機器學習系統設計實務與應用

HW3 B063012054 林祐安

於前一次作業問題與討論提到:

原架構 Dropout->Dense->Dropout->Dense , 因圖片單純、架構簡單 , 拿掉兩個 Dropout 是不是沒有太大影響?

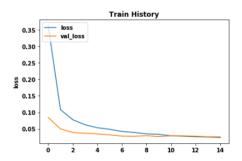
Model: "sequential\_1"

Layer (type)	Output	Shape	Param #
conv2d_1 (Conv2D)	(None,	26, 26, 32)	320
conv2d_2 (Conv2D)	(None,	24, 24, 64)	18496
max_pooling2d_1 (MaxPooling2	(None,	12, 12, 64)	0
flatten_1 (Flatten)	(None,	9216)	0
dense_1 (Dense)	(None,	128)	1179776
dense_2 (Dense)	(None,	10)	1290

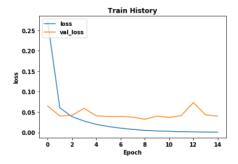
Total params: 1,199,882 Trainable params: 1,199,882 Non-trainable params: 0

# (刪除兩層 Dropout 模型架構)

Epoch 15/15 60000/60000 [------] - 5s 76us/step - loss: 0.0237 - accuracy: 0.9924 - val\_loss: 0.0257 - val\_accuracy: 0.9921 Test loss: 0.02571241261522082 Test accuracy: 0.9921000003814697



## (尚未修改前的模型)



(刪除兩層 Dropout 的模型)

比較兩者趨勢圖,很明顯看到"刪除兩層 Dropout 的模型"於 valid loss 方面震盪,原以為 loss 無法下降,但仔細觀察其值為 0.05 左右,與"尚未修改前的模型"loss 相差約 0.015,兩者都是收斂狀態,其正確率也約 99%,確實這兩層 Dropout 對於這種單純且淺層的網路作用不大。

#### 第二個問題與討論是紅箭頭處:

```
#improved model
 model2=Sequential()
 # 第一層conv2D更改Mask大小從3->9
 model2.add(Conv2D(32, kernel_size (9, 9) activation='relu',input_shape=input_shape))
 model2.add(Conv2D(64, (3, 3), activation='relu'))
 # 建立池化層,池化大小=2x2,取最大值
 model2.add(MaxPooling2D(pool_size=(2, 2)))
 # Dropout 層隨機斷開輸入神經元,用於防止過度擬合,斷開比例:0.25
 model2.add(Dropout(0.25))
 # Flatten層把多維的輸入一維化,常用在從卷積層到全連接層的過渡。
 model2.add(Flatten())
# 更改數值成0.5->0.25
 model2.add(Dropout(0.25))
 # 使用 softmax activation function,將結果分類
 model2.add(Dense(num_classes, activation='softmax'))
 # 更改optimizer Adadelta->Adam
 model2.compile(loss=keras.losses.categorical_crossentropy,
              optimizer=keras.optimizers.Adam(),
              metrics=['accuracy'])
 # 更改batch size 256->1024 epochs 15->10
 train_history = model2.fit(x_train, y_train,
          batch_size=1024,
          epochs=10,
          #verbose=1,
          validation_data=(x_test, y_test))
 #儲存訓練架構及結果
 #model.save('my model cnn.h5')
 # 顯示損失函數、訓練成果(分數)
 score = model2.evaluate(x_test, y_test, verbose=0)
 print('Test loss:', score[0])
 print('Test accuracy:', score[1])
 plt.plot(train_history.history['loss'])
 plt.plot(train_history.history['val_loss'])
 plt.title('Train History')
 plt.ylabel('loss')
 plt.xlabel('Epoch')
 plt.legend(['loss', 'val_loss'], loc='upper left')
```

紅框以及紅箭頭部分是修改的地方,紅箭頭的部份是刪除一層 Dense,紅框部分為修改參數,於上次作業已討論過,本次討論紅箭頭的部分。一般來說簡單的 CNN模型只會用到一層全連接層,會用到兩層 FC 可能有以下考量:

- 1. 減少參數量,龐大的網路例如 YOLO、VGGNet,第一層 FC 參數量可能上億,透過第二層 FC 減少運算量以及記憶體占用。
- 2. 影響辨識率最主要還是 Conv2D 層,額外再增加 FC 效果有限,因此大部分龐大的模型都是用 2~3 層 FC,甚至有些會用 1X1 的 Conv2D 代替所有的 FC 層。

綜觀以上兩點,於此實作模型過於淺層簡單,多一層 Dense 效果應是差不了多少。

Model: "sequential\_3"

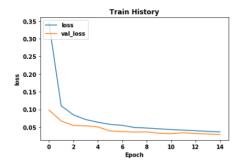
Layer (type)	Output	Shape	Param #
conv2d_5 (Conv2D)	(None,	26, 26, 32)	320
conv2d_6 (Conv2D)	(None,	24, 24, 64)	18496
max_pooling2d_3 (MaxPooling2	(None,	12, 12, 64)	0
dropout_1 (Dropout)	(None,	12, 12, 64)	0
flatten_3 (Flatten)	(None,	9216)	0
dropout_2 (Dropout)	(None,	9216)	0
dense_4 (Dense)	(None,	10)	92170

Total params: 110,986 Trainable params: 110,986 Non-trainable params: 0

\_\_\_\_\_\_

## (原模型刪除第一層 Dense)

Epoch 15/15 60000/60000 [------] - 5s 78us/step - loss: 0.0364 - accuracy: 0.9888 - val\_loss: 0.0293 - val\_accuracy: 0.9900 Test loss: 0.0293262028489495 Test accuracy: 0.9900000095367432



(原模型刪除第一層 Dense)

可以見到結果確實如前面所述,效果與原本模型差不多,Loss=0.03、acc=99%。 再來是將兩種情形結合,模型簡化,去除第一層 Dense 與兩層 Dropout。

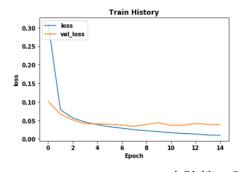
Model: "sequential\_2"

Layer (type)	Output	Shape	Param #
conv2d_3 (Conv2D)	(None,	26, 26, 32)	320
conv2d_4 (Conv2D)	(None,	24, 24, 64)	18496
max_pooling2d_2 (MaxPooling2	(None,	12, 12, 64)	0
flatten_2 (Flatten)	(None,	9216)	0
dense_3 (Dense)	(None,	10)	92170

Total params: 110,986 Trainable params: 110,986 Non-trainable params: 0

\_\_\_\_\_

## (去除第一層 Dense 與兩層 Dropout)



(去除第一層 Dense 與兩層 Dropout)

可以發現訓練時間快了一些,原本 76us->66us, 速度提升 13%, 其代價是正確率下降 0.2%左右。

前面紅字所述,有些模型會用 1X1 的 Conv2D 代替 FC 層,以下實作:

## 僅更動後兩層 Dense 替換成 Conv2D,其餘皆未變動。

Layer (type)	Output Shape	Param #
conv2d_54 (Conv2D)	(None, 26, 26, 32)	320
conv2d_55 (Conv2D)	(None, 24, 24, 64)	18496
max_pooling2d_19 (MaxPooling	(None, 12, 12, 64)	0
dropout_6 (Dropout)	(None, 12, 12, 64)	0
conv2d_56 (Conv2D)	(None, 1, 1, 128)	1179776
dropout_7 (Dropout)	(None, 1, 1, 128)	0
conv2d_57 (Conv2D)	(None, 1, 1, 10)	1290
flatten_10 (Flatten)	(None, 10)	0
T . 3 4 400 000		

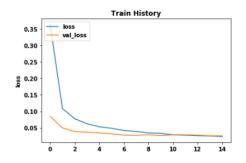
Total params: 1,199,882 Trainable params: 1,199,882 Non-trainable params: 0

\_\_\_\_\_

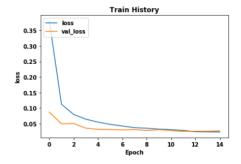
## (two FC layers replaced by Conv2D)

## \*\*其參數量與未更改前的模型配置相同

Epoch 15/15 60000/60000 [========] - 5s 76us/step - loss: 0.0237 - accuracy: 0.9924 - val\_loss: 0.0257 - val\_accuracy: 0.9921 rest loss: 0.02571241261522082 Test accuracy: 0.9921000003814697



### (尚未修改前的模型)



(two FC layers replaced by Conv2D)

觀察兩者其實沒有甚麼太大的差異,具體而言,將最後的全連接層替換層卷積 層是不適當得根據不同應用決定,例如在此實例中,替換成卷積層效果並無提 升太多,但耗時大大增加。

原本耗時 76us->111us,增加近 45%時間,非常耗資源,這也顯示出卷積層對計算負擔比全連接層還要重許多。近年來發展出另一個取代 FC 的做法: Global Average Pooling(GAP),這些做法其根本目的都是要減少參數以降低 overfitting。

實作中較大的問題是該如何更動架構、加加減減甚麼層,因為盲目的一直增加 Conv2D 沒有甚麼意義,而且到了一定程度模型會爛掉,因此嘗試了一些新奇的 玩意。在撰寫報告時有一段是大部分的 CNN 模型使用的 FC 是幾層,於前次作業中個人斷定 2 層 Dense 是多餘的,僅需要一層,但深入查找資料後發現 VGG 使用高達 3 層 Dense,也是目前看過最多 FC 的模型,YOLO 為 2 層,但這些是很複雜的模型,因此對於實作這種簡單的模型還是 1 層 FC 就夠了。於一篇 stackoverflow 看到有人回復:某些模型會將 FC 使用卷積層代替。額外參考了兩篇文章,因為自行修改架構總是出現維度對不上的問題,參考第二篇後才知道需額外添加一層 Flatten。

在本次作業做了許多架構更動的部分,基本上不會再增加層數,不僅會浪費時間,效果提升也不會很明顯,但替換成其他 layer 也能發現,效果有限,畢竟模型實在是不夠複雜。尋找參考資料時第一次知道可以將全連接層替換成卷積層甚至 GAP,深入實作發現這個方法好像頗雞肋,也許效果有稍微提升,但是增加的時間實在是不成比例,難怪會再發展出 GAP,具體來說也還不知道為何要使用 Conv 替代 FC,個人認為是為了減少權重參數量,避免 overfitting。

### Code <u>link</u>