

به نام خدا



دانشگاه صنعتی خواجه نصیرالدین طوسی

دانشكده برق

مبانی هوشند سازی

گزارش تمرین شماره 2

سجادرجبی باغستان 40005393

استاد: جناب دکتر مهدی علیاری

بهمن 1403

فهرست مطالب

شماره صفحه		عنوان
3		سوالات
3		سوال اول
3		1
3		2
5		سوال دوم
20		سوال سوم
23		سوال چهارم

سوالات

سوال اول

.1

حذف اطلاعات مهم توسط ReLU:

فعال ساز ReLU ممکن است تمام مقادیر منفی را به صفر تبدیل کند. در نتیجه، اگر اطلاعات مهمی در مقادیر منفی باشد، این اطلاعات از دست می روند. این می تواند باعث شود که مدل عملکرد بهینه ای نداشته باشد.

اعوجاج خروجی سیگموید:

خروجی سیگموید با فرض اینکه ورودی آن میتواند مقادیر مثبت و منفی باشد طراحی شده است. اگر ورودی سیگموید تنها غیرمنفی باشد (به دلیل ReLU در لایه قبلی)، احتمال تولید شده توسط سیگموید ممکن است به طور غیرطبیعی به سمت 0/1 یا 0 متمایل شود. این میتواند عملکرد مدل را تحت تأثیر قرار دهد.

عدم سازگ<mark>اری</mark> معماری با توابع زیان:

در مسائل طبقهبندی دوکلاسه، معمولاً از تابع زیان باینری کراسانتروپی (BCE) استفاده می شود. این تابع به ورودی سیگموید متکی است که مقادیر متقارن و با توزیع کامل از مثبت و منفی را می گیرد. اگر ورودی سیگموید توسط ReLU محدود به مقادیر غیرمنفی شده باشد، محاسبات احتمال و گرادیان دچار اشکال خواهند شد.

$$grad(ELU) = \begin{cases} 1 & x \ge 0 \\ \alpha e^x & x < 0 \end{cases}$$

در ReLU، اگر ورودی $x \le 0$ باشد، گرادیان صفر است. این بدان معناست که نورونهایی که مقدار ورودی منفی دریافت می کنند، به طور کامل غیرفعال می شوند و در فرآیند یادگیری شرکت نمی کنند. این پدیده که به "مشکل مرگ نورونها" (Dying ReLU Problem) معروف است، می تواند باعث شود بخش قابل توجهی از نورونها در طول آموزش بی اثر شوند.

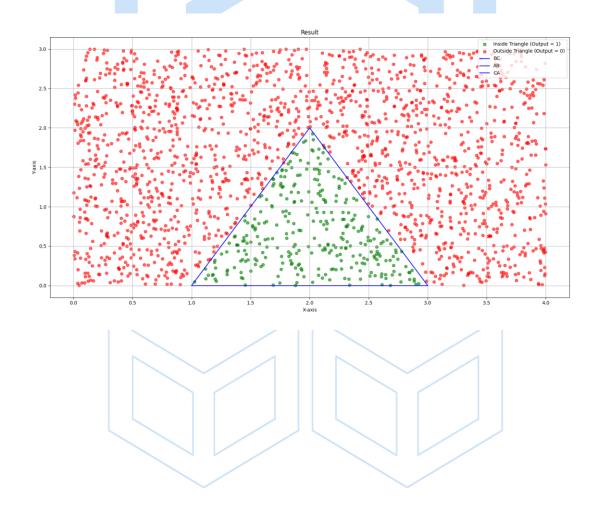
است که هرگز صفر نمی شود. $x \le 0$ است که هرگز صفر نمی شود. $x \le 0$ است که هرگز صفر نمی شود.

(مگر اینکه $\alpha = 0$ باشد). این ویژگی تضمین می کند که نورونها حتی در نواحی منفی همچنان گرادیان غیرصفر دارند و در فرآیند یادگیری مشارکت می کنند.

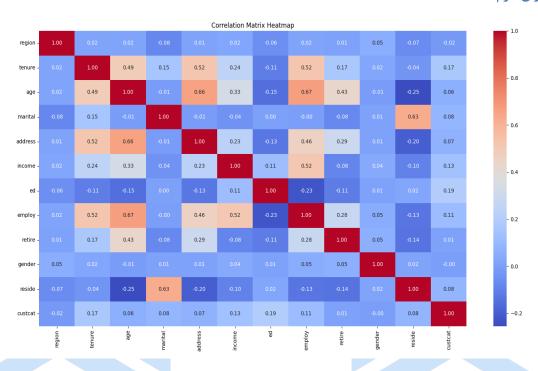
.3

برای این مسئله، یک تایع تعریف میکنیم که سه شرط را بررسی میکنه که در واقع معدلات سه خط هستند .

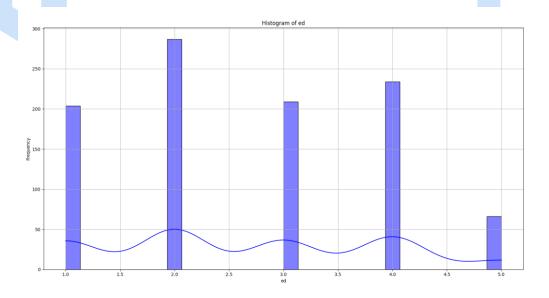
```
condition1 = y >= 0 # Above line BC
condition2 = y <= -2 * x + 6 # Below line AB
condition3 = y <= 2 * x - 2 # Below line CA</pre>
```

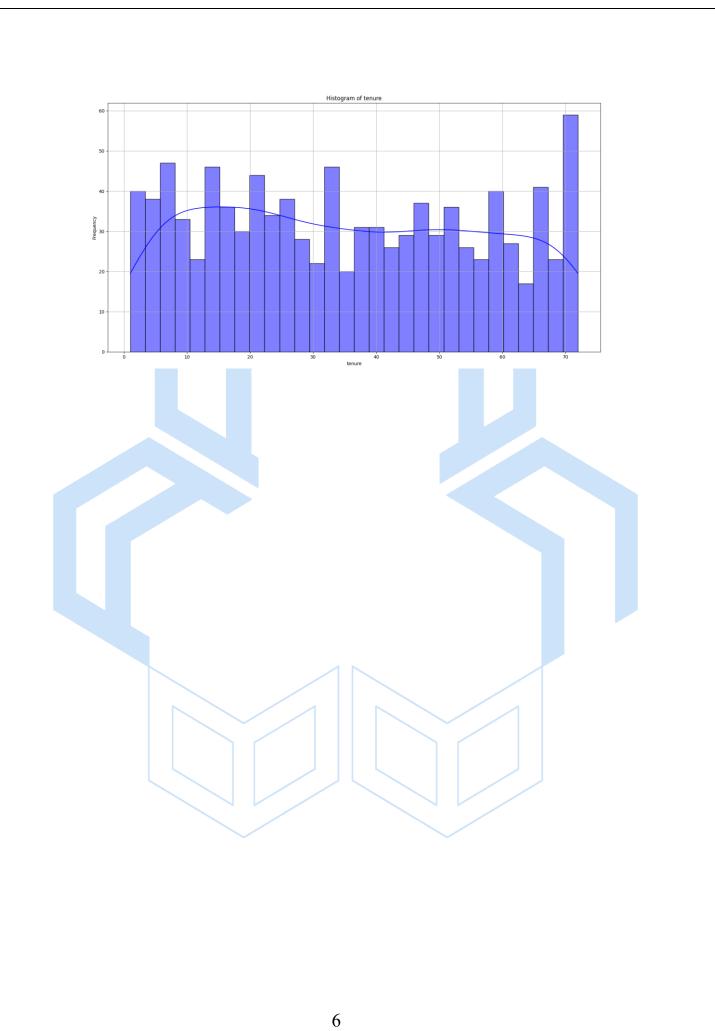


سوال دوم



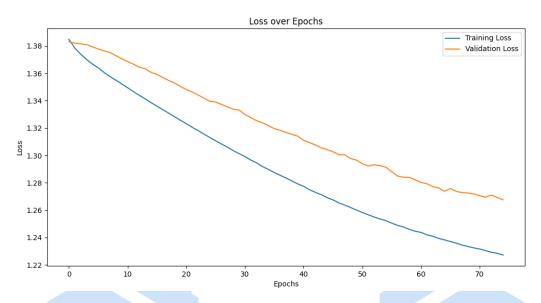
دادههای موجود همبستگی زیادی با تارگت ما یعنی custcat ندارند و بیشترین همبستگی مربوط به داده ed است که برابر با ۰.۱۹ میباشد.





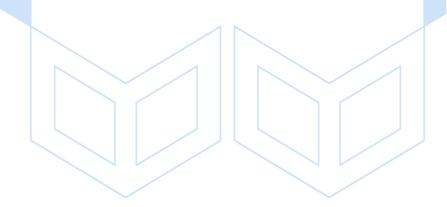
(2.4)

مدل اول با 80 نورون

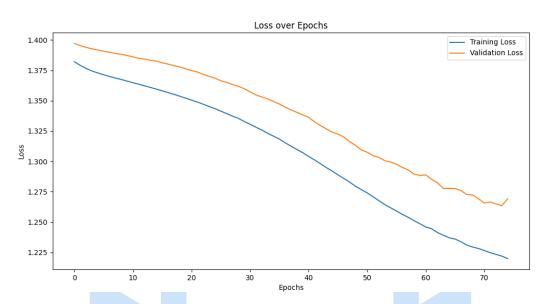


Test Accuracy: 0.38, Test Loss: 1.29

نتیجه به دست آمده(Test Accuracy) تقریبا برای تعداد نورون ها از 10 عدد تا 300 عدد یکسان بود تنها تفاوت اینها هزینه محاسباتی اضافه بود و مقدار Test Accuracy تقریبا بین 0.35 تا 0.41 بود. یکی دیگر از تفاوت تعداد نورون های بالا با تعداد پایین داشت این بود که مقدار loss با سرعت بیشتری کاهش پیدا میکرد ولی به هر حالا در نتیحه تست تاثیری نداشت.

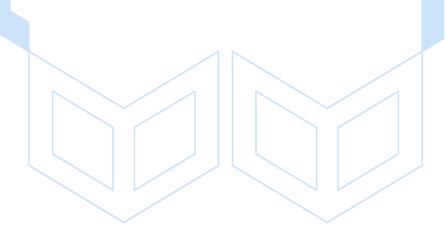


مدل دوم با 100 نورون در لایه اول و 50 نورون در لایه دوم

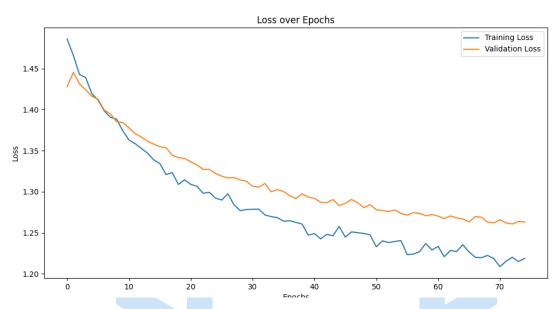


Test Accuracy: 0.38, Test Loss: 1.30

0.35 این تغییر در ساختار شبکه کمک خاصی به نتیجه نکرد و دقیقا مثل شبکه قبلی نتیجه ها حدود 0.35 تا 0.41 است.



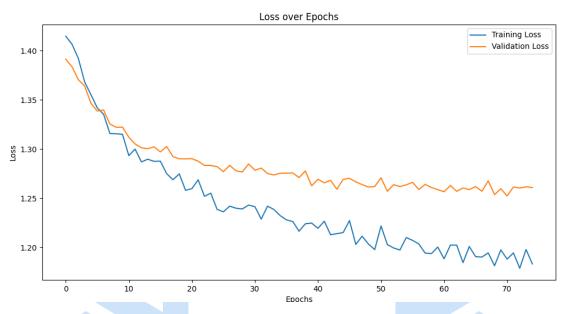
مدل اول با 80 نورون با لایه نرمال سازی



Test Accuracy: 0.39, Test Loss: 1.31

با توجه به نمودار سرعت یادگیری مدل افزایش پیدا کرده که از فواید استفاده از لایه نرمالسازی است. اما این تکنینک اثر خاصی در نتیجه تست نگذاشته است.

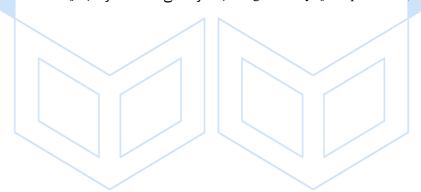
مدل دوم با 100 نورون در لایه اول و 50 نورون در لایه دوم با لایه نرمال سازی



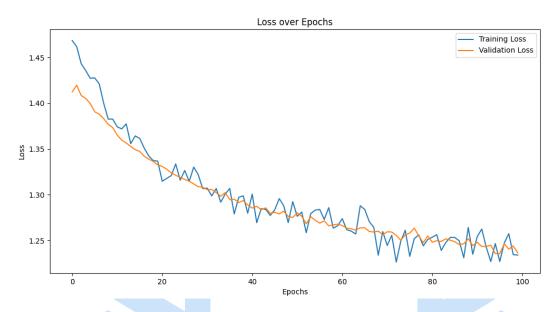
Test Accuracy: 0.38, Test Loss: 1.30

با توجه به نمودار سرعت یادگیری مدل افزایش پیدا کرده که از فواید استفاده از لایه نرمالسازی است. اما این تکنینک اثر خاصی در نتیجه تست نگذاشته است.

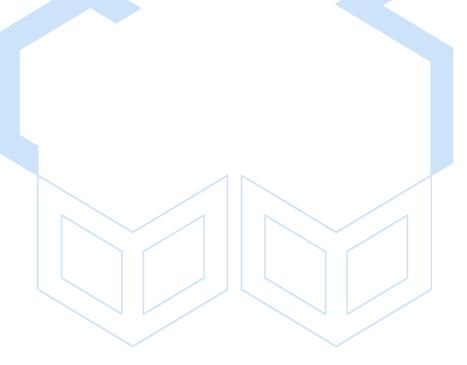
اضافه کردنBatch Normalization اغلب ظرفیت مدل را برای یادگیری پیچیدگیهای بیشتری از دادهها افزایش میدهد. این افزایش ظرفیت می تواند مدل را بیشتر در معرض Overfitting قرار دهد، به خصوص اگر از روشهای منظمسازی (Regularization)مانند Dropout یا Weight Decay به اندازه کافی استفاده نکرده باشید.



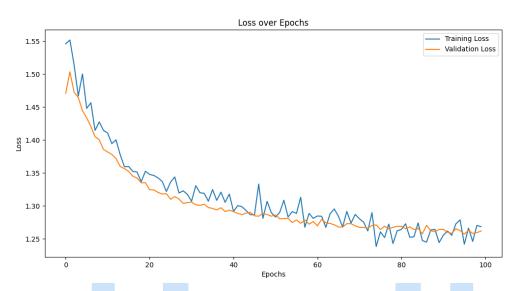
dropout مدل اول با 80 نورون با لایه نرمال سازی و



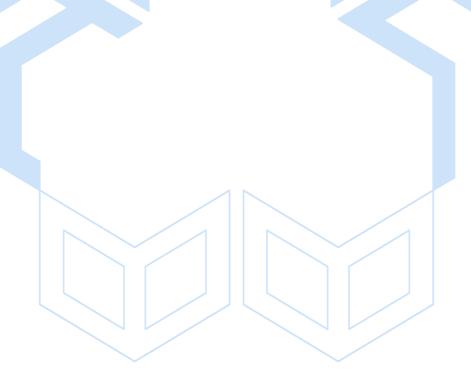
Test Accuracy: 0.39, Test Loss: 1.30



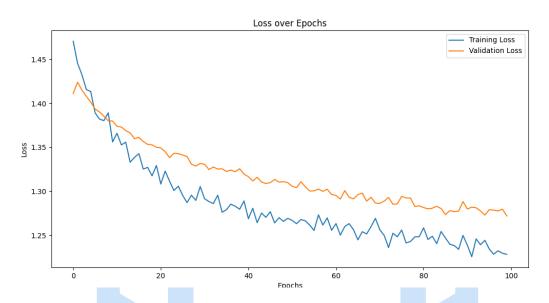
dropout مدل دوم با 100 نورون در لایه اول و 50 نورون در لایه دوم با 100 نورون در لایه اول و



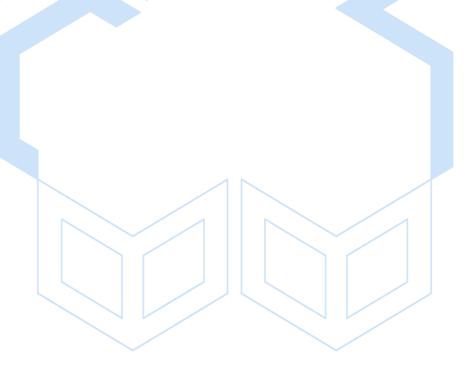
Test Accuracy: 0.38, Test Loss: 1.31



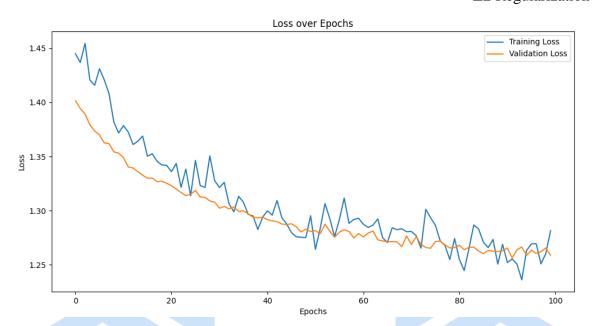
${ m L2}$ Regularization و ${ m dropout}$ و مدل اول با ${ m 80}$ نورون با لایه نرمال سازی و



Test Accuracy: 0.39, Test Loss: 1.30



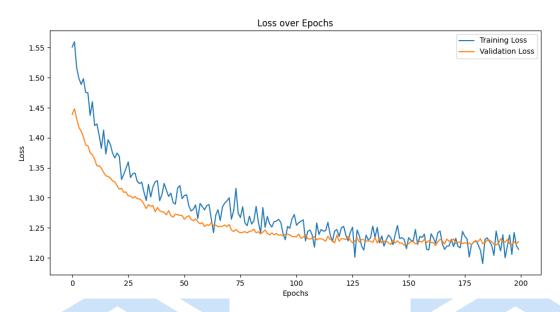
و dropout مدل دوم با لایه نرمال سازی و 50 نورون در لایه دوم با لایه نرمال سازی و 100 L2 Regularization



Test Accuracy: 0.38, Test Loss: 1.31

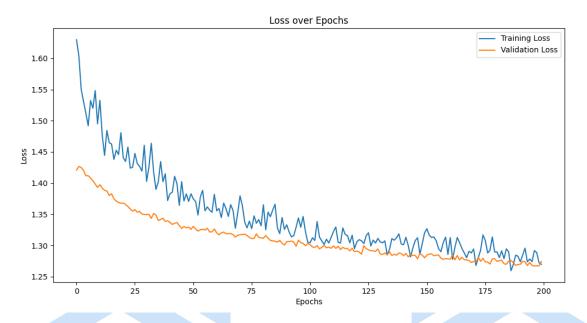
با تشکر.

L2 Regularization و dropout با لایه نرمال سازی و \mathbf{Adam} مدل اول با $\mathbf{80}$ نورون و بهینه سازی



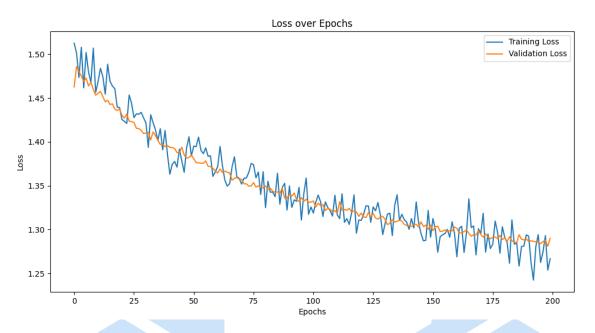
Test Accuracy: 0.38, Test Loss: 1.30

مدل دوم با 100 نورون در لایه اول و 50 نورون در لایه دوم و بهینه ساز Adam با لایه نرمال سازی و dropout

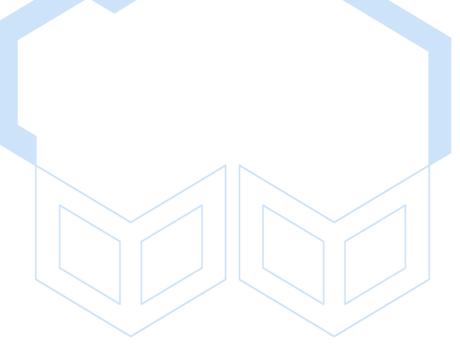


Test Accuracy: 0.34, Test Loss: 1.31

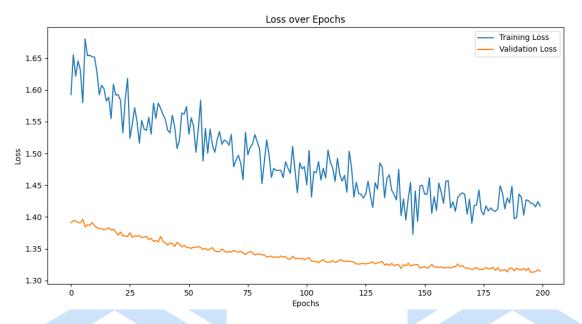
${ m L2}$ Regularization و ${ m dropout}$ مدل اول با ${ m 80}$ نورون و بهینه سازی ${ m Adadelta}$ با لایه نرمال سازی



Test Accuracy: 0.35, Test Loss: 1.34



مدل دوم با 100 نورون در لایه اول و 50 نورون در لایه دوم و بهینه ساز Adadelta با لایه نرمال سازی L2 Regularization و dropout



Test Accuracy: 0.35, Test Loss: 1.33



 ${
m L2}$ Regularization و ${
m dropout}$ مدل اول با ${
m 80}$ نورون و نمرمالساز ${
m SGD}$ با لایه نرمال سازی و

Random Samples: Actual vs Predicted

Sample 1: Actual: 2, Predicted: 2

Sample 2: Actual: 3, Predicted: 3

Sample 3: Actual: 0, Predicted: 2

Sample 5: Actual: 0, Predicted: 0

Sample 6: Actual: 1, Predicted: 0

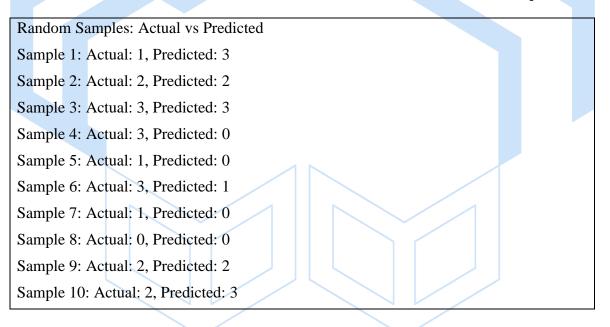
Sample 7: Actual: 2, Predicted: 2

Sample 8: Actual: 0, Predicted: 0

Sample 9: Actual: 1, Predicted: 0

Sample 10: Actual: 2, Predicted: 1

مدل دوم با 100 نورون در لایه اول و 50 نورون در لایه دوم و نرمالساز SGD با لایه نرمال سازی و CD مدل دوم با CD با لایه نرمال سازی و CD با لایه نرمال با نرمال سازی و CD با نرمال سازی و CD با نرمال با نرمال



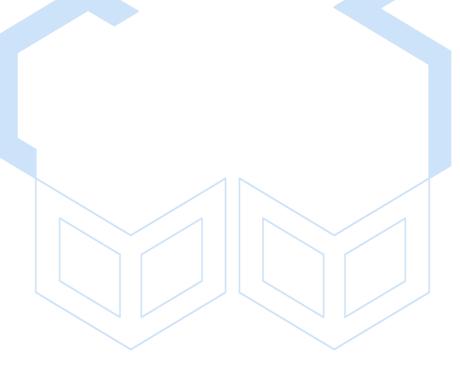
سوال سوم

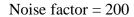
تابع اول ابتدا ابعاد تصویر ورودی را استخراج می کند و سپس یک مقدار مشخص (مانند یک عامل یا آستانه) برای تشخیص سفید یا سیاه بودن هر پیکسل تعریف می کند. سپس مقدار RGB هر پیکسل به صورت جداگانه بررسی شده و شدت کلی نور (total intensity) آن محاسبه می شود. بر اساس آستانه مشخص شده، تعیین می شود که پیکسل مورد نظر سفید یا سیاه است و نتیجه به تصویر باینری جدیدی با نام binary_representationاضافه می شود.

روش جایگزین دیگری برای این کار به این صورت است:

ابتدا تصویر به مقیاس خاکستری (grayscale) تبدیل میشود و به جای مقادیر RGB ، فقط یک مقدار شدت روشنایی برای هر پیکسل ذخیره میشود. سپس ماتریسی به ابعاد تصویر اصلی (به نام binary_img)ایجاد میشود که در آن پیکسلهایی با شدت روشنایی بیشتر از ۷۵ به مقدار prue کمتر از آن به مقدار ralseتغییر داده میشوند. در نهایت، با استفاده از تابع (lastype (np.int8)ین مقادیر به ۱ و تبدیل میشوند.

در تابع دوم برای افزودن نویز به تصویر، می توان شدت نویز را با استفاده از متغیری به نام noise_factor تنظیم کرد. نویز به این صورت تولید می شود که برای هر پیکسل، عددی تصادفی در بازهای بین noise_factor-و roise_factor انتخاب شده و به مقدار RGB آن پیکسل اضافه می شود.







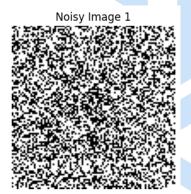


Noisy Image 1

Noise factor = 1000

Matched Clean Image 1

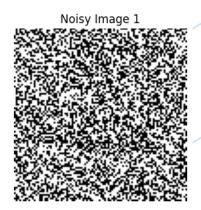




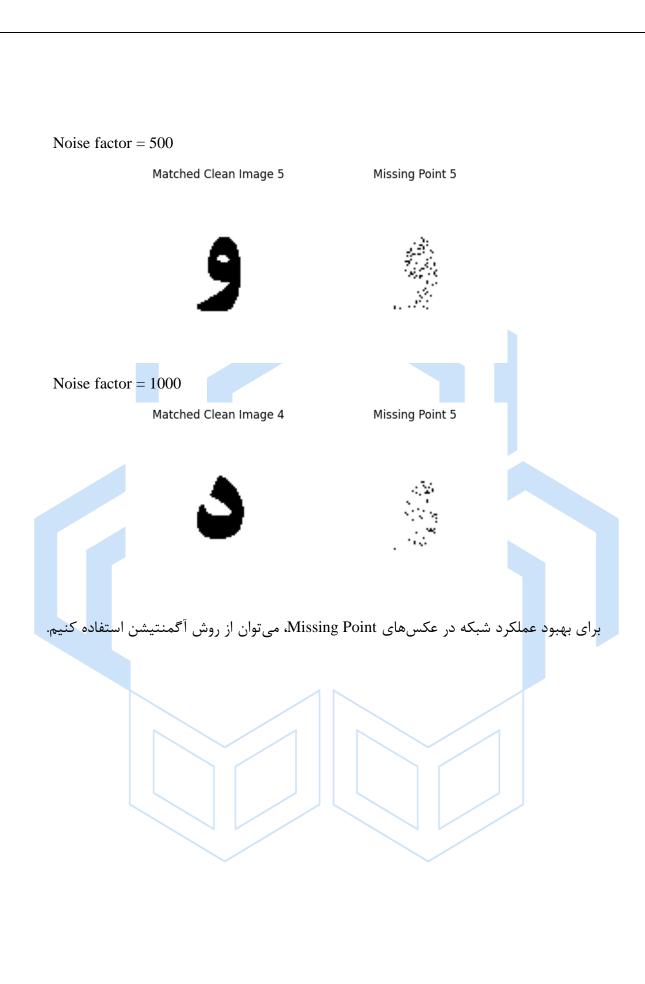
Noise factor = 2000

Matched Clean Image 4

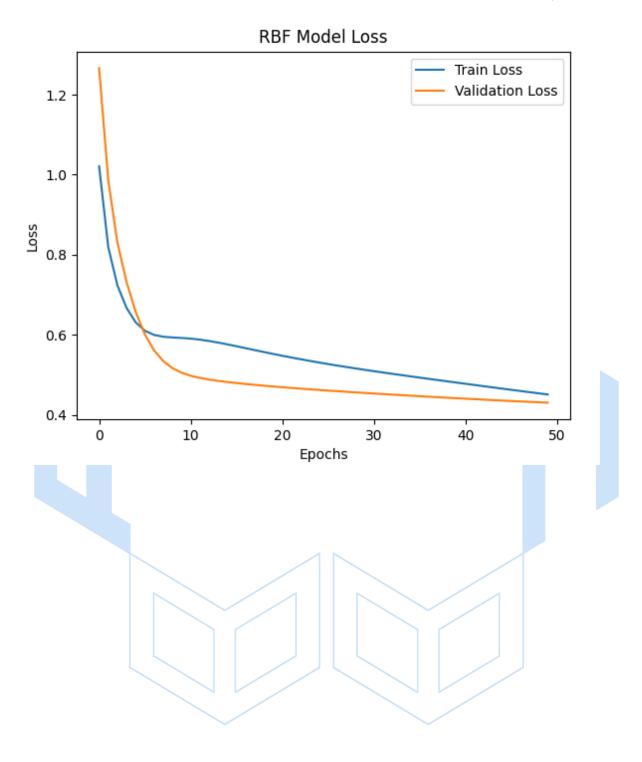


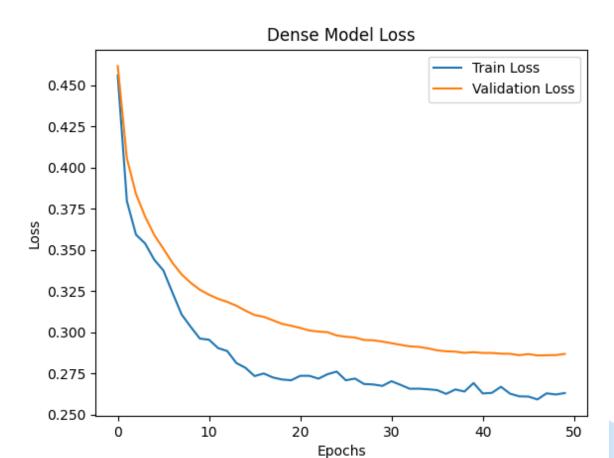


با نویز زیاد گاهی شبکه اشتباه حدس میزنه.



سوال چهارم





مدل Dense در مقایسه با مدل RBF عملکرد بهتری داشته و این موضوع از مقدار کمتر loss در این مدل مشخص است. این تفاوت نشان میدهد که مدل Dense توانایی بیشتری در حل مسئله مورد نظر دارد.

مدل RBF معمولاً زمانی نتایج بهتری ارائه میدهد که دادهها دارای پراکندگی خوشهای باشند. اما در این مسئله، روابط دادهها پیچیده و غیرخطی بوده و با هدف نهایی ارتباطات غیرسادهای دارند. به همین دلیل، مدل Dense با ساختار انعطاف پذیرتر و توانایی بهتر در یادگیری روابط پیچیده، انتخاب مناسب تری برای این مسئله است.