

دانشکده مهندسی کامپیوتر مباحث ویژه ۱ (یادگیری عمیق) تمرین ۵

على صداقي

97271777

https://iopscience.iop.org/article/10.1088/1742-6596/1237/3/032048

https://www.mdpi.com/2076-3417/10/7/2253/pdf

https://arxiv.org/pdf/2005.08649.pdf

در واقع می توان این مسئله را یک مسئله Localization در نظر گرفت که جنس متفاوتی با مسائل Classification و Regression دارد. به همین دلیل تابع فعالسازی و ضرر آن نیز کمی متفاوت خواهد بود.

الف) با توجه به اینکه به دنبال ۵ نقطه هستیم و هر نقطه دارای دو مولفه x و y است پس در لایه خروجی از ۱۰ نورون استفاده می کنیم. با توجه به اینکه هر ۲ نورون در این لایه وابستگی معنایی به هم دارند (تشکیل یک نقطه) باید آن ها را در قالب ۵ دسته ۲ تایی ببینیم.

مثلا اگر به طور ساده لوحانه هیچ تابع فعالسازی استفاده نکنیم و تنها Logits ها را در نظر بگیریم و از تابع ضرر (Linear Regression) عملا مختصاتهای x و y را بدون توجه به همدیگر بهینه می کنیم و نتیجه به هیچ عنوان قابل قبول نخواهد بود. پس این دسته بندی الزامی می باشد.

می توان مختصات نقاط در داده آموزشی را بین 0 تا Scale 1 کنیم (تقسیم کردن بر Width و Width تصاویر) سپس در لایه خروجی مدل از تابع Sigmoid استفاده کنیم تا مقادیر خروجی و مقادیر واقعی در یک بازه باشند. همانطور که در کلاس درس هم بررسی شد یکی از کاربردهای دیگر تابع Sigmoid مقیاس کردن مقادیر بین 0 تا 1 می باشد (جدای توزیع احتمالی).

می توان این Scale کردن را انجام نداد و اجازه داد نورونهای لایه آخر هر مقدار دلحواهی را بگیرند. در واقع از هیچ تابع فعال سازی استفاده نکرد و همان مقادیر Logits را برگردانیم.

✓ به طور خلاصه: لایه خروجی باید شامل $2 \times Num\ of\ Landmarks$ نورون باشد و می توانید تابع فعالسازی Scale یا Tanh (در صورت Scale کردن) یا بدون تابع فعالسازی باشد (بدون Scale)

تابع ضرر: در تمامی مقالات بالا از تابع ضرری مبتنی بر فاصله نقاط استفاده شده و تفاوت ها در ثابت فرمول ها می باشد. توابع ضرر بکار رفته در مقالات به ترتیب به صورت زیر است:

$$err = \sqrt{(x - x')^{2} + (y - y')^{2}} / l,$$

$$N_Loss(p, \hat{p}) = \frac{1}{68} \sum_{i=1}^{68} \frac{\alpha |(x_{i} - \hat{x}_{i})|}{W} + \frac{\beta |(y_{i} - \hat{y}_{i})|}{H}$$

در این حالت Scale کردن را نداریم.

To train a regression approach, the L2 distance is adopted to evaluate the point-wise difference between the detected and the ground-truth landmarks, which can be formulated as

$$loss_{reg} = \frac{1}{|L|} \sum_{l \in L} ||S_l - \hat{S}_l||_2, \tag{1}$$

- ✓ به طور خلاصه: تابع ضرر باید بر پایه فاصله نقاط باشد و میتواند فاصله L1 یا L2 را در نظر بگیرد (L2 مناسب تر است). همچنین با توجه به تابع فعالسازی و Scale کردن یا نکردن میتواند ثابتهای متفاوتی را نیز داشته باشد.
- A PIXEL-WISE CLASSIFICATION و Heatmap Approaches روش Heatmap Approaches و Heatmap Approaches بيز ارائه شده که از سطح بحث ما بسيار پيچيده تر مى باشد.

ب) در این کد به جای ۵ نقطه به دنبال ۷۶ نقطه Landmark هستیم. از شبکه ResNet50 که داخل ResRes موجود است به عنوان مدل پایه (Base Model) استفاده شده است که وزنهای آن از آموزش دیتاست ImageNet بدست آمده است. جهت کاهش ابعاد خروجی شبکه ResNet50 یک ResNet50 به آن اضافه شده است. لایه خروجی (Output): با توجه به اینکه میخواهیم ۷۶ نقطه Landmark پیدا کنیم از یک لایه با ۱۵۲ نورون (به ازای هر نقطه ۲ نورون یکی برای مختصات x و دیگری ۷۶ استفاده شده است.

تابع فعالسازی هر نورون در لایه خروجی Sigmoid میباشد. بنابراین هر ۲ نورون در این لایه مختصات x و y یک نقطه Landmark را به دست می آورند که مقدار آن بین ۰ تا ۱ است.

X = Input(shape=IMAGE_SHAPE)

baseModel = ResNet50(include_top=False)

pooled = GlobalAveragePooling2D()(baseModel(X))

dense = Dense(2 * NUM_LANDMARKS, activation="sigmoid", ...)

out = dense(pooled)

model = Model(inputs=X, outputs=out)

در پایان برای اینکه مختصات بین ۰ و ۱ به دست آمده، قابل نمایش بر روی تصویر اصلی باشد هر یک را در WIDTH و ودودی ضرب می کنیم.

points = model.predict(test_samples[j:j+1])[0]

 $point[0] = point[0]*image_shape[1]$

point[1] = point[1]*image_shape[0]

تابع ضرر: با توجه به اینکه میخواهیم نقاطی شامل x و y را بیابیم و با نقاط واقعی مقایسه کنیم بهتر است از یک تابع ضرری استفاده کنیم که مبتنی بر فاصله نقاط است. در این پیاده سازی از فاصله L یا فاصله اقلیدسی استفاده شده است. برای انجام این کار ابتدا ۱۵۶ نورون و ۱۵۶ عدد واقعی را تغییر شکل (Reshape) می دهیم تا به ۷۶ دسته دوتایی تبدیل شود. (همگی مقادیری بین v تا v دارند.)

T_reshaped = tf.reshape(T, shape=[-1, 2, NUM_LANDMARKS])

Y_reshaped = tf.reshape(Y, shape=[-1, 2, NUM_LANDMARKS])

سپس فاصله اقليدسي را بين نقاط پيشبيني شده (Y_reshaped) و نقاط واقعي (T_reshaped) حساب مي كنيم.

distance = tf.norm(T_reshaped - Y_reshaped, ord='euclidean', axis=1)

با توجه به اینکه ممکن است در این دیتاست تعدادی از Landmark ها مشخص نشده باشند (نقطه 0,0 تخصیص یافته) در محاسبه فاصله اقلیدسی نباید آن هارا در نظر بگیریم زیرا باعث می شود شبکه اطلاعات غلطی را آموزش ببینید. پس با ایجاد یک Mask از مقادیر واقعی اثر این نقاط (0,0) را از بین می بریم.

```
#If summing x and y yields zero, then (x, y) == (0, 0)
```

T_summed = tf.reduce_sum(T_reshaped, axis=1)

zero = tf.constant(0.0)

mask = tf.not_equal(T_summed, zero)

#Get the interested samples and calculate loss with Mean of Euclidean distance

masked_distance = tf.boolean_mask(distance, mask

return tf.reduce_mean(masked_distance)

```
🖊 سوال ۲) اگر می خواستیم قیمت گوشی را تخمین بزنیم و یک مقدار پیوسته بدست بیاوریم (Regression) بهترین
                                                                  انتخاب به صورت زیر بود:
                                                      لايه خروجي: يک نورون بدون تابع فعالسازي
                                                                             تابع ضرر: MSE
اما این مسئله قیمت را به صورت دقیق خروجی نمی دهد بلکه برای قیمت ۴ رنج (Class) دارد پس یک مسئله
                                          Classification است. بنابراین باید به صورت زیر عمل کنیم:
                                                   لايه خروجي: ۴ نورون با تابع فعالسازي Softmax
                                                         تابع ضرر: Categorical Cross entropy
این دیتاست شامل ۲۰۰۰ رکورد می باشد که هر یک دارای ۲۰ ویژگی است و خروجی آن نیز یکی از ۴ کلاس ۵، ۱،
                                                                               2، 3 مى باشد.
                                                       ۲۰ ویژگی را به صورت زیر نرمالیزه می کنیم:
x -= np.mean(x)
x /= np.std(x)
                                                لايه آخر (خروجي) را به صورت زير تعريف مي كنيم:
### YOU HAVE TO MAKE YOUR CHANGES HERE !!!
model.add(Dropout(0.2))
model.add(Dense(4, activation="softmax"))
                                                تابع ضرر و بهینهساز را به صورت زیر تعریف می کنیم:
LOSS = 'categorical crossentropy'
OPTIMIZER = SGD(
  learning rate=0.001,
  momentum=0.9,
  nesterov=True,
)
    با استفاده از Model Checkpoint بهترین شبکه با توجه به مقدار Validation Accuracy را ذخیره می کنیم:
checkpoint = ModelCheckpoint(
  filepath="model.hdf5",
  monitor='val accuracy',
```

save_best_only=True,
save weights only=False,

mode='auto')

ساختار مدل:

Layer (type)	Output	Shape	Param #
dense_51 (Dense)	(None,	300)	6300
dropout_40 (Dropout)	(None,	300)	0
dense_52 (Dense)	(None,	200)	60200
dropout_41 (Dropout)	(None,	200)	0
dense_53 (Dense)	(None,	150)	30150
dropout_42 (Dropout)	(None,	150)	0
dense_54 (Dense)	(None,	50)	7550
dropout_43 (Dropout)	(None,	50)	0
dense_55 (Dense)	(None,	4)	204

Total params: 104,404 Trainable params: 104,404 Non-trainable params: 0

نتايج:

Train Result

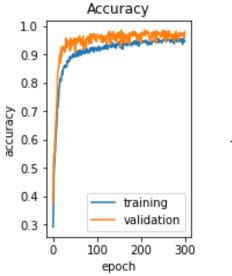
50/50 [===========] - 0s 1ms/step - loss: 0.0617 -

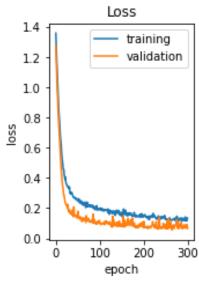
accuracy: 0.9775

Test Result

accuracy: 0.9900







♣ سوال ۳) با یک مسئله Classification رو به رو هستیم پس باید انتظار داشته باشیم که تابع فعالسازی Softmax و تابع ضرر Categorical Cross Entropy بهترین نتیجه را داشته باشد.

NUM_WORDS = 1000
CLASSES = 46
EPOCHS = 20
BATCH_SIZE = 512

نتايج:

Config	Train	Validation
Sigmoid BCE	loss: 0.6547	loss: 0.6550
	accuracy: 0.0198	accuracy: 0.0196
Softmax CCE	loss: 1.9464	loss: 0.5173
	accuracy: 0.5173	accuracy: 0.5312
Sigmoid MSE	loss: 0.2509	loss: 0.2509
	accuracy: 0.0183	accuracy: 0.0245
Softmax MSE	loss: 0.0213	loss: 0.0213
	accuracy: 0.0199	accuracy: 0.0214
Linear MSE	loss: 0.0295	loss: 0.0292
	accuracy: 0.0982	accuracy: 0.1060

 \checkmark با توجه به اینکه هر تابع ضرر فرمولی مخصوص خود را دارد نمی توان ملاک و Metric مقایسه را مقدار closs قرار داد و ملاک Accuracy می باشد زیر فرمول آن برای تمامی حالات یکسان است.

ترتیب Accuracy در Train:

 $Softmax \mid CCE > Linear \mid MSE > Softmax \mid MSE > Sigmoid \mid BCE > Sigmoid \mid MSE$

ترتیب Accuracy در Validation:

Softmax | CCE > Sigmoid | MSE > Softmax | MSE > Sigmoid | BCE > Linear | MSE

مقایسه: با توجه به توضیحاتی که در ابتدای پاسخ نیز داده شد Softmax | CCE قطعا بهترین نتیجه را دارد (Single Label و Single Label و Softmax ادرند.

بدترین حالت: با توجه به اینکه در ۲۰ ایپاک نمیتوانستیم با اعتماد زیادی صحبت کنیم الگوریتم را برای ۱۰۰ ایپاک اجرا کردیم و نتایج آن را در زیر آوردیم. با توجه به نتایج حالت تابع فعالسازی Softmax و تابع ضرر MSE بدترین نتیجه را دارد. دلیل آن این است که در این حالت مشتق تابع ضرر همواره نزدیک 0 خواهد بود و وزنها آپدیت نخواهد شد (Gradient Vanishing). در واقع با رویکرد Maximum Likelihood اگر مسئله را بررسی کنیم تابع ضرر MSE برای تابع فعالسازی Sigmoid اصلا مناسب نیست. نمودار خطای آن نیز عملا یک خط با شیب ثابت شده است که مقدار شیب آن تقریبا نزدیک 0 است و عملا بهینهسازی نداریم.

✓ اگر تعداد Epoch را بجای ۲۰ عدد ۱۰۰ در نظر بگیریم نتایج زیر به دست خواهد آمد:

Config	Train	Validation
Sigmoid BCE	accuracy: 0.3678	accuracy: 0.3882
Softmax CCE	accuracy: 0.6964	accuracy: 0.6986
Sigmoid MSE	accuracy: 0.1939	accuracy: 0.1999
Softmax MSE	accuracy: 0.0046	accuracy: 0.0062
Linear MSE	accuracy: 0.3862	accuracy: 0.3887

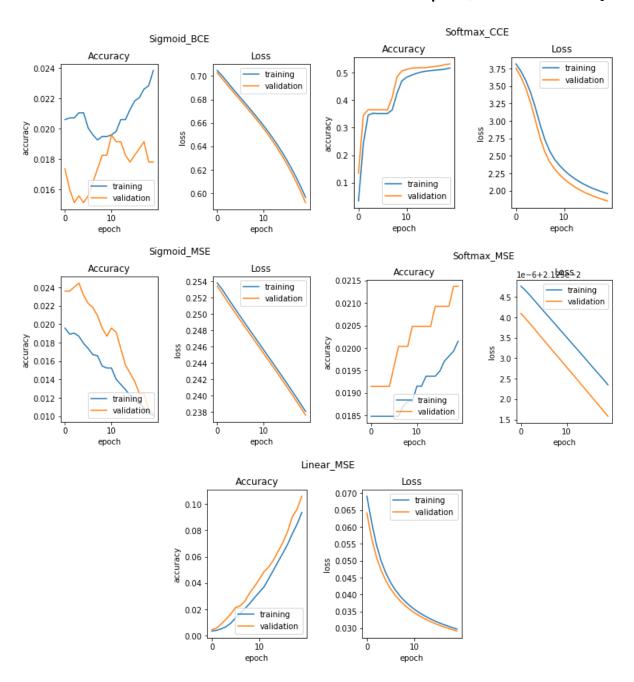
ترتیب Accuracy در Train:

 $Softmax \mid CCE > Linear \mid MSE > Sigmoid \mid BCE > Sigmoid \mid MSE > Softmax \mid MSE$

ترتیب Accuracy در Validation:

Softmax | CCE > Linear | MSE > Sigmoid | BCE > Sigmoid | MSE > Softmax | MSE

نمودار Loss و Accuracy با 20 ايپاك:



✓ نتایج Tensor board در نوتبوک و صفحه بعدی موجود است.

