#### Klasyfikacja pojedynczych znaków

Zagadnienie jakie poruszymy w tej sekcji będzie rozpoznawanie cyfr zapisanych pisemem odręcznym.

Rozpoczniemy od załadowania niezbędnych bibliotek. Będziemy używać biblioteki "Mxnet" do trenowania i testowania sieci neuronowej, która posłuży do rozpoznawania odręcznie zapisanych cyfr pochodzących ze zbioru MNIST.

```
[1]: import mxnet as mx
```

## Przygotowanie zbioru danych

Gdy mamy już załadowane niezbędne biblioteki, możemy przejść dalej do przygotowania danych. Rozpoczynamy od pobrania zbioru danych mnist z podziałem na cześć testową oraz terningową.

Wykorzystamy tradycyjną architekturę głębokich sieci neuronowych o nazwie perceptron wielowarstwowy (MLP). Rozpoczynamy od zaimportowania modułu "nn".

```
[3]: from __future__ import print_function from mxnet import gluon from mxnet.gluon import nn from mxnet import autograd as ag
```

## Definicia sieć perceptron wielowarstwowy

Wykorzystamy podejście wielowarstwowy perceptron do rozwiązania tego problemu. Zdefiniujemy siec MLP przy użyciu imperatywnego podejścia MXNet.

MLP składają się z kilku w pełni połączonych warstw. W pełni połączona warstwa (ang. Fully connected) lub w skrócie warstwa FC to taka, w której każdy neuron w warstwie jest połączony z każdym neuronem w poprzedniej warstwie. Z perspektywy algebry liniowej warstwa FC stosuje transformację afiniczną do macierzy wejściowej X o rozmiarze n x m i generuje macierz wyjściową Y o rozmiarze n x k, gdzie k jest liczbą neuronów w warstwie FC. k jest również określane jako ukryty rozmiar. Wyjście Y jest obliczane zgodnie z równaniem Y = W X + b. Warstwa FC ma dwa parametry, których można się nauczyć, macierz wag W o rzomiarze m x k i wektor odchylenia b o rozmiarze m x 1 .

W MLP wyjścia większości warstw FC są podawane do funkcji aktywacji, która stosuje nieliniowość elementową. Ten krok jest krytyczny i daje sieciom neuronowym możliwość klasyfikowania danych wejściowych, które nie są liniowo rozdzielone. Typowe wybory funkcji aktywacji to sigmoid, tanh i rektyfikowana jednostka liniowa (ReLU). W tym przykładzie użyjemy funkcji aktywacji ReLU, która ma kilka pożądanych właściwości i jest zwykle uważana za wybór domyślny.

Poniższy kod deklaruje trzy w pełni połączone warstwy po 128, 64 i 10 neuronów każda. Ostatnia w pełni połączona warstwa często ma swój ukryty rozmiar równy liczbie klas wyjściowych w zestawie danych. Co więcej, te warstwy FC wykorzystują aktywację ReLU do przeprowadzania transformacji ReLU z uwzględnieniem elementów na wyjściu warstwy FC.

W tym celu użyjemy warstwy typu Sequential. To liniowy stos warstw sieci neuronowych. To nic innego jak w pełni połączone warstwy, które zostały omówione powyżej.

```
[4]: # define network
net = nn.Sequential()
with net.name_scope():
    net.add(nn.Dense(128, activation='relu'))
    net.add(nn.Dense(64, activation='relu'))
```

```
net.add(nn.Dense(10))
```

Inicjujemy parametry i optymalizator. Poniższy kod źródłowy inicjalizuje wszystkie parametry otrzymane z parametru dict przy użyciu inicjatora Xavier do trenowania sieci MLP, którą zdefiniowaliśmy powyżej.

Do naszego szkolenia wykorzystamy optymalizator stochastycznego gradientu (SGD). W szczególności będziemy używać mini-partii SGD. Standardowy SGD przetwarza dane o pociągach po jednym przykładzie na raz. W praktyce jest to bardzo powolne i można przyspieszyć proces, przetwarzając przykłady w małych partiach. W takim przypadku nasza wielkość partii będzie wynosić 100, co jest rozsądnym wyborem. Innym parametrem, który tutaj wybieramy, jest szybkość uczenia się, która kontroluje wielkość kroku, jaki optymalizator przyjmuje w poszukiwaniu rozwiązania. Wybierzemy współczynnik uczenia się 0,02. Ustawienia, takie jak wielkość partii i szybkość uczenia się, są zwykle nazywane hiperparametrami. Jakie wartości im nadajemy, mogą mieć ogromny wpływ na wyniki treningowe.

Użyjemy klasy Trainer, aby zastosować optymalizator SGD na zainicjowanych parametrach.

```
[5]: ctx = [mx.gpu()]
  net.initialize(mx.init.Xavier(magnitude=2.24), ctx=ctx)
  trainer = gluon.Trainer(net.collect_params(), 'sgd', {'learning_rate': 0.02})
```

Trenowanie sieci. Zazwyczaj uczenie prowadzi się do zbieżności, co oznacza, że na podstawie danych pociągu nauczyliśmy się dobrego zestawu parametrów modelu (wagi + obciążenia). Na potrzeby tego samouczka przeprowadzimy trening przez 10 epok i zatrzymamy się. Epoka to jedno pełne przejście przez wszystkie dane pociągu.

Szkolenie będzie się odbywało poprzez następujące kroki:

- 1. Zdefiniuj metrykę oceny dokładności na podstawie danych uczących.
- 2. Zapętlaj wejścia dla każdej epoki.
- 3. Przekaż dane wejściowe przez sieć, aby uzyskać dane wyjściowe.
- 4. Straty obliczeniowe z danymi wyjściowymi i etykietą w zakresie rekordu.
- 5. Gradient podpory wewnątrz zasięgu rekordu.
- 6. Zaktualizuj metrykę i parametry oceny za pomocą opadania gradientowego.

Funkcja strat bierze pary (wyjście, etykieta) i oblicza stratę skalarną dla każdej próbki w minipartii. Skalary mierzą odległość każdego wyjścia od etykiety. Istnieje wiele predefiniowanych funkcji straty w gluon.loss. Tutaj używamy softmax\_cross\_entropy\_loss do klasyfikacji cyfr. Obliczymy stratę i wykonamy propagację wsteczną w zakresie szkolenia zdefiniowanym przez autograd.record().

```
[6]: %%time
     epoch = 10
     # Use Accuracy as the evaluation metric.
     metric = mx.metric.Accuracy()
     softmax_cross_entropy_loss = gluon.loss.SoftmaxCrossEntropyLoss()
     for i in range(epoch):
         # Reset the train data iterator.
         train_data.reset()
         # Loop over the train data iterator.
         for batch in train_data:
             # Splits train data into multiple slices along batch axis
             # and copy each slice into a context.
             data = gluon.utils.split_and_load(batch.data[0], ctx_list=ctx, batch_axis=0)
             # Splits train labels into multiple slices along batch_axis
             # and copy each slice into a context.
             label = gluon.utils.split_and_load(batch.label[0], ctx_list=ctx, batch_axis=0)
             outputs = []
             # Inside training scope
             with ag.record():
                 for x, y in zip(data, label):
                     z = net(x)
```

```
# Computes softmax cross entropy loss.
loss = softmax_cross_entropy_loss(z, y)
# Backpropagate the error for one iteration.
loss.backward()
outputs.append(z)
# Updates internal evaluation
metric.update(label, outputs)
# Make one step of parameter update. Trainer needs to know the
# batch size of data to normalize the gradient by 1/batch_size.
trainer.step(batch.data[0].shape[0])
# Gets the evaluation result.
name, acc = metric.get()
# Reset evaluation result to initial state.
metric.reset()
print('training acc at epoch %d: %s=%f'%(i, name, acc))
```

```
training acc at epoch 0: accuracy=0.784200
training acc at epoch 1: accuracy=0.898700
training acc at epoch 2: accuracy=0.914683
training acc at epoch 3: accuracy=0.923750
training acc at epoch 4: accuracy=0.930850
training acc at epoch 5: accuracy=0.937450
training acc at epoch 6: accuracy=0.942100
training acc at epoch 7: accuracy=0.946500
training acc at epoch 8: accuracy=0.950167
training acc at epoch 9: accuracy=0.953883
CPU times: user 16.6 s, sys: 2.77 s, total: 19.3 s
Wall time: 12.4 s
```

## Predykcja

Po zakończeniu powyższego szkolenia możemy ocenić wyszkolony model, uruchamiając predykcje na zestawie danych walidacji. Ponieważ zbiór danych zawiera również etykiety dla wszystkich obrazów testowych, możemy obliczyć metrykę dokładności względem danych walidacyjnych w następujący sposób.

```
[7]: # Use Accuracy as the evaluation metric.
     metric = mx.metric.Accuracy()
     # Reset the validation data iterator.
     val_data.reset()
     # Loop over the validation data iterator.
     for batch in val_data:
         # Splits validation data into multiple slices along batch_axis
         # and copy each slice into a context.
         data = gluon.utils.split_and_load(batch.data[0], ctx_list=ctx, batch_axis=0)
         # Splits validation label into multiple slices along batch_axis
         # and copy each slice into a context.
         label = gluon.utils.split_and_load(batch.label[0], ctx_list=ctx, batch_axis=0)
         outputs = []
         for x in data:
             outputs.append(net(x))
         # Updates internal evaluation
         metric.update(label, outputs)
     print('validation acc: %s=%f'%metric.get())
     assert metric.get()[1] > 0.94
```

validation acc: accuracy=0.952500

Jeśli wszystko poszło dobrze, powinniśmy zobaczyć wartość dokładności około 0.96, co oznacza, że jesteśmy w stanie dokładnie przewidzieć cyfrę w 96% obrazów testowych.

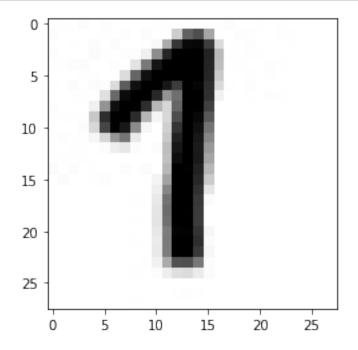
#### Badania z własnym pismem odręcznym

Wykonamy teraz badania z własnym pismem. Poniżej zostaną wyświetlone, wykonane przeze mnie cyfyry. Cyfry zostały wykonane w programie graficznym na komputerze. Są to cyfry zapisane czarnym markerem na białym tle w rodzielczości 28x28 pikseli. Rozpoczynamy od załadowania bibliotek służacych do przygotowania danych.

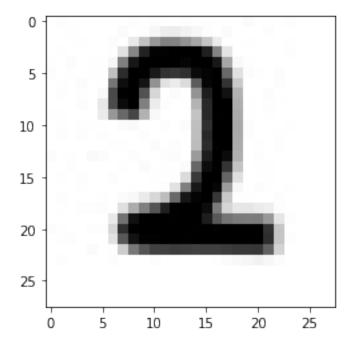
```
[8]: import cv2 as cv import numpy as np import matplotlib.pyplot as plt
```

Następnie ładujemy przygotowane zdjęcia i przekształcamy je do tablicy numpy. Tak przygotowane dane używamy sieci i sprawdzamy rezultat.

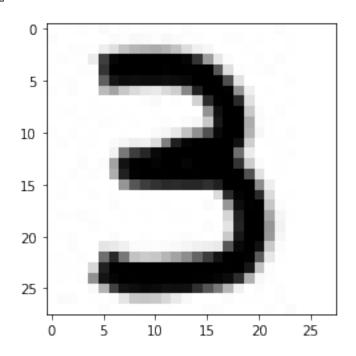
```
[9]: for x in range(1, 6):
    img = cv.imread(f'data/{x}.png')[:, :, 0]
    img = np.invert(np.array([img]))
    plt.imshow(img[0], cmap=plt.cm.binary)
    plt.show()
    img = mx.ndarray.array(img, ctx=mx.gpu(0))
    prediction = net(img).argmax(axis=1).astype('int32').asscalar()
    print(f'Classification result: {prediction}')
```



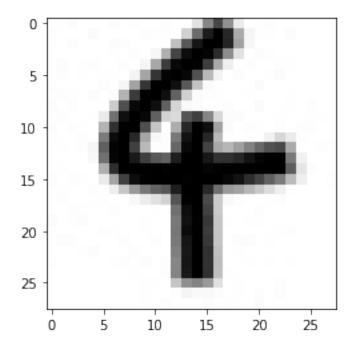
Classification result: 8



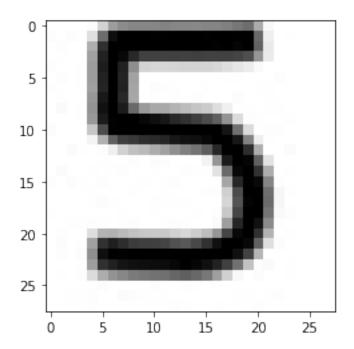
# Classification result: 2



Classification result: 3



## Classification result: 8



## Classification result: 3

## Podsumowanie

Jak widać sieć nie zawsze idealnie radzi sobie z rozpoznawaniem cyfr. Pomimmo wysokiego wyniku dokładności sieci na zbiorze walidacyjnym, tylko 2 z 5 cyfr zostało prawdiłowo sklasyfikowane. Może to być spowodowane innym charakterem pisma, lub zastosowaniem programu graficznego, zamiast np. Ołówka i papieru.