APR 2023 – Fil rouge

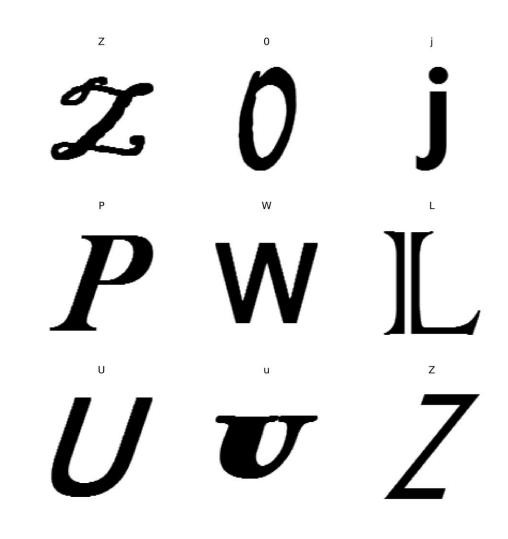
Tom Vaucourt

Sommaire

- 1. Problème sélectionné et solution
- 2. Modèle 1
- 3. Data augmentation et dropout
- 4. Modèle 2
- 5. Modèle 3
- 6. Modèle 4 : optimisation des hyperparamètres
- 7. Prédictions sur de nouvelles données

Problème sélectionné

- + Classification d'images
- + Dataset: Chars74K dataset
 - 62992 images provenant de polices d'écriture
 - 0-9, a-z, A-Z = 62 classes
 - o 128 x 128 pixels



Échantillons du dataset et labels correspondants

Solution

- +Élaboration de réseaux de neurones convolutifs
- +Outils: Kaggle, Nvidia P100
- +Taille des batches : 64 (meilleure utilisation de la mémoire)

Modèle 1 : définition

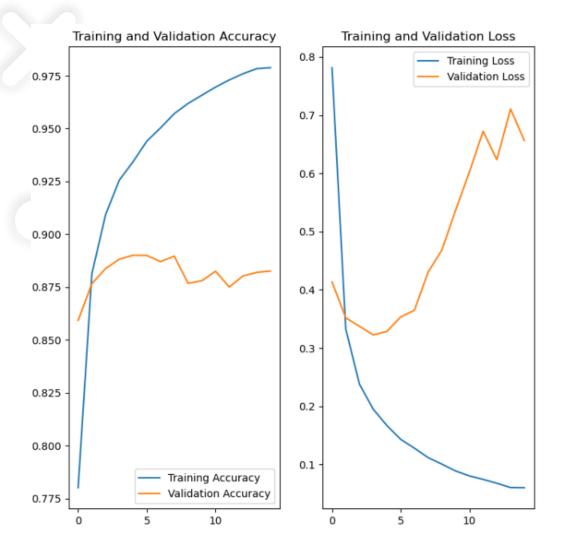
- + Réseau simple inspiré de https://www.tensorflow.org/tutorials/ images/classification
- + Initialement pour des images 180 x 180 donc pas de modifications de kernel_size ou strides
- + Couche de sortie entièrement connectée de 62 neurones

```
model = tf.keras.Sequential([
  tf.keras.layers.Rescaling(1./255),
 tf.keras.layers.Conv2D(32, 3, activation='relu'),
  tf.keras.layers.MaxPooling2D(),
  tf.keras.layers.Conv2D(32, 3, activation='relu'),
  tf.keras.layers.MaxPooling2D(),
  tf.keras.layers.Conv2D(32, 3, activation='relu'),
 tf.keras.layers.MaxPooling2D(),
  tf.keras.layers.Flatten(),
  tf.keras.layers.Dense(128, activation='relu'),
  tf.keras.layers.Dense(num_classes)
```

Modèle 1 : compilation

- + Optimiseur : algorithme d'Adam
 - Descente de gradient stochastique
 - Estimation du moment de premier et second ordre
 - On conserve les paramètres par défaut pour l'instant
- + Loss: SparseCategoricalCrossentropy car les labels sont des entiers
- + Metric : accuracy pour un problème de classification

Modèle 1 : entraînement



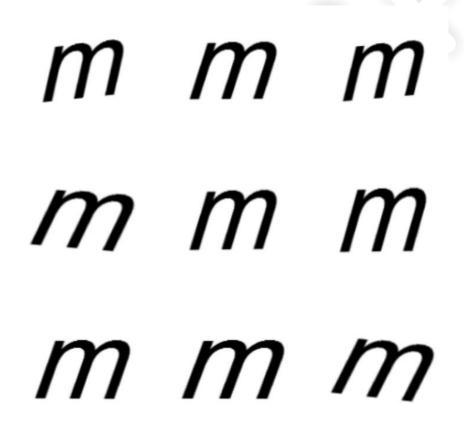
```
history = model.fit(
   train_ds,
   validation_data=val_ds,
   epochs=epochs
)
```

- + On commence par 15 époques (7 mins)
- + On observe du **surapprentissage** à partir de l'époque 5, ce qui est rapide
- + Précision de 89% et perte de 0,33 sur le dataset de validation
- + Comment empêcher ce surapprentissage?

Data augmentation

- + Augmenter la diversité et la taille du jeu de données d'entraînement en appliquant des transformations aléatoires mais réalistes
- + Transformations:
 - o Rotation : 0.02 * 2π rad = 7,2 °
 - Zoom : 10% en largeur ou hauteur car les caractères sont déjà assez normalisées en taille
 - Fill_mode : constant, toutes les valeurs extrapolées sont égales à fill_value = 255 donc du blanc

```
data_augmentation = tf.keras.Sequential(
    [
        tf.keras.layers.RandomRotation(0.02, fill_mode='constant',fill_value=255.0),
        tf.keras.layers.RandomZoom(height_factor=0.1,width_factor=0.1,fill_mode='constant',fill_value=255.0),
    ]
)
```



Effets de l'augmentation des données

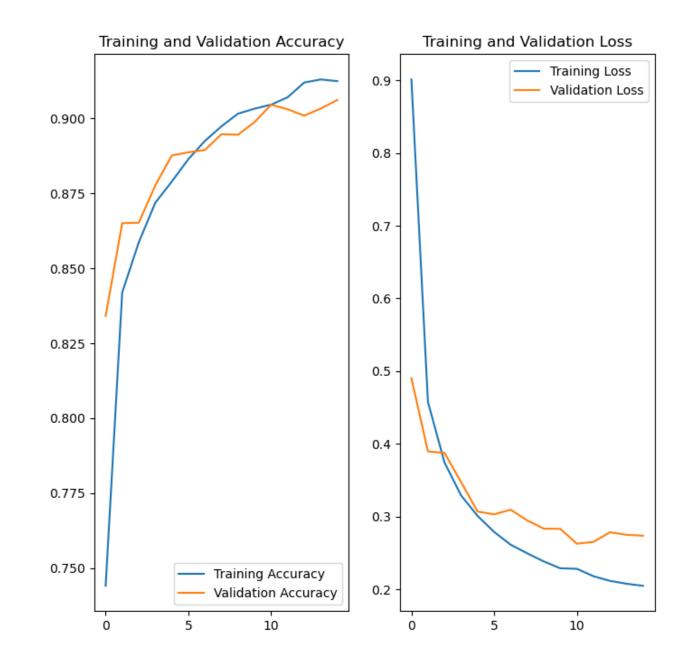
Dropout

tf.keras.layers.Dropout(0.2)

- + Désactiver aléatoirement une fraction des neurones de la couche précédente lors de l'entraînement d'un réseau de neurones
 - o réduire le surapprentissage
 - améliorer la robustesse du modèle en le forçant à apprendre des caractéristiques redondantes et indépendantes
- + On le fixe ici à 20% pour commencer

Modèle 2 = Modèle 1 + data augmentation

- + Toujours 15 époques
- + Convergence après 10 époques
- + Précision de 90% et perte de 0,26 sur le dataset de validation
- + Léger gain mais entraînement 2x plus long



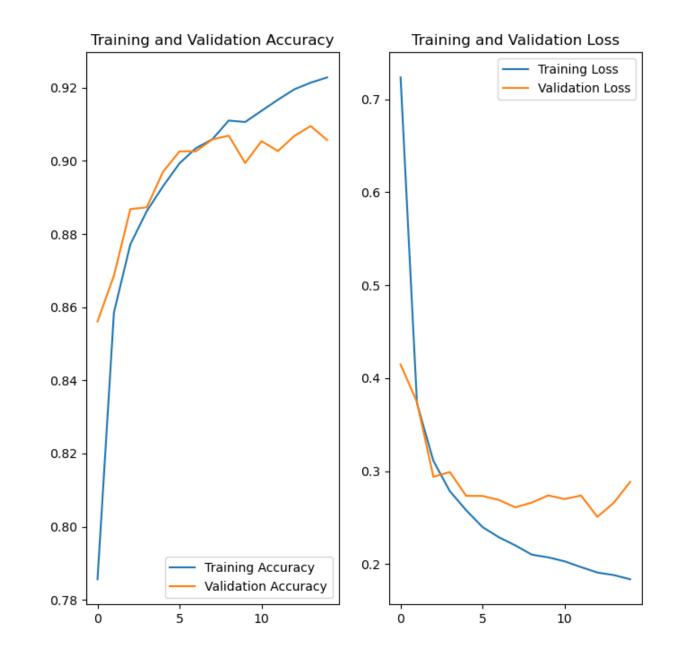
Modèle 3 : définition

- + Réseau simple inspiré de https://www.kaggle.com/code/anuragg upta29/optical-character-recognition-chars74k-dataset
- + Changements : filtres des Conv2D, pool_size des MaxPooling2D
- + Augmentation de la taille de la dernière couche cachée à 310 neurones
- + On augmente le dropout car plus de neurones
- + On garde la data augmentation

```
model_3 = tf.keras.Sequential([
    data_augmentation,
    tf.keras.layers.Rescaling(1./255),
    tf.keras.layers.Conv2D(32, 4, padding='same', activation='relu'),
    tf.keras.layers.MaxPooling2D(pool_size = 4, strides = 2),
    tf.keras.layers.Conv2D(64, 4, padding='same', activation='relu'),
    tf.keras.layers.MaxPooling2D(),
    tf.keras.layers.Conv2D(64, 3, padding='same', activation='relu'),
    tf.keras.layers.MaxPooling2D(pool_size = 4, strides = 2),
    tf.keras.layers.Flatten(),
    tf.keras.layers.Dropout(0.4), #on ajoute également un layer de dropout
    tf.keras.layers.Dense(310, activation='relu'),
    tf.keras.layers.Dense(num_classes, name="outputs")
])
```

Modèle 3

- + Convergence après 10 époques
- + Précision de 91% et perte de 0,25 sur le dataset de validation
- + Léger gain, entraînement d'une durée similaire
- + Ces paramètres semblent plus adaptés, essayons de les optimiser



Modèle 4 : définition

- + On va optimiser les hyperparamètres de ce modèle
 - Nombre de filtres dans les 3 couches Conv2D (16/32 et 16/32/48/64 pour la dernière)
 - Taux de dropout (entre 0,3 et 0,7)
 - Nombre de neurones dans la dernière couche cachée dense (entre 256 et 512 par pas de 32)
- + On doit créer un constructeur que le tuner va appeler

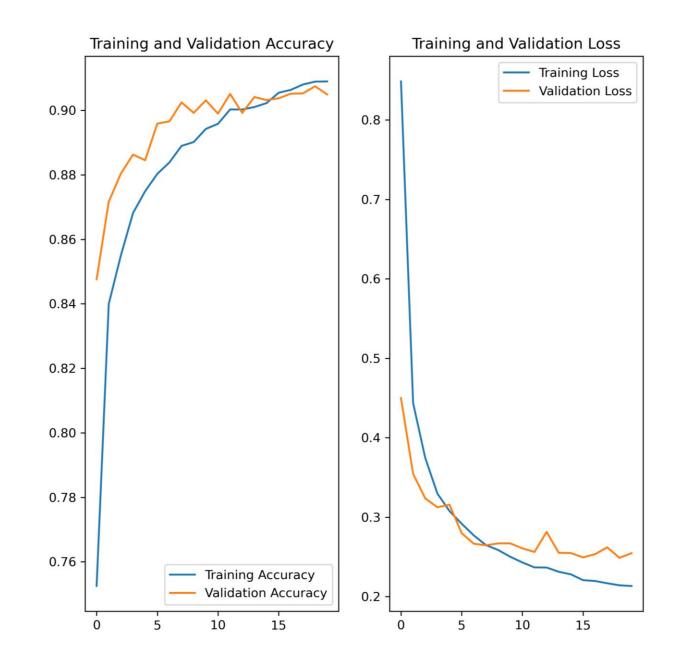
```
def model_builder(hp):
   model = tf.keras.Sequential([
       data_augmentation,
       tf.keras.layers.Rescaling(1./255)])
   hp_filters_1 = hp.Int('filters_hp_1', min_value = 16, max_value = 32, step = 16)
   model.add(tf.keras.layers.Conv2D(hp_filters_1, 4, padding='same', activation='relu'))
   model.add(tf.keras.layers.MaxPooling2D(pool_size = 4, strides = 2))
   hp_filters_2 = hp.Int('filters_hp_2', min_value = 16, max_value = 32, step = 16)
   model.add(tf.keras.layers.Conv2D(hp_filters_2, 4, padding='same', activation='relu'))
   model.add(tf.keras.layers.MaxPooling2D(pool_size = 4,strides = 2))
   hp_filters_3 = hp.Int('filters_hp_3', min_value = 16, max_value = 64, step = 16)
   model.add(tf.keras.layers.Conv2D(hp_filters_3, 4, padding='same', activation='relu'))
   model.add(tf.keras.layers.MaxPooling2D(pool_size = 4,strides = 2))
   model.add(tf.keras.layers.Flatten())
   hp_dropout = hp.Float('dropout', 0.3, 0.7, step=0.1)
   model.add(tf.keras.layers.Dropout(hp_dropout))
   hp_units = hp.Int('units', min_value=256, max_value=512, step=32)
   model.add(tf.keras.layers.Dense(units=hp_units, activation='relu'))
   model.add(tf.keras.layers.Dense(num_classes, name="outputs"))
   model.compile(optimizer=tf.keras.optimizers.Adam(), #learning_rate=hp_learning_rate),
               loss=tf.keras.losses.SparseCategoricalCrossentropy(from_logits=True),
               metrics=['accuracy'])
   return model
```

Optimisation des hyperparamètres

- + On va utiliser le tuner **Hyperband** de la bibliothèque **keras_tuner** pour la rapidité
- + Divise les modèles en brackets. Les modèles les plus performants de chaque bracket sont promus au tour suivant, où ils sont entraînés pour plus d'époques, jusqu'à ce qu'un seul modèle reste.
- + Performance : précision sur le dataset de validation
- + Paramètres:
 - max_epochs : nombre max d'époques d'entraînement pour un seul modèle
 - o factor : réduction du nombre de modèles et époques à chaque nouveau bracket

Modèle 4 : résultats

- + 1h11 de recherche
- + Hyperparamètres:
 - o filters_hp_1:16
 - o filters_hp_2:32
 - filters_hp_3:64
 - o dropout: 0.6
 - o units: 288
- + Précision de 91% et perte de 0,25 sur le dataset de validation
- + On a obtenu un modèle aussi performant que le précédent mais qui converge en 19 époques...
- + Les époques sont cependant plus rapides que le modèle 3, similaires au modèle 2.



Prédictions sur des nouvelles données

- + On utilise MINST et le dataset Alphabet Characters Fonts Dataset (https://www.kaggle.com/datasets/thomasqazwsxedc/alphabet-characters-fonts-dataset)
- + On va essayer de lui faire reconnaître les textes « APR » et « 2023 »
- + On choisit une police au hasard pour chaque lettre dans le Alphabet Characters Fonts Dataset
- + On choisit une police au hasard pour chaque chiffre dans le dataset MINST



