

عنوان: تمرین اول یادگیری عمیق

نگارنده: سحر داستانی اوغانی

شماره دانشجویی : ۹۹۱۱۲۱۰۸



دانشگاه صنعتی امیر کبیر (بلی تکنیک تهران)

دانشکده ریاضی و علوم کامپیوتر

بخش اول - دیتاست

معرفي ديتاست

دیتاست Fashion MNIST، متشکل از ۶۰ هزار تصویر grayscale است که هر کدام حاوی ۲۸ × ۲۸ پیکسل از ۱۰ نوع لباس مختلف است. هرنوع از این البسه با یکی از شمارههای ۰ تا ۹ نمایش داده شده است:

٩	٨	٧	۶	۵	۴	٣	٢	١	•	شماره
بوت کوتاه	كيف	کتانی	پیراهن مردانه	صندل	کت	پیراهن زنانه	پليور	شلوار	تاپ/تیشرت	نوع

تصاویر در این دیتاست، سه ویژگی زیر را دارند:

- presegmented هستند. یعنی هر تصویر تنها حاوی یک آیتم است.
 - تمامی تصاویر، مربعهایی ۲۸×۲۸ هستند.
 - تصاوير grayscale هستند.

فراخواني

برای فراخوانی این دیتاست، می توان از کتابخانهی Fashion_mnist در دیتاست keras استفاده کرد و آن را در دو گروه تست و ترین جا داد.

Flattens

ابتدا دیتاست را reshape می کنیم تا یک کانال رنگ داشته باشیم.

هر تصویر در دیتاست، عددهای صحیح بدون علامتی در بازه ی سیاه و سفید یا ۰ تا ۲۵۵ است. بنابراین باید دادهها را نرمالسازی کرد. یعنی بازه ی پیکسل تصاویر grayscale را تا [0,1] پایین آورد. برای این کار، ابتدا باید دادههای integer را به float تبدیل کرد و سپس آنها را بر ۲۵۵ که ماکسیمم مقدار است، تقسیم کرد.

One hot encoding

تابعی به نام to_categorical از کتابخانهی keras.utils وجود دارد که عدد صحیح هر کلاس را به یک عدد باینری تبدیل می کند.

برای موارد بالا، تابعی به نام ()load_dataset نوشته شده است. خروجی این تابع به صورت زیر است:

برای درک بهتر ماهیت دیتاست، مواردی از آن را میتوانید در ادامه در قالب یک تصویر مشاهده کنید:

این تصویر متعلق به دادهی سوم است که تصویر یک پیراهن را نمایش میدهد.

======show_picture======

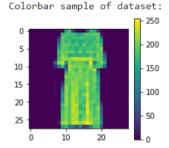


Image (#1902): Which is label number '3', or label 'Dress''



تصاویر روبرو، مجموعهای را نمایش میدهد که دیتاست در خود جای داده است:

بخش دوم - مدل

مدلی که طراحی می کنیم باید دارای دو جنبه ی اصلی باشد:

- feature extraction: که خود دارای دو لایهی convolutional و pooling است.
 - classifier: که عمل پیشبینی را انجام می دهد.

علاوه بر این، طبق تعریف صورت مسئله، مدل باید دارای چهار لایه باشد:

- لايه كانولوشن:

 3×3 در لایهی convolutional از یک feature map که دارای 32 نورون است و یک feature detector با اندازه ی 3×3 در لایه و می کنیم. این feature detector، اندازه ی کرنل را مشخص می کند.

این لایه از 'activation 'linear به جای ReLU استفاده می کند. دلیل آن در ادامه توضیح داده شده است:

تابع ReLU عملکردی دارد که طی آن آستانه را از صفر شروع میکند. ممکن است در طی آموزش، واحدهای ReLU از بین بروند و به اصطلاح بمیرند. این حادثه زمانی اتفاق میافتد که یک گرادیان بزرگ از یک نورون ReLU عبور کند. این عبور کردن باعث می شود وزنها به نحوی update شوند که نورون هرگز بر روی هیچ داده ی دیگری فعال نشود. اگر این اتفاق بیفتد، گرادیان عبوری از واحد پردازشی برای همیشه صفر باقی می ماند. برای جلوگیری از این اتفاق از یک لایه کا Leaky ReLUs استفاده می کنیم. این لایه باعث می شود تابع هرگز صفر نشود ولی دارای شیب منفی باشد.

منبع نكات ذكر شده در رابطه با لايهى Leaky ReLUs و متون انگليسي آن در ادامه آمده است:

https://www.datacamp.com/community/tutorials/convolutional-neural-networks-python

More specifically, you add Leaky ReLUs because they attempt to fix the problem of dying Rectified Linear Units (ReLUs). The ReLU activation function is used a lot in neural network architectures and more specifically in convolutional networks, where it has proven to be more effective than the widely used logistic sigmoid function. As of 2017, this activation function is the most popular one for deep neural networks. The ReLU function allows the activation to be thresholded at zero. However, during the training, ReLU units can "die". This can happen when a large gradient flows through a ReLU neuron: it can cause the weights to update in such a way that the neuron will never activate on any data point again. If this happens, then the gradient flowing through the unit will forever be zero from that point on. Leaky ReLUs attempt to solve this: the function will not be zero but will instead have a small negative slope.

لايهي pooling:

بدست می آوریم. 2×2 بر روی feture map با اندازهی 2×2 بر روی pooled feture map، بدست می آوریم.



- لايه Flatten:

Feature Map

این لایه برای استخراج ویژگی صورت می گیرد.

- لايههاي dense:

این لایهها برای تفسیر ویژگیهای استخراج شده به مدل اضافه میشوند.

برای loss function از تابع برای categorical cross-entropy استفاده کردیم زیرا این تابع برای مسائل چند کلاسه مانند مسئلهی ما، خوب عمل می کند.

خروجی یک مسالهی طبقهبندی چند کلاسه، یک لایه با ۱۰ نود است. ولی دراینجا خروجی، احتمال توزیع یک عکس به هر یک از ۱۰ کلاس است. برای تغییر آن می توان از یک تابع softmax activation در لایه dense بین feature extraction و لایه کلاس است. برای تغییر آن می توان از یک تابع عکس به هر یک از کلاس است. برای تغییر آن می توان از یک تابع عکس به عروجی استفاده کرد. که در اینجا این لایه ۱۰۰ نود دارد.

مدل طراحی شده به شرح زیر است:

```
1 def baseline_cnn_model():
       model = Sequential()
 3
 4
       model.add(Conv2D(32, kernel_size=(3, 3),activation='linear',padding='same',input_shape=(28,28,1)))
 5
      model.add(LeakyReLU(alpha=0.1))
 6
      model.add(MaxPooling2D((2, 2),padding='same'))
 7
 8
      model.add(Flatten())
9
10
      model.add(Dense(128, activation='linear'))
11
       model.add(LeakyReLU(alpha=0.1))
12
      model.add(Dense(10, activation='softmax'))
13
14
       # compile model
15
       # opt = SGD(1r=0.01, momentum=0.9)
16
       # model.compile(optimizer=opt, loss='categorical_crossentropy', metrics=['accuracy'])
17
       # return model
18
19
       model.compile(optimizer=keras.optimizers.Adam(), loss=keras.losses.categorical_crossentropy, metrics=['accuracy'])
      return model
```

کامپایل مدل به دو شیوه انجام پذیر است.

بخش سوم - ارزیابی

برای این که هر بار ۸۰ درصد دادهها را به دادهی آموزشی و ۲۰ درصد دیگر را به دادهی validation اختصاص دهیم کافی است تعداد فولدهای k-fold CV را ۵ در نظر بگیریم. در این صورت دیتاست به ۵ قسمت تقسیم می شود و هربار یک قسمت یعنی ۲۰ درصد را کنار می گذارد و از ۴ قسمت دیگر یعنی ۸۰ درصد باقی مانده استفاده می کند.

سپس مدل ساخته شده در مرحلهی قبل را بر روی دادهها فیت می *ک*نیم. این عمل را در ۱۰ epoch انجام می دهیم.

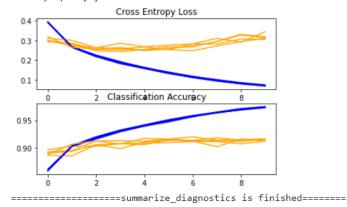
اطلاعات فیت و دقت هربار اجرای این الگوریتم بر روی دیتاست را در متغیری با نامهای histories و acc ذخیره میکنیم. تا در ادامه بتوانیم نمودارهای loss و accuracy را بر رو آنها رسم کنیم.

تغییرات برای مدل ذکر شده در مرحلهی قبل، به شرح زیر است:

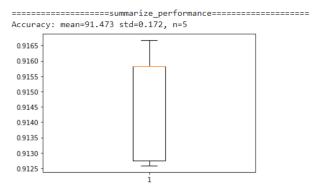
نمودارهای loss و accuracy:

این نمودار مشخص می کند، در پایان fold پنجم، روند نتایج بهبود پیدا کردند. زیرا خطای دادههای آموزش کاهش و دقت آن در طبقهبندی، افزایش پیدا کرده است.

/usr/local/lib/python3.7/dist-packages/ipykernel_launcher.py:12:
 if sys.path[0] == '':



در ادامه نیز شاهد عملکرد مدل بر اساس یک boxplot هستید :همانطور که مشخص است، میانگین مدل مقدار ۹۱٬۴۷۳ و انحراف از معیار آن مقدار ۰٬۱۷۲ را به خود اختصاص داده است.



=======summarize_performance is finished===========

برای جلوگیری از تکرار هر بار مدل در ۱۰ epoch، مدل را در یک فایل final_model.h5 سیو می کنیم و هربار برای استفاده از آن این فایل را load می کنیم.

دقت مدل بر روی دادههای تست به شرح زیر گزارش میشود:

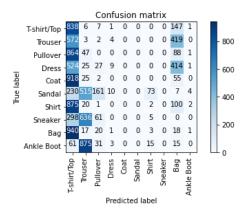
evaluate model on test dataset:

> 91.140

Confusion matrix و Classification Report مدل در ادامه آمده است:

	precision	recall	f1-score	support	
T-shirt/Top	0.20	0.00	0.00	1000	
Trouser	0.05	0.15	0.07	1000	
Pullover	0.00	0.00	0.00	1000	
Dress	0.00	0.00	0.00	1000	
Coat	0.00	0.00	0.00	1000	
Sandal	0.00	0.00	0.00	1000	
Shirt	0.15	0.26	0.19	1000	
Sneaker	0.00	0.00	0.00	1000	
Bag	0.00	0.00	0.00	1000	
Ankle Boot	0.14	0.65	0.23	1000	
accuracy			0.11	10000	
macro avg	0.05	0.11	0.05	10000	
weighted avg	0.05	0.11	0.05	10000	

====Confusion Matrix and Classification Report is finished===



دقت در گزارش طبقهبندی، ۰٫۱۱ گزارش شده است.

بخش چهارم – performance

بررسى افزايش عمق

برای افزایش عمق، می توان لایههای مختلفی را به مدل اضافه کرد. نکتهای که وجود دارد در این است که آیا با افزایش عمق و لایه، باید تعداد فیلترها را نیز افزایش داد؟ آیا انجام همزمان این دو مورد نتیجهی بهتری را بوجود میاورد یا انجام تک تک آنها به صورت جداگانه؟

برای دریافت پاسخ نهایی، پاسخ هر یک را در ادامه پیادهسازی می کنیم.

۱) ابتدا تنها لایهها را افزایش میدهیم. یعنی تعداد فیلترها را عددی ثابت در نظر می گیریم و مقدار تمامی آنها را ۳۲ می گذاریم:

```
1 def baseline_cnn_model():
      model = Sequential()
2
3
      model.add(Conv2D(32, kernel_size=(3, 3),activation='linear',input_shape=(28,28,1),padding='same'))
4
      model.add(LeakyReLU(alpha=0.1))
6
      model.add(MaxPooling2D((2, 2),padding='same'))
      model.add(Conv2D(32, (3, 3), activation='linear',padding='same'))
8
9
      model.add(LeakyReLU(alpha=0.1))
10
      model.add(MaxPooling2D(pool_size=(2, 2),padding='same'))
11
12
      model.add(Conv2D(32, (3, 3), activation='linear',padding='same'))
13
      model.add(LeakvReLU(alpha=0.1))
      model.add(MaxPooling2D(pool_size=(2, 2),padding='same'))
14
15
16
      model.add(Flatten())
17
18
      model.add(Dense(100, activation='linear'))
19
      model.add(LeakyReLU(alpha=0.1))
      model.add(Dense(10, activation='softmax'))
20
21
22
      model.compile(optimizer=keras.optimizers.Adam(), loss=keras.losses.categorical_crossentropy, metrics=['accuracy'])
23
24
      return model
```

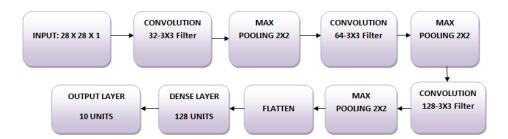
همانطور که مشاهده می کنید، دقت از حدود ۹۱ به ۸۸ کاهش یافته است. پس درواقع افزایش تنهایی لایهها برای بهتر کردن عملکرد مدل، کافی نیست.

٢) حال لايهها را به همراه تعداد فيلترها افزايش مي دهيم.

```
1 def baseline_cnn_model():
       model = Sequential()
 2
 4
       model.add(Conv2D(32, kernel_size=(3, 3),activation='linear',input_shape=(28,28,1),padding='same'))
 5
       model.add(LeakyReLU(alpha=0.1))
 6
       model.add(MaxPooling2D((2, 2),padding='same'))
 8
       model.add(Conv2D(64, (3, 3), activation='linear',padding='same'))
 9
       model.add(LeakvReLU(alpha=0.1))
10
       model.add(MaxPooling2D(pool_size=(2, 2),padding='same'))
11
12
       model.add(Conv2D(128, (3, 3), activation='linear',padding='same'))
13
       model.add(LeakyReLU(alpha=0.1))
14
       model.add(MaxPooling2D(pool_size=(2, 2),padding='same'))
15
16
       model.add(Flatten())
17
18
       model.add(Dense(128, activation='linear'))
19
       model.add(LeakyReLU(alpha=0.1))
20
       model.add(Dense(10, activation='softmax'))
21
22
       model.compile(optimizer=keras.optimizers.Adam(), loss=keras.losses.categorical_crossentropy, metrics=['accuracy'])
23
24
       return model
```

نتیجه نشان می دهد که دقت از ۹۱ به ۹۲ افزایش یافته است. درواقع زمانی افزایش لایهها، عملکرد مدل را بهتر می کند که تعداد فیلترها را نیز برای شناسایی ویژگیها افزایش دهیم. موضوع ذکر شده در مقالهی زیر مورد بررسی واقع شده است. نتیجه ی آن بیان می کند که استخراج بیشتر feature نیز باعث بهتر شدن عملکرد مدل می گردد. این مقاله را می توانید از اینجا دانلود کنید. Snoek, J., Larochelle, H., & Adams, R. P. (2012). Practical Bayesian Optimization of Machine . Learning Algorithms. In NIPS (pp. 2951–2959)

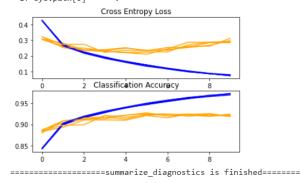
روند افزایش لایه در این مرحله به شرح زیر است:



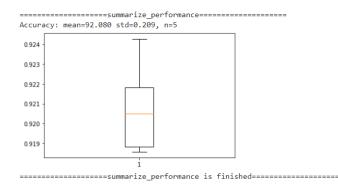
بهتر شدن عملکرد مدل، نه تنها در نتایج accuracy قابل مشاهده است، بلکه در نمودار loss و accuracy نیز مشخص است:

------summarize_diagnostics------/usr/local/lib/python3.7/dist-packages/ipykernel_launcher.py:6:

/usr/local/lib/python3.7/dist-packages/ipykernel_launcher.py:12:
 if sys.path[0] == '':



همچنین می توانید تغییرات box plot را نیز در ادامه مشاهده کنید:



پس از ذخیرهی مدل و پیادهسازی آن بر روی دادههای تست، نتیجه به شرح زیر گزارش می شود. این نتیجه در مقابل نتیجهی مدل تک لایه بر روی دادههای تست ۹۱٬۱۴۰ بود.

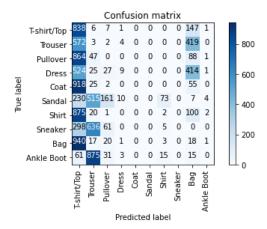
evaluate model on test dataset:

> 91.320

Confusion matrix و Classification Report مدل در ادامه آمده است:

	precision	recall	f1-score	support
T-shirt/Top	0.14	0.84	0.24	1000
Trouser	0.00	0.00	0.00	1000
Pullover Dress	0.00 0.32	0.00 0.01	0.00 0.02	1000 1000
Coat	0.00	0.00	0.00	1000
Sandal Shirt	0.00 0.02	0.00 0.00	0.00 0.00	1000 1000
Sneaker	0.00	0.00	0.00 0.02	1000
Bag Ankle Boot	0.01 0.00	0.00	0.00	1000 1000
accuracy			0.09	10000
macro avg	0.05	0.09	0.03	10000
weighted avg	0.05	0.09	0.03	10000

====Confusion Matrix and Classification Report is finished===



بررسى افزودن dropout

معمولا لایهی dropout زمانی به مدل اضافه می شود که بخواهیم با مشکل overfitting مقابله کنیم. عملکرد آن برای مقابله با این مشکل، بدین صورت است که در ابتدا، کسری از نورونها را به صورت رندوم خاموش می کند و مانع از اجرای آنها در زمان آموزش می شود. با این کار، وابستگی به دادههای آموزش را کم می کند و مانع می شود که شبکه برخی از دادههای آموزشی را حفظ کند. تعداد و مقدار کسر معرفی شده توسط یک hyperparameter مشخص می شود که می تواند مطابق با آن تنظیم یا عسود.

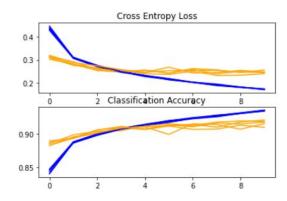
ابتدا dropout را به مدلی اضافه می کنیم که دارا یک لایهی کانولوشن و یک لایهی پولینگ است.

```
1 def baseline cnn model():
2
      model = Sequential()
3
4
      model.add(Conv2D(32, kernel_size=(3, 3),activation='linear',padding='same',input_shape=(28,28,1)))
5
      model.add(LeakyReLU(alpha=0.1))
6
      model.add(MaxPooling2D((2, 2),padding='same'))
7
      model.add(Dropout(0.25))
8
9
      model.add(Flatten())
10
11
      model.add(Dense(128, activation='linear'))
12
      model.add(LeakyReLU(alpha=0.1))
13
      model.add(Dropout(0.3))
14
      model.add(Dense(10, activation='softmax'))
15
16
17
      model.compile(optimizer=keras.optimizers.Adam(), loss=keras.losses.categorical_crossentropy, metrics=['accuracy'])
18
      return model
```

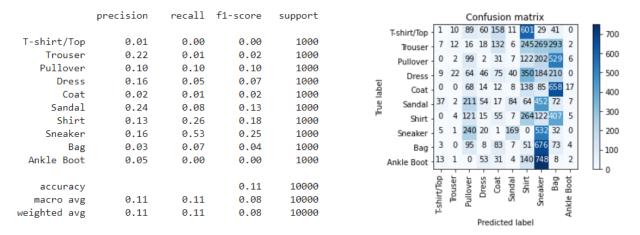
نمودار loss و محت آن بر روی دادههای تست نیز به شرح زیر است:

evaluate model on test dataset:

> 91.140



در ادامه نیز می توانید شاهد نتایج ماتریس آشفتگی و گزارش طبقه بندی باشید:



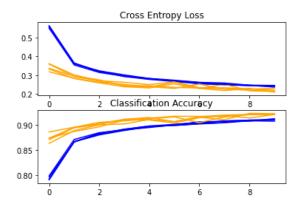
سپس dropout را زمانی اضافه می کنیم، که مدل دارای ۳ لایه کانولوشن و پولینگ باشد.

```
1 def baseline_cnn_model():
2
      model = Sequential()
3
      model.add(Conv2D(32, kernel_size=(3, 3),activation='linear',padding='same',input_shape=(28,28,1)))
4
      model.add(LeakyReLU(alpha=0.1))
      model.add(MaxPooling2D((2, 2),padding='same'))
6
7
      model.add(Dropout(0.25))
8
      model.add(Conv2D(64, (3, 3), activation='linear',padding='same'))
10
      model.add(LeakyReLU(alpha=0.1))
11
      model.add(MaxPooling2D(pool_size=(2, 2),padding='same'))
12
      model.add(Dropout(0.25))
13
14
      model.add(Conv2D(128, (3, 3), activation='linear',padding='same'))
15
      model.add(LeakyReLU(alpha=0.1))
16
      model.add(MaxPooling2D(pool_size=(2, 2),padding='same'))
17
      model.add(Dropout(0.4))
18
19
      model.add(Flatten())
20
      model.add(Dense(128, activation='linear'))
21
22
      model.add(LeakyReLU(alpha=0.1))
23
      model.add(Dropout(0.3))
24
      model.add(Dense(10, activation='softmax'))
25
26
27
      model.compile(optimizer=keras.optimizers.Adam(), loss=keras.losses.categorical_crossentropy, metrics=['accuracy'])
28
      return model
```

نمودار loss و مقت آن بر روی دادههای تست نیز به شرح زیر است:

evaluate model on test dataset:

> 91.450



در ادامه نیز می توانید شاهد نتایج ماتریس آشفتگی و گزارش طبقه بندی باشید:

	precision	recall	f1-score	support	Confusion matrix
					T-shirt/Top 35 18 673 0 0 0 274 0 0 0
T-shirt/Top	0.05	0.04	0.04	1000	Trouser -559 233 183 0 0 0 25 0 0 0 - 700
Trouser	0.09	0.23	0.13	1000	Pullover - 7 78 719 0 0 0 196 0 0 0 - 600
Pullover	0.15	0.72	0.24	1000	Deecs 62 132 708 0 0 0 98 0 0 0
Dress	0.00	0.00	0.00	1000	
Coat	0.00	0.00	0.00	1000	- Coat F - Coat C - A00
Sandal	0.00	0.00	0.00	1000	Sandal 5 632 156 93 0 0 114 0 0 0 0 1 300
Shirt	0.16	0.21	0.18	1000	0 00 0 0 0 0 0
Sneaker	0.00	0.00	0.00	1000	31 Edikel 200
Bag	0.00	0.00	0.00	1000	bdy - 100
Ankle Boot	0.00	0.00	0.00	1000	Ankle Boot - 0 278 367 334 0 0 21 0 0 0
Alikie Boot	0.00	0.00	0.00	1000	/Top . user
			0.40	40000	
accuracy			0.12	10000	Tshir Foull Pull Sa Sa Sa Ankle
macro avg	0.04	0.12	0.06	10000	4
weighted avg	0.04	0.12	0.06	10000	Predicted label

همانطور که مشخص است، عملکرد مدل زمانی بهتر می شود که dropout را به مدلی اضافه کنیم که دارای لایههای بیشتر و فیلترهای بیشتری باشد. این بهبود هم در دقت بر روی دادههای تست مشخص است و هم بر روی دادههای آموزش.

بخش پنجم – Hyperparameter Tuning

یک مدل در یادگیری ماشین، دارای دو پارامتر است:

۱) trainable parameters: این پارامترها توسط الگوریتم در زمان آموزش، یاد گرفته میشوند. برای مثال، میتوان وزنهای

یک شبکه عصبی را پارامترهای قابل آموزش نامید.

hyperparameters (۲ این نوع پارامترها باید قبل از اجرای پروسه، مشخص گردند. برای مثال، نرخ یادگیری یا تعداد

واحدهای لایهی dense، هایپرپارامتر هستند.

هایپرپارامترهایی که می توان در مدل ساخته شده تنظیم کرد، به شرح زیر است:

- نرخ dropout
- تعداد فیلترهای لایههای کانولوشن
- تعداد واحدهای پردازشی لایهی dense
 - تابع فعالیت

تابعی برای تعریف کرنل، سایز آن و معرفی لایههای به شرح زیر میسازیم:

```
1 def build_model(hp):
       model = keras.Sequential([
3
           keras.layers.Conv2D(
               filters=hp.Int('conv_1_filter', min_value = 32, max_value = 128, step = 16),
4
               kernel_size = hp.Choice('conv_1_kernel', values = [3,5]),
 6
               activation = 'relu',
              input_shape = (28, 28, 1)
7
 8
 9
10
          keras.layers.Conv2D(
11
              filters=hp.Int('conv_2_filter', min_value = 32, max_value = 128, step = 16),
12
               kernel_size = hp.Choice('conv_2_kernel', values = [3,5]),
               activation = 'relu'
13
14
15
          keras.layers.Flatten(),
16
17
           keras.layers.Dense(
18
              units=hp.Int('dense_1_units', min_value = 32, max_value = 128, step = 16),
19
               activation = 'relu'
20
21
22
          keras.layers.Dense(10, activation = 'softmax')
23
      ])
24
       model.compile(optimizer=keras.optimizers.Adam(hp.Choice('learning_rate', values=[1e-2, 1e-3])),
25
26
                     loss='sparse_categorical_crossentropy',
27
                     metrics=['accuracy'])
28
      return model
```

سپس با استفاده از ماژول RandomSearch از کتابخانهی kerastuner، بهترین hyperparameter رندوم را پیدا می کنیم. برای این کار تعداد epoch را نیز ۱۰ در نظر گرفتم، منتها پس از ۸ ساعت استفاده از colab GPU، با خطای محدودیت در GPU مواجه شدم.)

نتایج این ۱۰ trial به شرح زیر گزارش شد:

:١

```
1 #Random search to find best hyperparameter
 2 tuner search = RandomSearch(build model,
                      objective = 'val_accuracy',
                      max_trials = 10, directory = 'output', project_name = 'Mnist Fashion')
6 tuner_search.search(train_images, train_labels, epochs=3,validation_split=0.1)
Search: Running Trial #1
                          |Best Value So Far
Hyperparameter
             | Value
conv_1_filter
conv_1_kernel
             96
conv_2_filter
conv_2_kernel
             48
learning_rate
             0.001
Epoch 1/3
Fnoch 2/3
          :============================== ] - 8s 5ms/step - loss: 0.2638 - accuracy: 0.9018 - val_loss: 0.2656 - val_accuracy: 0.9037
1688/1688 [=
Epoch 3/3
```

7:

Best val_accuracy So Far: 0.9156666398048401 Best val_accuracy So Far: 0.906000018119812 Total elapsed time: 00h 01m 55s Total elapsed time: 00h 01m 22s

Search: Running Trial #4 Search: Running Trial #3

|Best Value So Far |Best Value So Far Hyperparameter lValue Hyperparameter l Value conv_1_filter 64 48 conv_1_filter 48 96 conv_1_kernel |3 |3 conv_1_kernel |3 |3 conv_2_filter conv_2_filter 148 1128 1128 164 conv_2_kernel 15 13 conv_2_kernel 13 15 dense_1_units 96 80 dense_1_units 80 48 0.001 learning rate 0.001 0.001 learning_rate 0.001

4: Δ:

Best val_accuracy So Far: 0.9156666398048401 Best val accuracy So Far: 0.9156666398048401

Total elapsed time: 00h 02m 44s

Search: Running Trial #6

Hyperparameter |Best Value So Far conv_1_filter 96 48 conv_1_kernel 13 13 conv_2_filter conv_2_kernel 64 128 13 13 dense_1_units 180 180 learning_rate 0.01 0.001

Total elapsed time: 00h 02m 19s Search: Running Trial #5

Hyperparameter |Best Value So Far |Value conv_1_filter 148 148 conv_1_kernel |5 13 conv_2_filter 80 128 conv_2_kernel |5 13 dense_1_units 1112 80 0.001 0.001 learning_rate

:**Υ** :۶

Trial 7 Complete [00h 00m 24s] val_accuracy: 0.8566666841506958

Best val_accuracy So Far: 0.9156666398048401

Total elapsed time: 00h 03m 36s

Search: Running Trial #8

Hyperparameter |Value |Best Value So Far conv 1 filter 32 48 conv_1_kernel 13 13 1112 1128 conv_2_kernel 13 13 dense 1 units 64 80 learning rate 0.001 0.001

Trial 6 Complete [00h 00m 27s] val_accuracy: 0.8668333292007446

Best val_accuracy So Far: 0.9156666398048401

Total elapsed time: 00h 03m 12s

Search: Running Trial #7

Hyperparameter |Value |Best Value So Far conv_1_filter 148 96 conv_1_kernel 15 13 conv_2_filter 48 128 conv_2_kernel | 5 |3 dense_1_units İ80 1112 0.001 learning_rate 0.01

λ: P:

Trial 9 Complete [00h 00m 25s] val accuracy: 0.909500002861023

Best val_accuracy So Far: 0.9156666398048401

Total elapsed time: 00h 04m 29s

Search: Running Trial #10

|Best Value So Far Hyperparameter |Value conv_1_filter 128 48 conv_1_kernel 15 13 conv 2_filter 1112 128 |3 conv_2_kernel 13 dense_1_units 32 80 0.001 learning_rate 0.01

Trial 8 Complete [00h 00m 27s] val_accuracy: 0.9143333435058594

Best val_accuracy So Far: 0.9156666398048401

Total elapsed time: 00h 04m 04s

Search: Running Trial #9

|Best Value So Far Hyperparameter | Value conv_1_filter 80 48 conv_1_kernel 15 13 conv_2_filter 64 128 conv_2_kernel | 5 |3 dense_1_units 64 80 learning_rate 0.001 0.001

و در نهایت بهترین پارامترها به صورت زیر گزارش شدند:

Trial 10 Complete [00h 00m 27s] val_accuracy: 0.8659999966621399

Best val_accuracy So Far: 0.9156666398048401

Total elapsed time: 00h 04m 57s INFO:tensorflow:Oracle triggered exit

با استفاده از ماژول get_best_models نیز میتوان بهترین hyperparameter را برای مدل دریافت کرد:

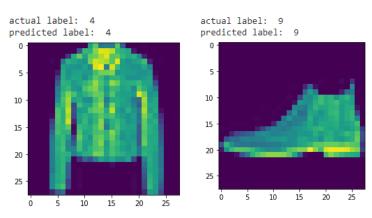
Model: "sequential"

Layer (type)	Output Shape	Param #	
conv2d (Conv2D)	(None, 26, 26, 48)	480	
conv2d_1 (Conv2D)	(None, 24, 24, 128)	55424	
flatten (Flatten)	(None, 73728)	0	
dense (Dense)	(None, 80)	5898320	
dense_1 (Dense)	(None, 10)	810	

Total params: 5,955,034 Trainable params: 5,955,034 Non-trainable params: 0

دادههای آموزش را با مدلی که دارای hyperparameterهای بهتری است فیت میکنیم:

سپس prediction را برای اطمینان از صحت مدل طراحی شده و الگوریتم، انجام میدهیم:



همانطور که مشخص است، در هر دو مورد پاسخ پیشبینی شده با پاسخ اصلی همسان است.

- https://medium.com/@dipti.rohan.pawar/improving-performance-of-convolutional-neural-network-2ecfe0207de7
- https://www.datacamp.com/community/tutorials/convolutional-neural-networks-
 python
- https://nayakpplaban.medium.com/automatic-hyperparameter-tuning-with-keras-tuner-and-tensorflow-2-0-be709cc3d259
- https://machinelearningmastery.com/how-to-develop-a-cnn-from-scratch-for-fashion-mnist-clothing-
 - classification/#:~:text=The%20Fashion%2DMNIST%20dataset%20is,shirts%2C%20dresse
 s%2C%20and%20more