss: 0.57. Accuracy: 81.18%
100%|██████████| 32/32 [00:07<00:00, 4.53it/s][validation] Epoch: 4.00. Loss: 0.47.
```

```
plt.plot(accuracy_track['training'], label='training')
plt.plot(accuracy_track['validation'], label='validation')
plt.ylabel('accuracy')
plt.xlabel('epoch')
plt.grid()
plt.legend()
```

<matplotlib.legend.Legend at 0x7f923ca60e10>



```
import matplotlib.pyplot as plt
%matplotlib inline
import warnings
warnings.filterwarnings("ignore")

def predict_image(img, model):
    # Преобразование to a batch of 1
    xb = img.unsqueeze(0).to(device)
    # Получение прогнозов от модели
    yb = model(xb)
    # Выбираем индекс с наибольшей вероятностью
    model, preds = torch.max(yb, dim=1)
    # Получение метки класса
    return dataset.classes[preds[0].item()]

for i in range(1,15):
    img, label = val_set[i]
    plt.imshow(img.clip(0,1).permute(1, 2, 0))
    plt.axis('off')
    plt.title('Label: {}, Predicted: {}'.format(dataset.classes[label], predict_image(img, model)))
    plt.show
    print('Label:', dataset.classes[label], ', Predicted:', predict_image(img, model))
```

```
Label: rose , Predicted: dandelion
Label: rose , Predicted: tulip
Label: dandelion , Predicted: dandelion
Label: sunflower , Predicted: sunflower
Label: tulip , Predicted: tulip
Label: rose , Predicted: rose
Label: rose , Predicted: tulip
Label: sunflower , Predicted: sunflower
```

Label: rose ,Predicted: rose
Label: sunflower ,Predicted: sunflower
Label: tulip ,Predicted: tulip
Label: daisy ,Predicted: daisy
Label: tulip ,Predicted: tulip
Label: rose ,Predicted: rose

Label: rose, Predicted: rose



Сохраняем веса модели:

```
weights_fname = '/content/drive/MyDrive/COLAB/weights_fname.pth'  
torch.save(model.state_dict(), weights_fname)
```

Вопросы.

Как работает выбранная вами модель сверточной нейронной сети?
Какие параметры?

В чем основные отличия между сверточной нейронной сетью и
"обычной" полносвязной нейронной сетью?

Что такое transfer learning?

Что такое функция для заморозки весов модели?