

Reporte Deep Learning

Mirian Andrea Geronimo Aparicio¹

¹Facultad de Ciencias, Universidad Nacional de Ingeniería
¹mgeronimoa@uni.pe

March 3, 2022

Resumen

En este trabajo mostramos un algoritmo de una red neuronal para la Clasificación de imágenes con un Dataset del juego Piedra-Papel-Tijera y así aprender sobre los fundamentos básicos de Redes Neuronales. Hacemos uso del framework Pytorch por su facilidad de usar respecto a otros frameworks. Analizamos las diferencias con algunos cambios como Data Augmentation, Shuffle, Learning Rate con el objetivo de ver cuál nos proporciona una mejor precisión.

Palabras Clave

Pytorch, Red Neuronal, Train Accuracy.

1 Metodología

El Deep Learning, es una rama del Machine Learning que introduce datos de entrada a través de una arquitectura de red neuronal. Esta red neuronal se puede entender como una función que tiene parámetros que son entrenados a través de un número de capas ocultas que procesan los datos, permitiendo así a la máquina “profundizar” en su aprendizaje haciendo conexiones y ponderando los inputs para obtener cada vez mejores resultados.

Pytorch es uno de los frameworks más utilizados en las redes neuronales. Tiene como objetivo la implementación y entrenamiento de modelos de Deep Learning de una manera sencilla y eficiente por su enfoque a la programación de tensores, diferenciación automática y su capacidad para ejecutarse en GPU (lo que acelera el entrenamiento de los modelos).

Veamos el algoritmo. Importamos las librerías necesarias para la clasificación de imágenes utilizando un dataset del juego Piedra Papel o Tijera.

```
import torch
import torch.nn as nn
import torchvision
import matplotlib.pyplot as plt
import matplotlib.patches as patches
import numpy as np
import pandas as pd
from collections import defaultdict
import os
```

```
import PIL
from scipy.io import wavfile
import torchaudio
from IPython.display import Audio, display
```

Definimos nuestro device:

```
dev = torch.device("cuda:0" if
torch.cuda.is_available() else "cpu")
```

Cargamos la carpeta .json luego de descargarlo desde nuestra cuenta en Kaggle y lo movemos a otro directorio.

```
mkdir .kaggle
mv kaggle.json .kaggle/
mv .kaggle ~/
```

Descargamos y descomprimos el dataset que contiene diferentes imágenes del juego Piedra Papel o tijera[1]:

```
!kaggle datasets download drgfreeman/rockpaperscissors
!unzip rockpaperscissors.zip
```

Definimos las funciones para entrenar el modelo.

```
def evaluate(model, loader, crit):
    model.eval()
    total = 0
    corrects = 0
    avg_loss = 0
    for x, y in loader:
        x = x.to(dev)
        y = y.to(dev)
        o = model(x)
        loss = crit(o, y)
        avg_loss += loss.item()
        corrects += torch.sum(torch.argmax(o, axis=1) == y).item()
        total += len(y)
    acc = 100 * corrects / total
    avg_loss /= len(loader)
    return avg_loss, acc

def train_one_epoch(model, train_loader, crit, optim):
    model.train()
    total = 0
    corrects = 0
    avg_loss = 0
    for x, y in train_loader:
        optim.zero_grad()
        x = x.to(dev)
        y = y.to(dev)
        o = model(x)
        loss = crit(o, y)
        avg_loss += loss.item()
        loss.backward()
        optim.step()
        corrects += torch.sum(torch.argmax(o, axis=1) == y).item()
        total += len(y)
    acc = 100 * corrects / total
    avg_loss /= len(train_loader)
    return avg_loss, acc

def train(model, train_loader, test_loader, crit, optim, epochs = 20):
    for epoch in range(epochs):
        train_loss, train_acc = train_one_epoch(model, train_loader, crit, optim)
        test_loss, test_acc = evaluate(model, test_loader, crit)
        print(f"epoch: {epoch}, train loss: {train_loss}, train acc: {train_acc}%,

        test loss: {test_loss}, test acc: {test_acc}%")
```

Aquí usamos dos tipos adicionales de data augmentation, el primero torchvision.transforms.RandomRotation(15) y luego torchvision.transforms.RandomHorizontalFlip().

```

from torchvision.transforms import transforms
img_transform = torchvision.transforms.Compose([
    torchvision.transforms.RandomRotation(15),
    torchvision.transforms.RandomHorizontalFlip(),
    torchvision.transforms.Resize((224,224)),
    torchvision.transforms.ToTensor()
])

```

Creamos la carpeta data para mover ahí las carpetas paper, rock y scissors:

```

!mkdir data
!mv paper data
!mv rock data
!mv scissors data

```

Separamos el dataset para entrenar y para el test.

```

dataset = torchvision.datasets.ImageFolder("data",transform=img_transform)
N = len(dataset)
train_size = int(N * 0.8)
test_size = N - train_size
train_ds, test_ds = torch.utils.data.random_split(dataset, [train_size,test_size])

```

Cargamos los datos por lotes

```

train_dl = torch.utils.data.DataLoader(train_ds,

batch_size=128,shuffle=True)
test_dl = torch.utils.data.DataLoader(test_ds,

```

```

batch_size=128,shuffle=True)

```

Creamos nuestro modelo utilizando varias capas y lo enviamos al device:

```

model = nn.Sequential(
    nn.Conv2d(3,32,kernel_size=3),
    nn.MaxPool2d(2),
    nn.BatchNorm2d(32),
    nn.ReLU(inplace=True),
    nn.MaxPool2d(2),
    nn.Conv2d(32,128,kernel_size=3),
    nn.BatchNorm2d(128),
    nn.ReLU(inplace=True),
    nn.MaxPool2d(2),
    nn.Conv2d(128,256,kernel_size=3),
    nn.BatchNorm2d(256),
    nn.ReLU(inplace=True),
    nn.Dropout(p=0.5),
    nn.Flatten(),
    nn.Linear(96528,256),
    nn.ReLU(inplace=True),
    nn.Linear(256,10)
).to(dev)

```

Definimos el criterio y usamos el optimizador SGD, y entrenamos:

```

crit = nn.CrossEntropyLoss()
optim = torch.optim.SGD(model.parameters(),lr=0.1)
train(model,train_dl, test_dl, crit, optim, epochs=10)

```

Muestra el resultado de la imagen de índice idx=10:

```

model.eval()
# idx = 10
idx = 720
x, y = test_ds[idx]
x_numpy = x.numpy().transpose(1,2,0)
N, H, W = x.shape
x = x.reshape(1,N,H,W)
pred = torch.argmax(model(x.to(dev)).cpu()).item()
print(pred)
plt.imshow(x_numpy)

```

2 Resultados

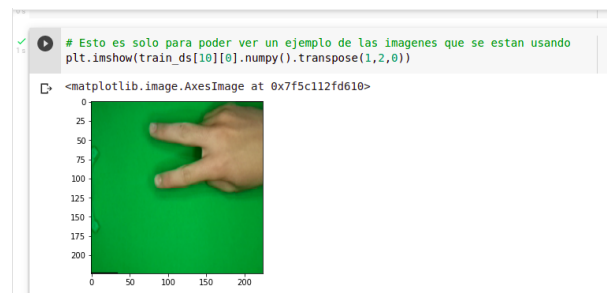


Figura 1: Un ejemplo de las imágenes que se están usando

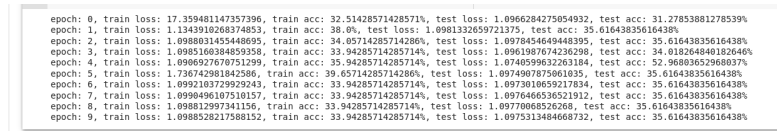


Figura 2: Resultado del entrenamiento con Shuffle=True y Learning Rate=0.1.

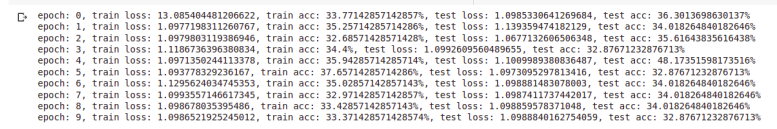


Figura 3: Resultado del entrenamiento con Shuffle=False y Learning Rate=0.1.

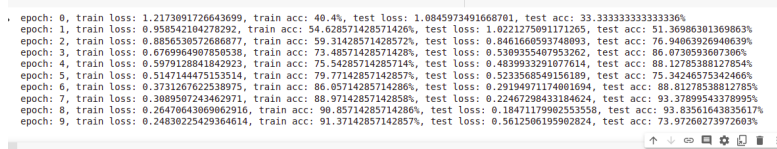


Figura 4: Resultado del entrenamiento con Shuffle=True y Learning Rate=0.01



Figura 5: Resultado de predicción para la imagen idx=100 con Shuffle=True y Learning rate=0.01

3 Discusión de resultados

- Hicimos uso adicional de dos tipos de data Augmentation, Random Rotation y Random Horizontal, ambos permiten crear nuevas versiones de las imágenes originales del training set y así ayuda a nuestro modelo a aprender cómo se ve una imagen en general. Random Rotation realiza una rotación aleatoria de una imagen original en 15 grados(en nuestro modelo) con alguna probabilidad dada y Random Horizontal voltea horizontalmente una imagen original con una probabilidad dada.

- Cuando cambiamos el `shuffle=True` por `shuffle=False` se observa una ligera disminución en el `accuracy`, esto debido a que cuando elegimos `shuffle=True` los datos se reorganizan (mezclan) en cada época haciendo que los lotes en cada época no se parezcan produciendo una mejor precisión, de lo contrario (`shuffle=False`) puede que por ejemplo, cada clase vaya a un lote diferente, y en cada época, un lote contenga la misma categoría lo que produciría una mala precisión.
- En nuestro entrenamiento usando el `shuffle=True`, obtenemos una mayor precisión (mejor `accuracy`) con el `Learning Rate=0.01` (Figura 4) que con el `Learning Rate=0.1` (figura 2), podría esperarse que suceda al revés pero también depende del Dataset que se utilice y la arquitectura del modelo. Así como también hay una mayor disminución del `loss` con `rl=0.01`.

Conclusiones

- Se obtiene una mejor precisión si escogemos `shuffle=True`.
- Los tipos de Data Augmentation ayuda a generalizar más fácilmente las imágenes u objetos y a que la red neuronal tenga un mejor desempeño con respecto a la perturbación indicada.
- Para nuestro Dataset y modelo, es más conveniente usar `Learning Rate=0.01` que `Learning rate=0.1`.

Agradecimientos

Deseo expresar mis agradecimientos a AEPIF por organizar este 1st Summer School Physical Engineering 2022 y así contribuir al aprendizaje de muchos interesados en el campo. También agradecer al instructor Elvin Mark Muñoz Vega por su buena enseñanza y dedicación.

Referencias

- [1] Rock-Paper-Scissors Images. Kaggle. <https://www.kaggle.com/drgfreeman/rockpaperscissors>
- [2] Pytorch Documentation. Pytorch. <https://pytorch.org/docs/stable/index.html>