## بسمه تعالى



دانشكده مهندسي كامپيوتر

بينايي كامپيوتر

نام استاد: دکتر محمدی

تمرين دوازدهم

نام دانشجو: آرمان حيدري

شماره دانشجویی: ۹۷۵۲۱۲۵۲

دی ۱۴۰۱

# فهرست

	سوال اول	
	سوال دوم و سوم	
۵	سوال چهارم	پاسخ
٧	سوال ينجم	یاسخ

### ياسخ سوال اول

#### علل underfitting:

- آموزش مدل با دیتای کم
- مدت زمان یا epoch کم برای آموزش مدل در نظر گرفته شده
  - ساده بودن مدل نسبا به دیتاست هدف
  - ویژگی های دیتاست برای هدف مدل مناسب نیستند

در وافع در این حالت مدل دقت خوبی حتی موقع آموزش هم ندارد. راه درست کردنش استفاده از مدل پیچیده تر، افزایش دفعات آموزش و یا تلاش برای استخراج ویژگی های مناسب تر برای آموزش مدل است.

اما overfitting یعنی مدل ما داده های آموشی را حفظ کرده است و دقت عالی روی آن ها و دقت ضعیف بر روی داده های تست یا ارزیابی دارد. علل مختلف این پدیده:

- پیچیدگی بیش از حد مدل
- بالانس نبودن دیتاست بین کلاس های مختلف و یا شامل نشدن برخی حالات
  - به طور کلی کمبود داده ها
    - آموزش بیش از حد مدل

برای جلوگیری میتوانیم data augmentation کنیم یا مدل را ساده کنیم و یا آموزش را در جایی که دقت روی داده ارزیابی حداکثر است، متوقف کنیم. همچنین از regularizer ها استفاده کنیم.

# پاسخ سوال دوم و سوم

کد مربوط به این دو سوال در نوتبوک HW12 پیوست شده است و خروجی ها مشخص هستند. برخی توضیحات لازم هم بین سلول های نوتبوک داده ام.

### ياسخ سوال چهارم

- اً. اگر مقدار padding برابر با same باشد بعد از عمل کانولوشن ابعاد خروجی برابر با ابعاد ورودی خواهد بود اما اگر مقدارش برابر با valid باشد یعنی هیچ padding ای اعمال نشده است.
- ۲. تابع فعال سازی کمک می کند تا مدل بتواند روابط غیر خطی را یاد بگیرد. برای پیچیده شدن روابط مورد یادگیری مدل با عمیق شدن آن، باید این را داشته باشیم زیرا وگرنه درجه ورودی همچنان ۱ باقی می ماند.
- ۳. پارامتر kernel\_initializer به ما این امکان را می دهد تا با الگوریتم دلخواه بتوانیم وزن های اولیه را تعریف کنیم. مثلا Glorot initializer.
- ۴. Conv2D ابعاد تصویر را کم می کند ولی Conv2Dtranspose ابعاد تصویر را بزرگتر می کند به این عمل upsampling نیز گفته می شود. لایه کانولوشنال Conv2DTranspose یا upsampling عمل upsampling ساده است. هم عملیات نمونهبرداری را انجام می دهد و هم دادههای ورودی درشت را برای پر کردن جزئیات در حین نمونهبرداری تفسیر می کند.
- نابع block\_conv\_double دو تا لایه کانولوشنی را روی ورودی اعمال میکند. در هرکدام از این لایه block\_conv\_double دو تا لایه کانولوشنی را روی ورودی و میچنین stride هم یک است. ها هم ابعاد ورودی و خروجی یکسان است چون padding=same هم یک است. پس در این تابع فقط تعداد کانالهای ورودی تغییر میکند و در خروجی ظاهر میشود.
- در تابع downsample\_block فقط از تابع downsample\_block استفاده کرده و در ادامه با لایه maxpooling2D ابتدا ابعاد ورودی x لایه maxpooling2D ابتدا ابعاد تصویر را نصف می کند. در تابع conv2Dtranspose ابتدا ابعاد ورودی را با فیچر های کانولوشنی را بیشتر می کنیم با استفاده از conv2Dtranspose و در ادامه خروجی را با فیچر های کانولوشنی مجاور concat می کنیم و در نهایت خروجی نهایی را دوباره به تابع double\_conv\_block می دهیم.
- <sup>9</sup>. که loss کاهش پیدا کند و وزن های ما در جهت درست (با توجه به گرادیان) تغییر کنند و به تدریج دقت بالا رود.
- voptimizer و تمام پارامترهایی که شبکه با آن optimizer میشود به V. برای چسباندن optimizer و تمام پارامترهایی که شبکه با آن
- ۸. برای مسائل classification این تابع ضرر انتخای اول است چون به خوبی loss را برای موارد خیلی غلط، خیلی زیاد میکند.
- ۹. برای اینکه از overfitting جلو گیری کنیم و همچنین در وقت صرفه جویی کنیم، از این تابع استفاده می کنیم. در این تابع اگر مدل در تعداد epoch مشخصی بهبود نیابد، آموزش متوقف می شود. در واقع val\_loss را مانیتور میکند و اگر به جای کاهشی، افزایشی شود آموزش را متوقف میکند.

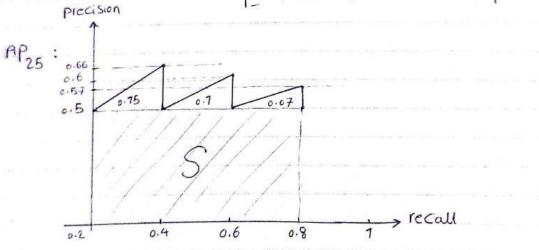
- ifit آموزش ر ا شروع میکند و با پارامتر هایی که در compile برای مدل مشخص کردیم مدل را امهبود میبخشد. اما compile فقط مدل را آماده میکند. در تابع کامپایل optimizer و loss بهبود میبخشد. اما tunction را مشخص می کنیم اما در تابع فیت، دیتای آموزش و آزمون و تعداد epoch و همچنین batch size و ... را مشخص می کنیم.
- ۱۱. در هر epoch ما روی چندین batch آموزش را انجام میدهیم، Batchها قسمت هایی با تعداد مشخصی از داده آموزشی هستند که در هر epoch پخش شده اند اما در نهایت در یک epoch ما مدل را روی کل داده ها آموزش میدهیم. که درواقع تعداد زیادی batch می شود.

Date

: mile Sort blo of score cup as

Rank	Score	P25	R25	P50	R50	P75	R75
1	0.96	1	0.2	1	0.2	0	0
2	0.89	0.5	0.2	0.5	0.2	0	0
3	0.84	0.66	0.4	0.66	0.4	0.33	0.2
4	0.79	0.5	0.4	0.5	0.4	0.25	0.2
5	0.74	0.6	0.6	0.6	0.6	0.4	0.4
6	0.47	0.5	0.6	0.5	0.6	0.33	0.4
7	0.39	0.57	0.8	0.43	0.6	0.28	0.4
8	0.29	0.5	0.8	0.375	0.6	0.25	0.4

علا ص precision و recall مای بردست آمده در عددل بالا می توانیم مودارها



PAPCO

