به نام خدا



درس: یادگیری عمیق

استاد: دكتر فاطمىزاده

گزارش تمرین عملی شماره ۴

سیّدمحمّدامین منصوری طهرانی ۹۴۱۰۵۱۷۴

توجه: فایلهای event نیز به همراه گزارش و کد مسأله ۱ و ۴ پیوست شدهاند.

۱. به طور خلاصه کد پیوست شده در فایل Deep_Learning_HW4.py را توضیح می دهم و نتایج پس از توضیحات قابل مشاهده اند.

در قطعه فوق، پس از import کتابخانههای مربوط، تعداد پیکسلهای هر سطر و ستون و تعداد کلاسهای سوال اول که ۱۰ میباشد به همراه تعداد کلاسهای مسأله ۴ که ۲ میباشد تعریف میشوند. (دومی برای استفاده از std استفاده میشود.) std نیز انحراف معیار وزنها و بایاسها در مقدار گاوسی آنها برای fully میباشد و برای خوب نتیجه گرفتن باید همین حدود تنظیم شود. در ادامه نیز وزن لایههای کانولوشنی و connected و لایه fc به لایه طبقهبند به همراه بایاس آنها در دیکشنری تعریف میشوند تا دسترسی به آنها تسهیل گردد.

```
def conv2d(x, w, b, strides=1):
    # Conv2D wrapper, with bias and ReLU activation
    x = tf.nn.conv2d(x, w, strides=[1, strides, strides, 1], padding='SAME')
    x = tf.nn.bias_add(x, b)
    return tf.nn.relu(x)

def maxpool2d(x, k=2):
    return tf.nn.max_pool(x, ksize=[1, k, k, 1], strides=[1, k, k, 1], padding='SAME')

# both placeholders are of type float
    x = tf.placeholder("float", [None, 28, 28, 1])
    # x - tf.placeholder("float", [88, 28])
    y = tf.placeholder("float", [80, 28])
    y_trans_learn = tf.placeholder("float", [None, n_classes])
    y_trans_learn = tf.placeholder("float", [None, n_classes])
# here we call the conv2d function we had defined above and pass the input image x, weights weight_conv_layer_1
# and bias bias_conv_layer_1.
conv1 = conv2d(x, weights['weight_conv_layer_1'], biases['bias_conv_layer_1'])
# Max Pooling (down-sampling), this chooses the max value from a 2*2 matrix window and outputs a 14*14 matrix.
conv1_maxpool = maxpool2d(conv1, k-2)

# print(x.shape, weights['weight_conv_layer_1'].shape, biases['bias_conv_layer_1'].shape, conv1.shape)

# Convolution Layer
# here we call the conv2d function we had defined above and pass the input image x, weights wc2 and bias bc2.
conv2 = conv2d(conv1_maxpool, weights['weight_conv_layer_2'], biases['bias_conv_layer_2'])
# Max Pooling (down-sampling), this chooses the max value from a 2*2 matrix window and outputs a 7*7 matrix.
conv2_maxpool = maxpool2d(conv2, k-2)
```

در قطعه کد فوق ابتدا عملیات کانولوشن دوبعدی به وسیله یک تابع تعریف شده و از تابع فعالیت relu عبور میکند و به عنوان خروجی بازگردانده میشود. لایه downsampling نیز به سادگی از نوع placeholder تعریف میشود. در ادامه placeholder هایی برای استفاده در شبکه عصبی تعریف میشود و آخرین آنها برای تولید ساختار مسأله ۴ است و بعداً در آن مسأله استفاده خواهد شد.

در ادامه عملیات کانولوشن دو بعدی و اعمال فیلترها و maxpooling ها به سادگی انجام می گردند.

عملیات کانولوشن در لایه تماممتصل نیز انجام پذیرفته و از تابع فعالیت relu میگذرد و نهایتاً با ضرب شدن در وزنهای لایه طبقهبند و جمع شدن با بایاس آنها خروجی ۱۰ نورون نهایی تعیین میشوند.

تعداد تکرار یادگیری ۱۰ بار تعیین شده و سایز دستهها ۱۲۸ قرار داده شدهاست. نرخ یادگیری نیز برابر ۱۰، تنظیم می شود. یک متغیر نیز برای احتمال نگه داشتن هر نورون از جنس float تعریف می کنیم. در یادگیری ما، از هر ۵۵۰۰۰ عکس به ترتیب انتخاب شده و با بچهای ۱۲۸ ما، از هر کامل ترین می شود و سپس برای ۵۵۰۰ داده بعدی این کار انجام می شود تا انتها که از همه داده های ترین استفاده شود. (که طبیعتاً overfitting روی خطای train اتفاق می افتد که برای مهم نیست چون داده های تست fresh در اختیار داریم که مدل را با آنها فیامی)

سپس برای اطمینان از شرایط شکل(shape) داده ترین چاپ می شود و یک عکس هم از دادههای ترین به عنوان نمونه چاپ می شود. سپس دادههای ترین و تست reshape می شوند تا به صورت بچ قابل انتقال به شبکه کانولوشن شوند. برچسب آنها نیز جدا شده و در متغیر ذخیره می شود. در آخر تابع هزینه بر اساس cross کانولوشن شوند. برچسب آنها نیز جدا شده و در متغیر ذخیره می شود. و entropy بین پیش بینی خروجی ۱۰ نورون انتهایی و برچسبهای واقعی تعیین می شود.

```
optimizer = tf.train.GradientDescentOptimizer(learning_rate=learning_rate).minimize(cost)

# Here you check whether the index of the maximum value of the predicted image is equal to the actual labelled image.
# and both will be a column vector.
correct_prediction = tf.equal(tf.argmax(prediction, 1), tf.argmax(y, 1))
# calculate accuracy across all the given images and average them out.
accuracy = tf.reduce_mean(tf.cast(correct_prediction, tf.float32))
# summary settings:
train_loss_summary = tf.summary.scalar('loss_train', cost)
train_accuracy_summary = tf.summary.scalar('train_accuracy', accuracy)
train_summaries = tf.summary.FileWriter('./Output', sess.graph)

validation_loss_summary = tf.summary.scalar('loss_validation', cost)
validation_accuracy_summary = tf.summary.scalar('validation_accuracy', accuracy)
validation_summaries = tf.summary.merge([validation_loss_summary, validation_accuracy_summary])
# validation_file_writer = tf.summary.FileWriter(output_folder)

# Initializing the variables
init = tf.global_variables_initializer()
saver = tf.train.Saver()
```

در ابتدای این قطعه بهینهساز از نوع Gradient Descent با نرخ یادگیری تعیین شده ساخته می شود و وظیفه آنرا مینیمم کردن تابع cost قرار می دهیم. سپس پیشبینی های درست با tf.equal شناخته شده و دقت مدل با درصد پیشبینی صحیح به وسیله میانگین correct prediction تعیین می شود چون این متغیر به تعداد پیشبینی صحیح مقدار ۱ دارد و سایر آنها صفر است و پس میانگین آن همان دقت است.

در ادامه نیز شههای summary برای استفاده در تنسوربرد تعیین میشوند. برای اعتبارسنجی و آموزش summary جدا تعیین می کنیم.

نهایتاً initialize می کنیم و saver را برای ذخیره مدل و استفاده بعدی تعریف می کنیم.

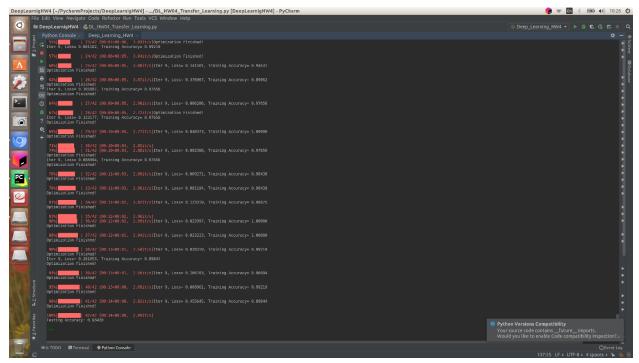
در این قسمت session تعریف می شود و event که متغیرهای آنها را نگه می دارند در آنها ذخیره شوند. سپس در حلقه ای به تعداد دفعات تکرار، هر بار کل داده های عکسها یا همان ۵۵۰۰۰ عکس، به تعداد دفعات تکرار تقسیم شده (در مورد کد من به ۵۵۰۰ عکس در هر iteration) و با بچهای با اندازه ۱۲۸ تایی آموزش داده می شود و دفعه بعد ۵۵۰۰ عکس بعدی از ۵۵۰۰۰ عکس کل با بچهای ۱۲۸ تایی آموزش داده می شود. در ادامه تعریف بچهای هر به روز رسانی، بهینه ساز اجرا شده و بعد از آن هزینه و دقت به ازای این بچ با مدلی که تا به این لحظه به دست آمده محاسبه می شوند. این مقادیر به summary مربوط به rain اضافه می شوند و دقت مدل ساخته شده تا این لحظه بر روی این بچ چاپ می شود. در انتهای هر تکرار نیز، مدلی که تا این لحظه ساخته شده با یک بچ از داده های test، اعتبار سنجی می شود و دقت و مقدار هزینه برای آن در test اعتبار سنجی می شود. در خیره می شود.

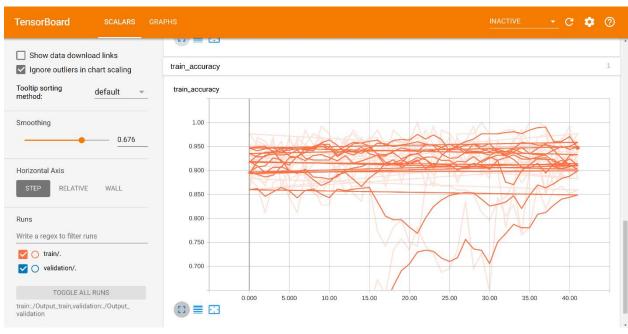
سپس مدل آموزش داده شده در پایان آخرین تکرار save میشود تا برای مسأله ۴ قابل استفاده باشد(save میشود تا برای مسأله ۴ قابل استفاده باشد(learning).

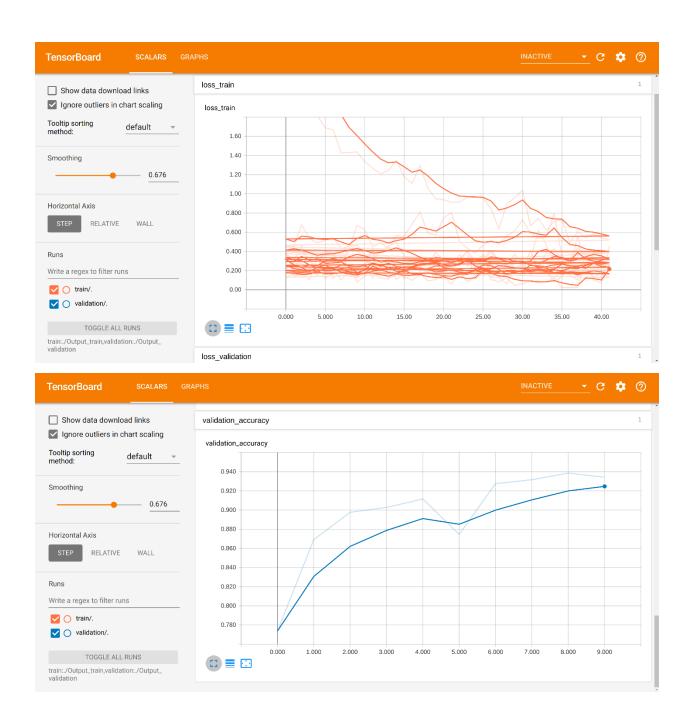
بعد از آن هم writer ها بسته می شوند. ادامه کد به سوال ۲ و ۳ مربوط است و توضیح آنها را در سوال خودشان می آورم.

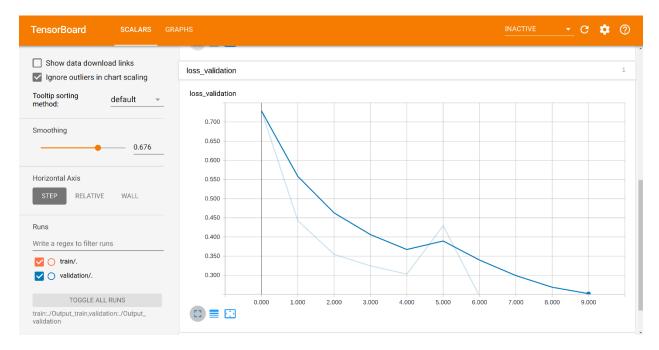
نتیجه دقت و هزینه برای دادههای آموزش و اعتبارسنجی:

مشاهده می شود دقت اعتبار سنجی ۹۳٫۴ در صد است.









۲. ابتدا قطعه کد مربوط به آن را به طور خلاصه توضیح می دهیم.

```
# Plotting first layer's weights
weights_image_conv_1 = np.reshape(sess.run(weights['weight_conv_layer_1']).T, newshape=(64, 5, 5))

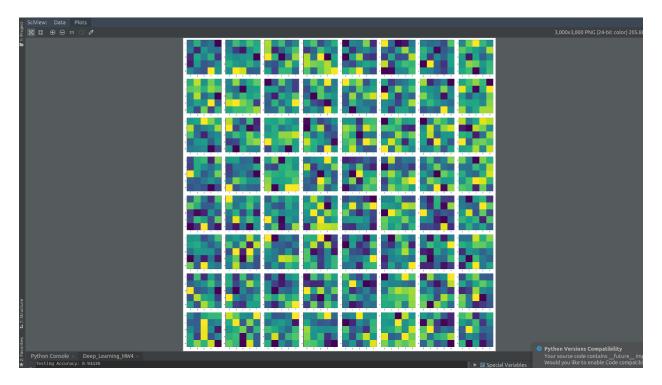
fig_1 = plt.figure()
plt.figure(num=None, figsize=(30, 30), dpi=100)
plt.title('First Convolution Layer Weights')

for j in np.arange(0, 64):
    plt.subplot(8, 8, j + 1)
    plt.imshow((weights_image_conv_1[j][:][:]).T)

plt.show()
```

وزنها با دستور اجرا به ماتریس تبدیل شده و ترانهاده شده و از ۱ در ۶۴ در ۵ در ۵ به شکل ۶۴ فیلتر ۵ در ۵ در می می آیند و در یک $\operatorname{subplot}$ نمایش داده می شوند. خروجی وزنهای یادگرفته شده پس تکرارها در شکل زیر مشاهده می شود.

در وزنها الگوی خاصی مشاهده نمیشود به جز این که در بعضی از آنها نوعی کاهش اندازه پیکسلها در یک جهت مشاهده میشود که این مشتق گیری جهتدار را بیان می کند و طبیعی است که درتشخیص و دستهبندی کلاسهای عددی به مشتقهای جهتی مختلف نیاز داشته باشیم. در تعداد اندکی از فیلترها نیز میانگین حول یک منطقه خاصی دیده میشود و ممکن است اثر blur کردن برای تشخیص بعضی اعداد مورد نیاز بوده باشد.



٣. توضيح مختصر كد اين قسمت:

```
# Plotting first cnn layer's output for class '5'

feed x = test X[15]
    feed_x - feed_x.reshape(-1, 28, 28, 1)
    first_layer_output_class_5 = np.reshape(sess.run(convl, feed_dict=(x: feed_x)).T, newshape=(64, 28, 28))

fig_2 = plt.figure()
    plt.figure(num=None, figsize=(30, 30), dpi=100)
    plt.title('First Convolution Layer Outputs')

for j in np.arange(0, 64):
        plt.subplot(8, 8, j + 1)
        plt.imshow((first_layer_output_class_5[j][:][:]).T)

plt.show()

# Plotting second cnn layer's output for class '5'

second_layer_output_class_5 = np.reshape(sess.run(conv2, feed_dict=(x: feed_x)).T, newshape=(64, 14, 14))

fig_3 = plt.figure()
    plt.figure(num=None, figsize=(30, 30), dpi=100)
    plt.title('Second Convolution Layer Outputs')

for j in np.arange(0, 64):
    plt.subplot(8, 8, j + 1)
    plt.mshow((second_layer_output_class_5[j][:][:]).T)

plt.show()
```

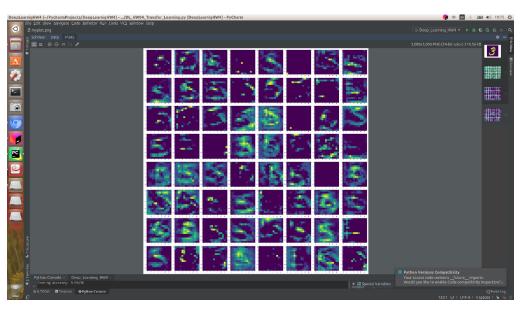
یکی از دادههای تست که مربوط به ۵ است را انتخاب می کنیم و شکل آن را مناسب ورود به شبکه کانولوشن می کنیم سپس با اجرا کردن کانولوشن لایه اول، شکل خروجی آنرا تغییر می دهیم تا مناسب رسم شود و در

 \sup subplot ای آن را نمایش می دهیم. پس از آن نیز با اجرای کانولوشن لایه دوم به ازای همان خروجی و تغییر شکل آن، خروجی آن را در یک \sup \sup دیگر رسم می کنیم.

خروجي لايه اول كانولوشن:



خروجي لايه دوم كانولوشن:



در تصاویر بالا مشخص است که مطابق حدس قسمت قبل، در بعضی تصاویر خروجی لایه اول مرزها روشن شده و مشخصاند(مشتق گیرها) و بعضی دیگر داخل مرزها را پررنگ تر کردهاند و اثر خارج آن را کمتر کردهاند. آنچه مشخص است این است که اکثر فیلترها خروجی شان به ازای ورودی ۵ کاملاً به شکل آن مرتبط است و می توان این را نوعی تشخیص در نظر گرفت و نکته جالب توجه دیگر این که لایه اول شکل ۵ و ویژگیهای ظاهری آن را به خوبی تشخیص داده حال آن که لایه دوم تصاویر چندان مرتبطی با ۵ ندارد و می توان حدس زد که ویژگیهای پیچیده تری که چشم ما برای دسته بندی از آن استفاده نمی کند (از آن جا که ما این تصاویر را نمی فهمیم!) در این فیلترها شبیه ۵ چاق شده است و بیان گر ویژگیهای فیلترها علینی مثل مشتق و بیان گر ویژگیهای سطح پایینی مثل مشتق و moving average است.

۴. این قسمت (که یافتن روش دقیق انجام آن سخت هم بود!) از یادگیری انتقالی استفاده می کند و از مدل مسأله ۱ برای آموزش دستهبند دوتایی بین کلاس ۱ و ۴ بهره می گیرد. فقط وزنهای لایه fully connected و وزن این لایه به طبقهبند دو نورونی بهینه سازی می شود و وزن لایه های قبل از یادگیری با حجم زیادی داده جایگزین می شود.

برای انجام این کار ابتدا در دیکشنری وزنها و بایاسها دو وزن بدون استفاده برای لایه fc به لایه دو نورونی تعریف و initialize خروجی این دو نورون را نورون را نورون را کردیم. در آخرین تکرار یادگیری مسأله یک نیز مدل را save کردیم.

```
import urllib.request

class AppURLopener(urllib.request.FancyURLopener):
    version = "Mozilla/5.0"

opener = AppURLopener()
response = opener.open('http://httpbin.org/user-agent')
```

در این قسمت به علت وجود یک خطای HTTP و جستجو در گوگل، این قطعه کدها قرار داده شدند.

```
X_train = np.array([[]])
Y_train = np.array([[]])

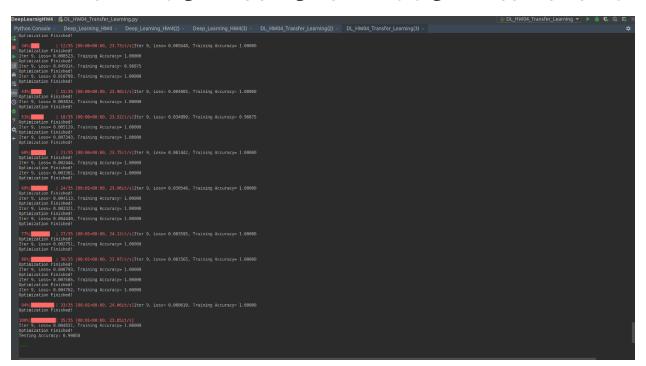
t = 0

for i in range(0, len(data.train.images)):
    r = data.train.labels[i]
    if np.all(r == np.array([0, 1, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0])) or np.all(r == np.array([0, 0, 0, 0, 1, 0, 0, 0, 0])):
        t = t + 1
        if np.all(X_train == np.array([[]])):
            X_train = [data.train.images[i]]
            Y_train = [data.train.labels[i, [1, 4]]]
        else:
            X_train = np.append(X_train, [data.train.images[i]], axis=0)
            Y_train = np.append(Y_train, [data.train.labels[i, [1, 4]]], axis=0)

X_test = np.array([[]])

for i in range(0, len(data.test.images)):
    r = data.test.labels[i]
    if np.all(r == np.array([0, 1, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0])) or np.all(r == np.array([0, 0, 0, 0, 1, 0, 0, 0, 0])):
        if np.all(X_test == np.array([[]]):
            X_test = [data.test.images[i]]
            Y_test = [data.test.labels[i, [1, 4]]]
        else:
            X_test = np.append(X_test, [data.test.images[i]], axis=0)
            Y_test = np.append(Y_test, [data.test.labels[i, [1, 4]]], axis=0)
```

در این قطعه کد دادههای مربوط به دو کلاس ۱ و ۴ جدا میشود. (هم دادهها هم برچسب آنها) نتیجه دقت و هزینه برای دادههای اعتبارسنجی و آموزش این مدل (فقط دادههای آموزش و اعتبارسنجی کلاس ۱ و ۴) در شکلهای زیر مشاهده میشود و دقت اعتبارسنجی بسیار نزدیک ۱ میشود.(۹۹/۸۶ درصد)





0.000

loss validation

5.000

10.00

15.00

20.00

25.00

30.00

validation_transfer_learning/.

TOGGLE ALL RUNS

train_transfer_learning:./Output_train_trans_ learn,validation_transfer_learning:./Output_ validation_trans_learn

