

UNIVERSIDAD DE GRANADA

VISIÓN POR COMPUTACIÓN

Clasificación de imágenes usando CNNs

Francisco Luque Sánchez
María del Mar Ruiz Martín



15 de enero de 2018

Índice

1. Introducción	2
1.1. Conjunto de datos utilizado	2
1.2. Aspectos de implementación	2
2. Modelos implementados	3
2.1. Model básico (<code>base_model</code>)	3
2.1.1. Estructura de la red	3
2.1.2. Aprendizaje de la red	3
2.1.3. Evaluación del aprendizaje durante el entrenamiento	4
2.1.4. Gráficas de resumen del aprendizaje	4
2.2. Primera modificación: <i>Weight Decay</i> (<code>wd_model</code>)	6
2.2.1. Gráficas de resumen del aprendizaje	7
2.3. Segunda modificación: <i>Variable Learning Rate</i> (<code>vlr_wd_model</code>)	9
2.3.1. Gráficas de resumen del aprendizaje	10
2.4. Tercera modificación: <i>Variable Learning Rate</i> sin <i>Weight Decay</i> (<code>vlr_model</code>)	11
2.4.1. Gráficas de resumen del aprendizaje	11
2.5. Cuarta modificación: dropout + <i>early stopping</i> (<code>drop_model</code>)	13
2.6. Modelo con dos capas de convolución (<code>2conv_model</code>)	13
2.6.1. Estructura del modelo	13
2.6.2. Gráficas de resultados obtenidos	14
2.7. 3 capas de convolución: aprendizaje mediante <code>adamOptimizer</code> (<code>3adam_model</code>)	16
2.7.1. Estructura de la red	16
2.7.2. Gráficas de resumen del aprendizaje	17

1. Introducción

En esta práctica se tratará el problema de la clasificación de objetos en imágenes, utilizando concretamente redes neuronales convolucionales (*CNNs*). El problema que se abordará consiste en tratar de distinguir perros de gatos utilizando estos modelos. Se comenzará con un modelo simple, el cual se irá modificando para tratar de mejorar su capacidad para clasificar.

1.1. Conjunto de datos utilizado

El conjunto de datos utilizado se ha generado utilizando las bases de datos mostradas en [1, 2, 3]. Se han extraído todas las imágenes de las mismas y etiquetado en dos clases (perros y gatos), obteniéndose un conjunto total de unos 13000 gatos y 25000 perros. Dicho conjunto se ha dividido en dos subconjuntos, un conjunto de entrenamiento (unos 25500 ejemplos) y uno de test (en torno a 12500 ejemplos), tratando de mantener la proporción de perros y gatos lo más parecida posible en ambos conjuntos.

En cuanto al tamaño de las imágenes utilizado, se han redimensionado todas ellas a un tamaño de 64×64 píxeles con codificación RGB (es decir, se trabajará con imágenes de entrada de tamaño $(64, 64, 3)$). Se utilizan imágenes de tan pequeño tamaño porque el uso de imágenes de mayor tamaño provoca un aumento de tamaño muy notable de la red neuronal utilizada, lo que se traduce en un aumento del tiempo de cómputo muy considerable. Además, se comenzó haciendo una prueba con imágenes de tamaño 128×128 , y la diferencia en los resultados obtenidos no era significativa. Finalmente, este trabajo tiene la finalidad de estudiar las diferencias de capacidad de clasificación de las redes neuronales convolucionales en función a su estructura y parámetros, por lo que en principio no necesitamos crear ejemplos muy potentes que permitan una clasificación muy precisa. Se decide por tanto utilizar imágenes de este tamaño, aunque pueda provocar que en fases finales del trabajo se pierda un poco de capacidad de predicción al no utilizar imágenes de tamaño mayor.

1.2. Aspectos de implementación

Todo el código se ha desarrollado utilizando el *framework* TensorFlow [4], que es una librería de código abierto desarrollada por Google, orientada a la implementación de soluciones utilizando inteligencia artificial. Esta librería permite la definición de forma sencilla de estructuras de redes neuronales de varios tipos, entre ellas redes neuronales convolucionales, que es el tipo de redes en las que se centra el trabajo. Además, permite especificar los recursos del equipo que se destinan a cómputo, dando gran flexibilidad al programador a la hora de hacer los experimentos. El primer modelo desarrollado, en particular, se ha hecho utilizando un tutorial de la documentación del *framework*, que se puede consultar en [5].

El código se ha estructurado en 5 archivos distintos para cada modelo. En el archivo `model.py` se establece la estructura de la red neuronal. En los archivos `model_train.py` y `model_test.py` se establece la ejecución de las operaciones de entrenamiento y test. En el archivo `input.py` se implementan las funciones de lectura de imágenes desde archivo. Finalmente, el archivo `predict_image.py` permite que se pase un nombre de imagen como argumento, y se utiliza el modelo entrenado para predecir si en dicha imagen hay un perro o un gato.

2. Modelos implementados

2.1. Model básico (base_model)

Comenzamos describiendo el primer modelo implementado. Es el modelo más simple de los estudiados. Pasamos a ver su estructura.

2.1.1. Estructura de la red

La primera de las redes se organiza de la siguiente manera. Recibe un batch de 128 imágenes de tamaño $64 \times 64 \times 3$. La primera operación que realiza consiste en una capa de convolución que extrae 64 filtros para cada una de las imágenes. Después, tiene una capa de pool que reduce el tamaño de las imágenes a la mitad, por lo que tras esta capa se tiene un conjunto de imágenes de tamaño $128 \times 32 \times 32 \times 64$. Tras esto, se redimensiona la capa para que tenga una forma de 128×65536 características, y se pasa dicho vector a una capa completamente conectada de tamaño 65536×348 . Esta capa completamente conectada se conecta a otra capa completamente conectada con dos neuronas, que nos darán la probabilidad de que el elemento pertenezca a la clase gato (neurona 0) o la clase perro (neurona 1). Las funciones de activación de todas las capas es la función *Relu*. El esquema de la misma es el siguiente:

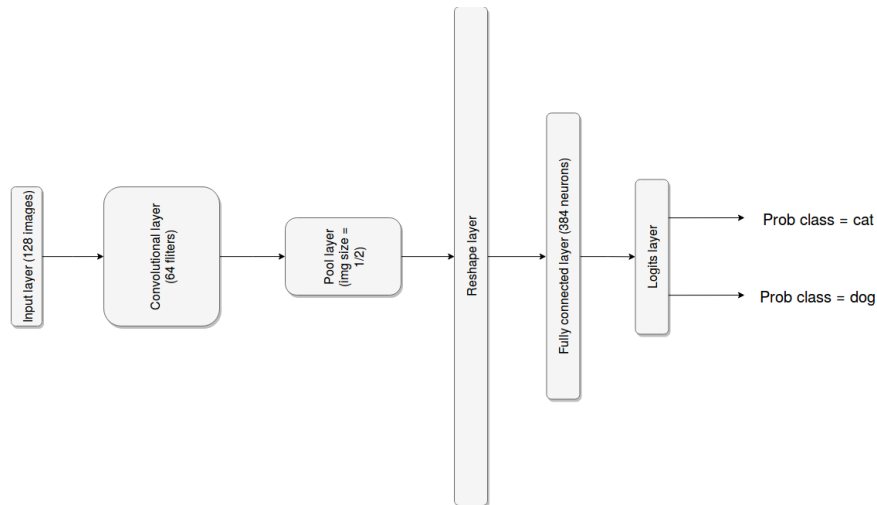


Figura 1: Esquema del modelo simple de red neuronal convolucional

2.1.2. Aprendizaje de la red

Una vez definida la estructura de la red, vamos a explicar ligeramente el funcionamiento del aprendizaje de la misma. En cada etapa del aprendizaje, se genera aleatoriamente del conjunto de imágenes de entrenamiento un subconjunto de 128 ejemplos. La red neuronal clasifica dichas imágenes, otorgando una probabilidad a cada una de ellas de que pertenezca a una clase o a la otra. Una vez hecha la clasificación, se calcula el error cometido como la media de los errores cometidos. El error cometido es la diferencia entre la probabilidad estimada para cada clase y la clase real de la imagen. Una vez calculado dicho error, se propaga con un gradiente descendente para modificar los pesos de todas las capas. La tasa de aprendizaje es constante durante todo el entrenamiento, con un valor de 0,001. Se realizan 8000 pasos de aprendizaje.

2.1.3. Evaluación del aprendizaje durante el entrenamiento

Para ir viendo cómo evoluciona el aprendizaje de la red durante el entrenamiento, se ejecuta simultáneamente un test sobre la red neuronal. Este test coge un conjunto aleatorio de 10000 imágenes del conjunto de test y lo clasifica utilizando la red neuronal. Una vez clasificadas las mismas (se obtiene la probabilidad de que cada una de las imágenes pertenezca a una de las dos clases, y se devuelve como clase la que tenga una probabilidad mayor), se hace el cociente entre el total de ejemplos bien clasificados y el número de ejemplos totales, obteniéndose así el tanto por uno de instancias bien clasificadas.

2.1.4. Gráficas de resumen del aprendizaje

Utilizando una de las utilidades de *TensorFlow*, llamada *TensorBoard*, se han creado varios gráficos que permiten ver cómo evoluciona la capacidad de predicción de la red en función al número de iteraciones de aprendizaje que ha realizado la misma.

Nos centraremos principalmente en dos gráficas. Una que muestra la evolución de la función de pérdida, la cual tratamos de minimizar, y otra que muestra la capacidad de predicción sobre el conjunto de test.

Estas dos gráficas van a ser nuestra principal forma de obtener información sobre la evolución del aprendizaje de la red neuronal. Una de las ventajas que ofrece TensorFlow es que permite al programador establecer, de forma muy simplificada (tiene implementado un sistema de clases para realizar todo el trabajo), qué variables se quieren supervisar durante el entrenamiento. De esta manera, podemos colocar supervisores que mantengan un historial de los pesos de las distintas capas de la red, de si ciertas neuronas se activan o se inhiben para una determinada foto, cómo se propagan los gradientes por la red neuronal con el algoritmo de *backpropagation*... y mostrar toda esta información a posteriori con una interfaz web (es esta interfaz la que se conoce como *TensorBoard*). No obstante, en este trabajo no se mostrará la capacidad completa de esta herramienta, ya que su configuración es tediosa, y aunque no ralentiza en exceso el sistema, sí que se puede apreciar cierta pérdida de rendimiento. Además, la interpretación de estos gráficos, a pesar de que se muestran de forma bastante clara, no es nada sencilla, y requieren de un conocimiento previo sobre redes neuronales bastante profundo. Creemos por tanto que la extracción e interpretación de dichas gráficas queda fuera de las competencias que intenta cubrir el trabajo, y por esto mostramos sólo las gráficas cuya interpretación aporta información realmente relevante sobre el aprendizaje de la misma.

Pasamos entonces a ver la gráfica de la evolución de la función de pérdida en los distintos pasos de entrenamiento:

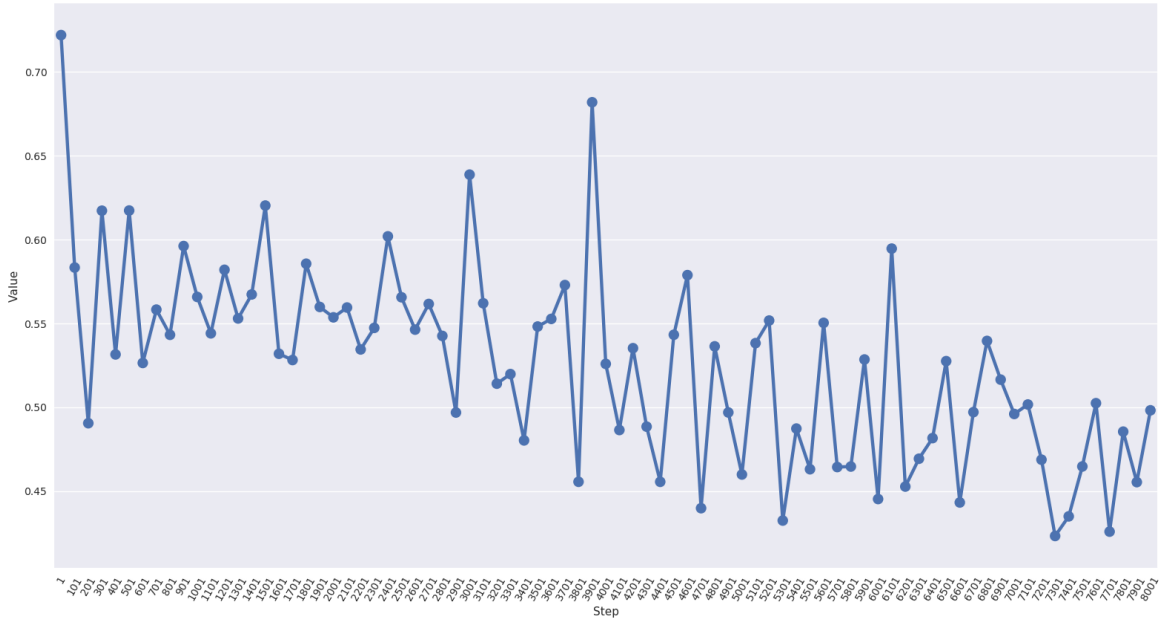


Figura 2: Evolución de la función de pérdida

Podemos observar cómo la función de pérdida tiene un comportamiento un poco caótico en este caso, aunque sí que se observa cierta tendencia al decrecimiento. Se comienza con un valor cercano a 0.7, el cual se consigue decrementar hasta 0.43 en la iteración 7700. No obstante, se ve que el comportamiento no es del todo bueno, ya que se dan muchos pasos hacia atrás durante el entrenamiento. Pasamos ahora a ver el comportamiento de la gráfica que muestra la evolución la precisión del modelo:

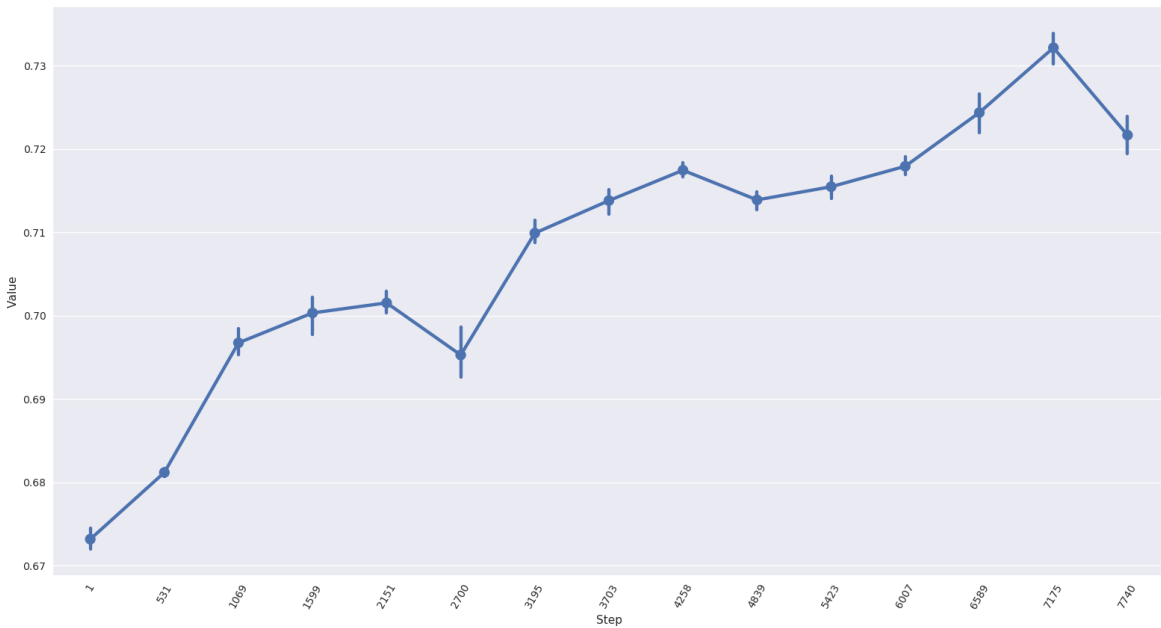


Figura 3: Evolución de la precisión de la red neuronal

Se puede observar una clara tendencia a la mejora durante todo el proceso de aprendizaje, aunque no se una mejora muy significativa. El sistema comienza con una capacidad de predicción de entorno al 67 % de efectividad, y consigue mejorar dicha capacidad de predicción hasta alcanzar una precisión de algo más del 73 %. No obstante, estos resultados no son del todo satisfactorios, ya que hemos construido un modelo muy básico y todavía clasificamos mal algo más de un cuarto de las instancias que tenemos. En el resto de la práctica se irán proponiendo mejoras a este modelo básico, que tratarán de mejorar su capacidad de predicción. La primera de las modificaciones consistirá simplemente en introducir un *Weight Decay* sobre los pesos de la red neuronal. Pasamos a describirlo y ver los resultados en la siguiente sección.

2.2. Primera modificación: *Weight Decay* (wd_model)

Como ya hemos dicho al final de la sección anterior, la primera modificación que vamos a introducir es lo que se conoce como *Weight Decay*, o disminución de pesos. Esta modificación consiste en añadir una penalización a los pesos de la red en la función de pérdida. Concretamente, se añade un término por cada capa de la red en las que se aplica, correspondiente a la norma L_2 del vector de pesos, multiplicado por un parámetro a configurar por el usuario. Esto hace que cada vez que se propaga el error, además de modificar los pesos en función de la capacidad de predicción, se reduce la norma del vector, haciendo que los pesos no aumenten indefinidamente. Veremos que esta modificación nos servirá para que la red tenga un comportamiento mucho mejor que en el modelo anterior.

En cuanto a la estructura de la red y el esquema de aprendizaje de la misma, no comentaremos nada más, ya que es exactamente la misma que la que teníamos para el ejemplo anterior. De nuevo tendremos una capa de convolución, una capa de reducción de tamaño, una de alisamiento de la dimensión de las imágenes para convertirlas en vectores, una capa completamente conectada y la salida con dos neuronas. La única modificación interesante es que los pesos de todas las capas llevan asociado el *Weight Decay*, lo que se verá claramente en los valores de la función de pérdida, que tomará valores mucho mayores (recordemos que en el ejemplo anterior, el valor de la función no sobrepasaba el valor 1, mientras que ahora comenzará en un valor cercano a 600). El esquema de aprendizaje es el mismo nuevamente, utilizándose un esquema de gradiente descendente con una tasa de aprendizaje constante para propagar el error.

Lo que sí tendremos ahora es un aprendizaje mucho más largo. Mostraremos dos ejecuciones distintas. La primera es una ejecución en la que se realizan 10000 etapas de aprendizaje. Tras la ejecución, se observó que, aunque se había mejorado el resultado de la ejecución básica, la red neuronal no había presentado todavía un estancamiento en los resultados, por lo que se decide modificar este parámetro, y establecer el límite de etapas de aprendizaje en 100000. Esta estimación es muy exagerada, ya que probablemente se produzca antes un estancamiento, pero como las ejecuciones son costosas, se decide poner un número desproporcionado de pasos, para cortar el proceso cuando se observe un estancamiento en la disminución de la función de pérdida. Más adelante en la práctica se introducirá un método que permita automatizar el momento del entrenamiento en el que se corta el aprendizaje. Esto es lo que se llama *Early Stopping*, y básicamente se basa en hacer que se pare el entrenamiento cuando se produce un estancamiento en la mejora de la función de pérdida, esto es, cuando tras un número significativo de iteraciones no se consigue disminuir el valor de la misma lo suficiente, o no llega a mejorarse.

Pasamos a ver los resultados de las ejecuciones de entrenamiento conseguidos por esta red neuronal.

2.2.1. Gráficas de resumen del aprendizaje

Vamos a ver, como hemos dicho antes, las gráficas de dos ejecuciones del aprendizaje para este modelo. La primera que se muestra es una primera ejecución, en la que se establecieron 10000 pasos de aprendizaje. Tras ver que al finalizar la ejecución la red neuronal no se había estancado, se realiza otra ejecución de 100000 pasos para ver hasta qué punto la red neuronal es capaz de mejorar las predicciones. La primera gráfica es la siguiente:

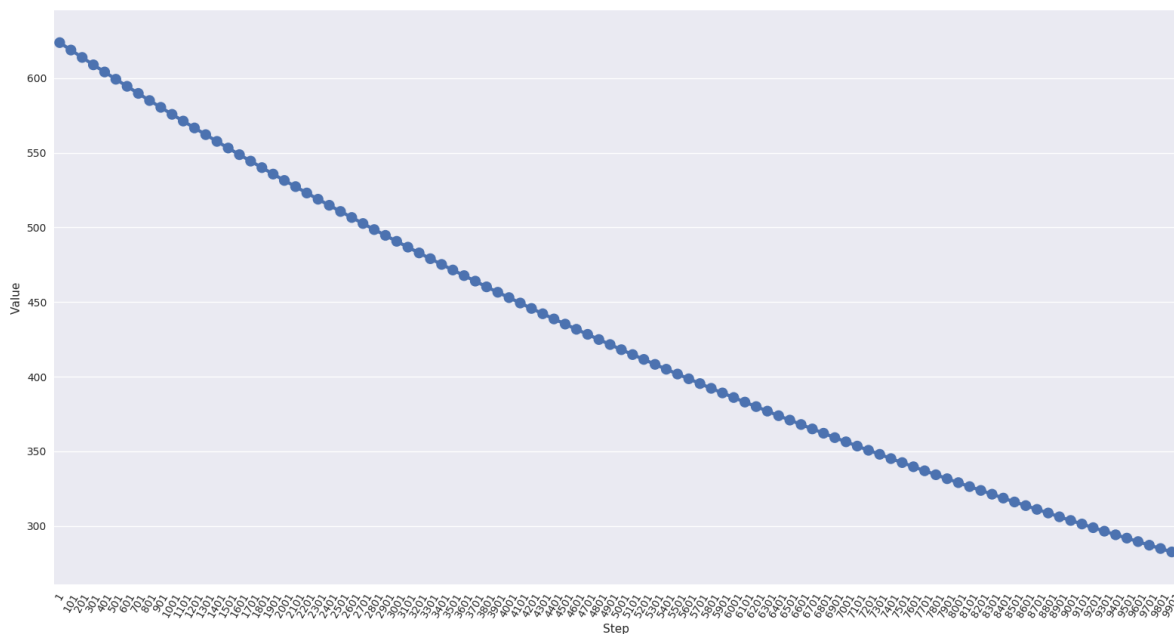


Figura 4: Evolución de la función de pérdida

Claramente, la función de pérdida no se ha estabilizado. Si observamos la gráfica de la capacidad de predicción, tenemos que:

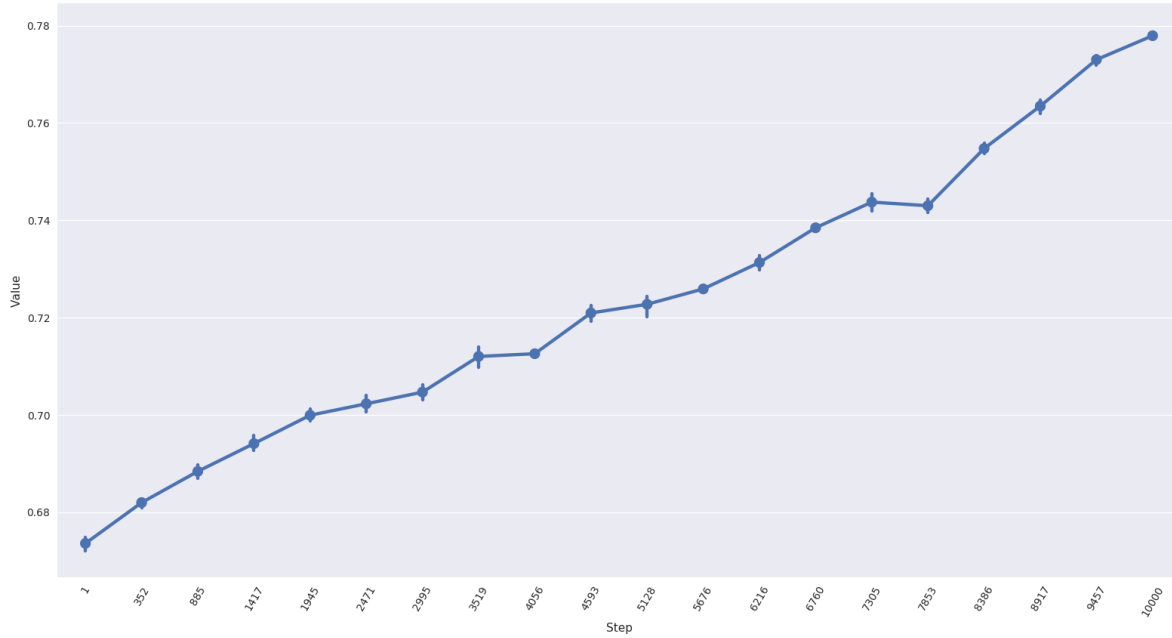


Figura 5: Evolución de la capacidad de predicción

Donde hemos conseguido un porcentaje de acierto cercano al 78 %. No obstante, se ve claramente en ambas gráficas que el resultado es claramente mejorable. En la segunda ejecución, la gráfica de la función de pérdida es la siguiente:

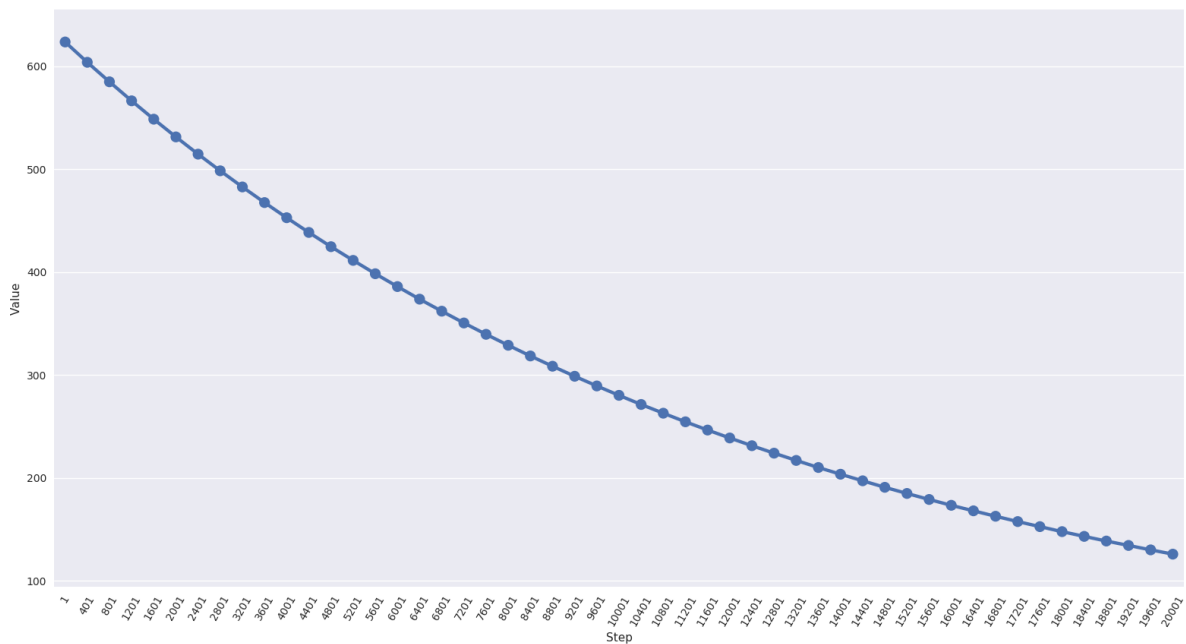


Figura 6: Evolución de la función de pérdida

Como se puede ver en la gráfica, ahora se han ejecutado 20000 pasos de aprendizaje. A pesar de ello, todavía no se ha estabilizado la función de pérdida, pero como observaremos en la gráfica

siguiente sí que se ha estabilizado la capacidad de predicción en la red:

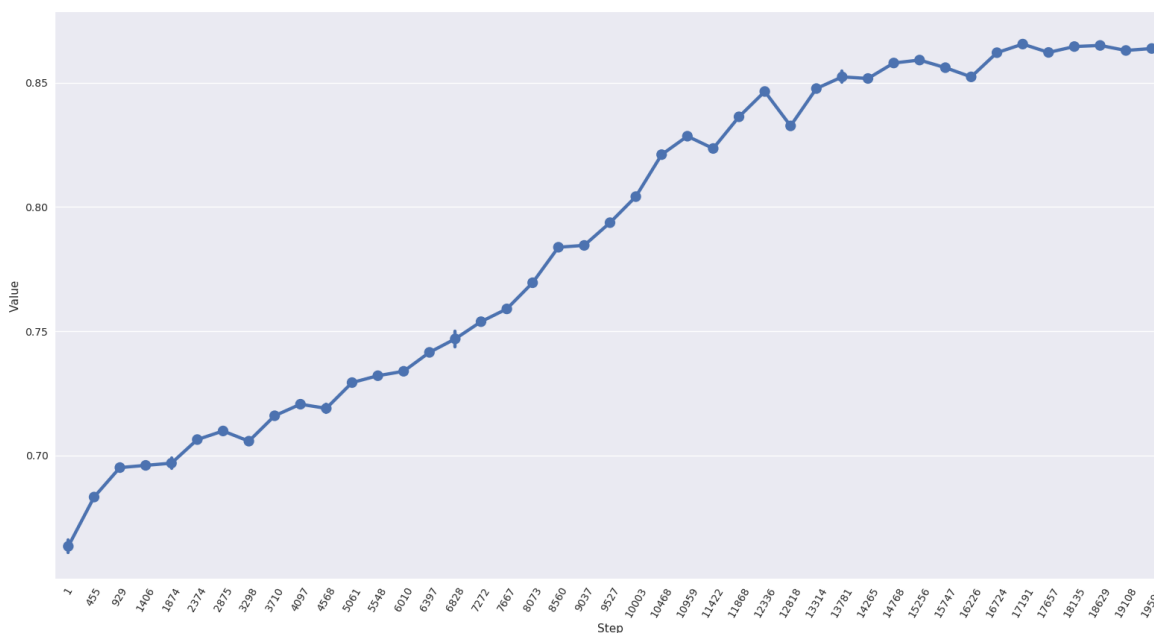


Figura 7: Evolución de la capacidad de predicción

Podemos ver en la gráfica que en los últimos 5000 pasos apenas se ha conseguido mejorar el porcentaje de clasificación del modelo. No obstante, con esta red hemos conseguido mejorar la capacidad de aprendizaje de la misma, subiendo el porcentaje de acierto en clasificación de un 73% a un 86,5%. Esta mejora ha supuesto, si tenemos en cuenta el error (27% frente a 13,5%), conseguir clasificar correctamente, en media, la mitad de los ejemplos que antes no éramos capaces de clasificar. Supone por tanto una mejora muy importante en el modelo. Además, hemos conseguido ganar mucha estabilidad a la hora de la mejora del modelo, ya que como hemos podido observar, la función de pérdida ha ido decrementando su valor en todo momento, al contrario de lo que ocurría en el primer modelo, en el que teníamos oscilaciones muy fuertes. Gran parte de la culpa de este fenómeno es de los términos que hemos añadido, ya que el tener en cuenta como penalización la norma de los pesos de la red, y decrementarlos todos en cada paso de aprendizaje en función de su norma, es normal que la función de pérdida no tienda a aumentar, ya que la parte correspondiente a los pesos será mucho más significativa que la correspondiente a la mala clasificación. No obstante, es innegable que la implementación de *Weight Decay* ha conseguido mejorar enormemente los resultados obtenidos por la red, a la vista de los resultados obtenidos.

2.3. Segunda modificación: *Variable Learning Rate* (vlr_wd_model)

En vista de la mejora que nos supone el modelo anterior, trabajaremos sobre éste y le añadiremos sucesivas modificaciones con fin de estudiar la influencia de cada una en nuestro modelo. Hasta ahora habíamos trabajado con una tasa de aprendizaje fija. Este parámetro resulta difícil de ajustar, puesto que tenemos que encontrar un equilibrio entre la capacidad de explorar el espacio de soluciones que nos proporciona un valor de tasa de aprendizaje alto, y la capacidad de

optimizar los resultados en un entorno pequeño que conseguiríamos con un valor bajo para la tasa.

Para solventar esta dificultad de ajustar el parámetro, y conseguir una mayor flexibilidad entre la explotación y la exploración del espacio de soluciones, utilizaremos una tasa de aprendizaje variable. De esta forma se comienza con un valor de tasa de aprendizaje relativamente alto, que nos permita realizar al inicio un buen proceso de exploración, mientras este parámetro se reduce gradualmente, dando así paulatinamente más importancia al proceso de explotación.

Como ya se ha comentado, se utiliza la misma topología para nuestra red neuronal que la que tenía el modelo anterior, utilizando también el mismo esquema de aprendizaje con gradiente descendente, pero en esta ocasión con tasa de aprendizaje variable.

A continuación vamos a estudiar los resultados obtenidos en la ejecución del nuevo modelo.

2.3.1. Gráficas de resumen del aprendizaje

De forma análoga a como se ha procedido hasta ahora, mostraremos las gráficas sobre la función de pérdida y la capacidad de predicción del modelo a lo largo de su fase de entrenamiento. En primer lugar mostramos la función de pérdida:

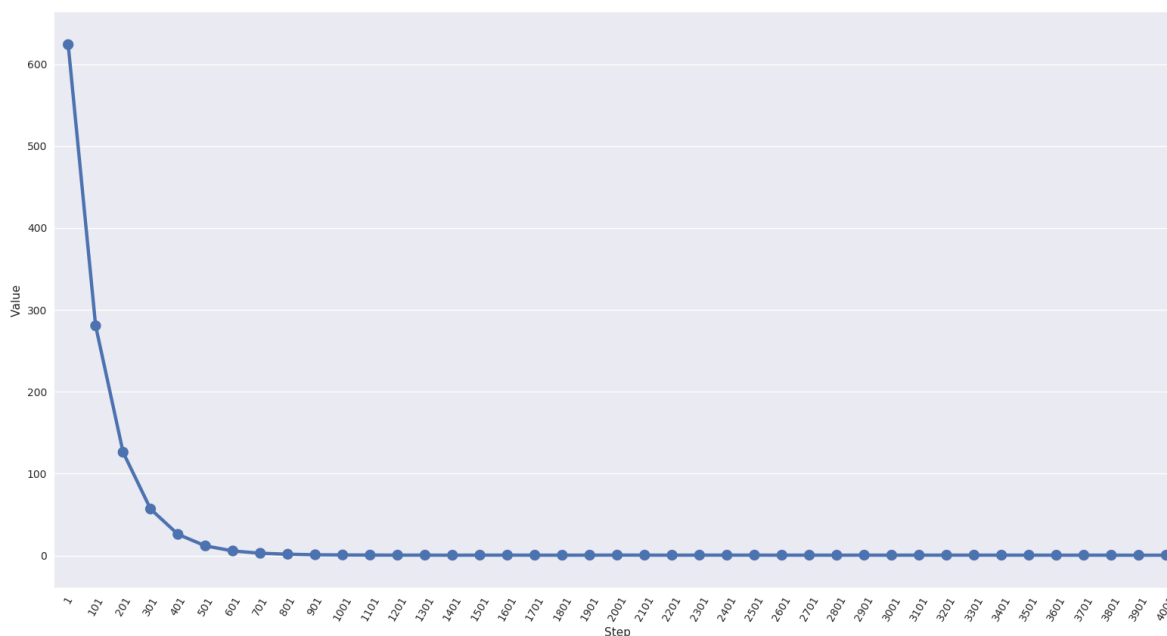


Figura 8: Evolución de la función de pérdida

Encontramos por un lado que la disminución de la función de pérdida es mucho más rápida que la que obteníamos en el modelo anterior, bajando muy rápidamente a valores inferiores a 10 y llegando por debajo de la unidad, cuando el modelo anterior no era capaz obtener valores por debajo de 100. Veamos a continuación como evoluciona la capacidad de predicción del modelo actual.

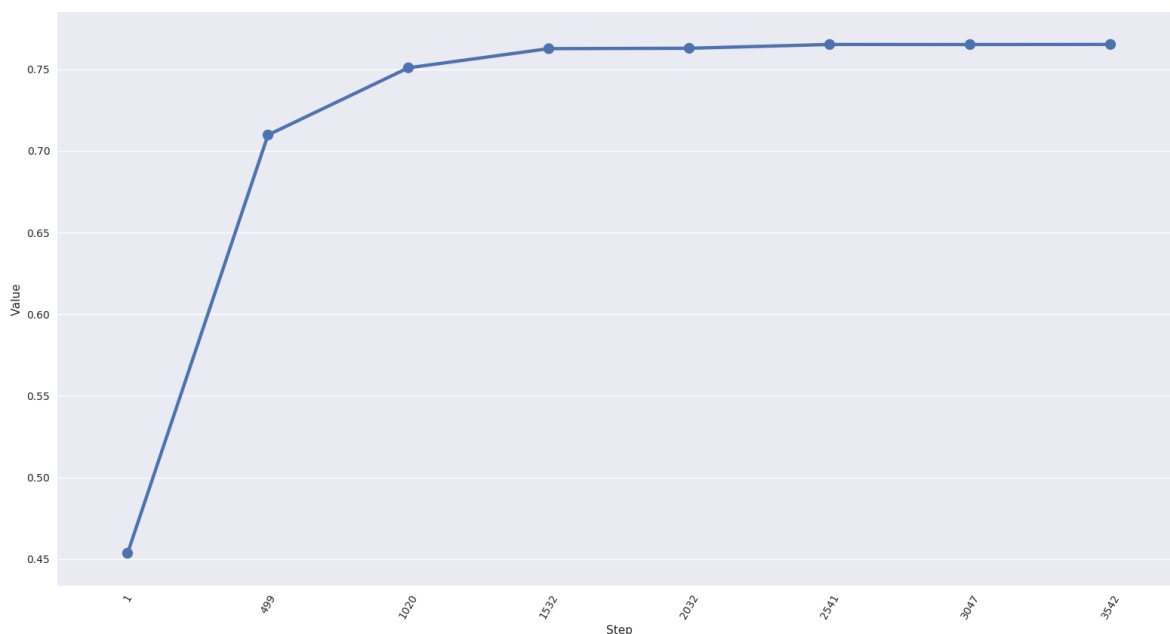


Figura 9: Evolución de la capacidad de predicción

En esta ocasión encontramos que aumenta muy rápidamente, pero pronto se estanca, no consiguiendo alcanzar una precisión superior al 76 %. En vista de las dos gráficas anteriores, y del comportamiento que obteníamos en el modelo anterior, podemos deducir que nuestro modelo se centra demasiado en reducir el valor de pérdida provocado por la penalización aplicada por el *Weight Decay* en lugar de mejorar la solución a nuestro problema.

2.4. Tercera modificación: *Variable Learning Rate* sin *Weight Decay* (vlr_model)

Una vez estudiado el modelo anterior, nos cabe preguntarnos si el uso de una tasa de aprendizaje variable nos puede ayudar en aquellos casos en los que no apliquemos *Weight Decay*, o lo apliquemos en una menor medida.

Con el fin de comprobar esta idea, creamos un nuevo modelo idéntico al anterior con la salvedad de que tan solo aplicaremos *Weight Decay* en la capa densa. Nuestro propósito es comprobar que al no haber tanta penalización en la función de pérdida, nuestra red neuronal convolucional podrá realizar una mejor clasificación.

Pasámos a comprobar los resultados obtenidos por el tercer modelo:

2.4.1. Gráficas de resumen del aprendizaje

De nuevo pasamos a mostrar en primer lugar la evolución de la función de pérdida, para a continuación estudiar la capacidad de predicción que nos aporta el modelo.

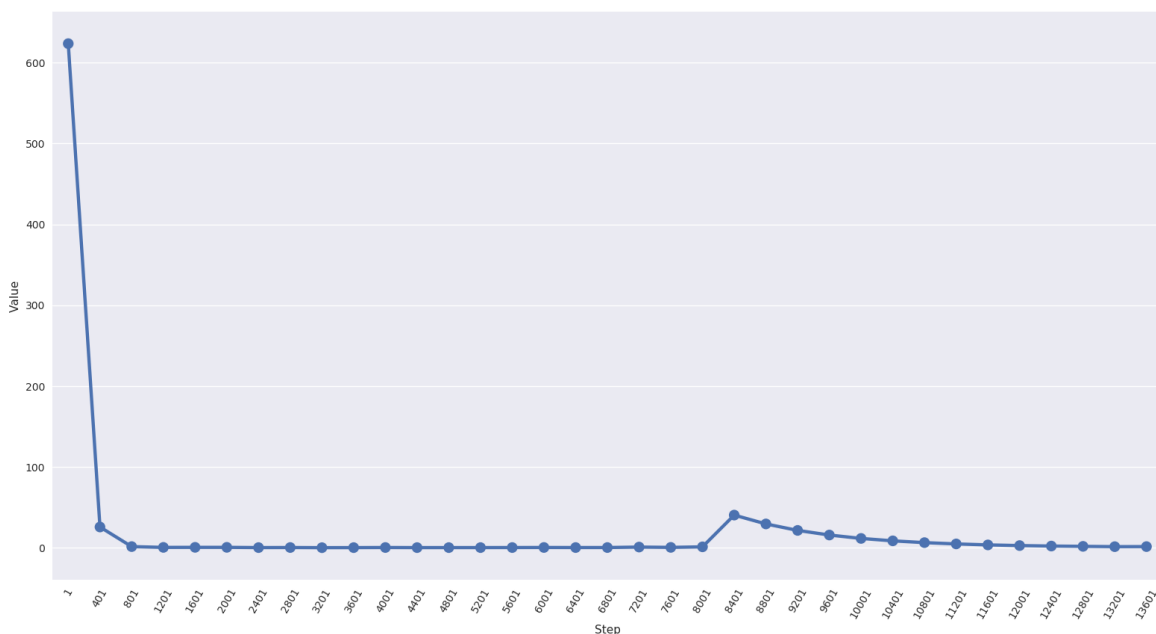


Figura 10: Evolución de la función de pérdida

De nuevo encontramos que la función de pérdida, a pesar de comenzar con valores relativamente altos, rápidamente decrece y alcanza valores muy pequeños y se estabiliza. Sin embargo, encontramos que llega un punto en el que toma un alto valor. A pesar de que tras el salto vuelve a decrecer, lo hará de forma muy lenta y no llega a alcanzar los valores en los que se situaba antes. Veamos cómo se comporta en la predicción:

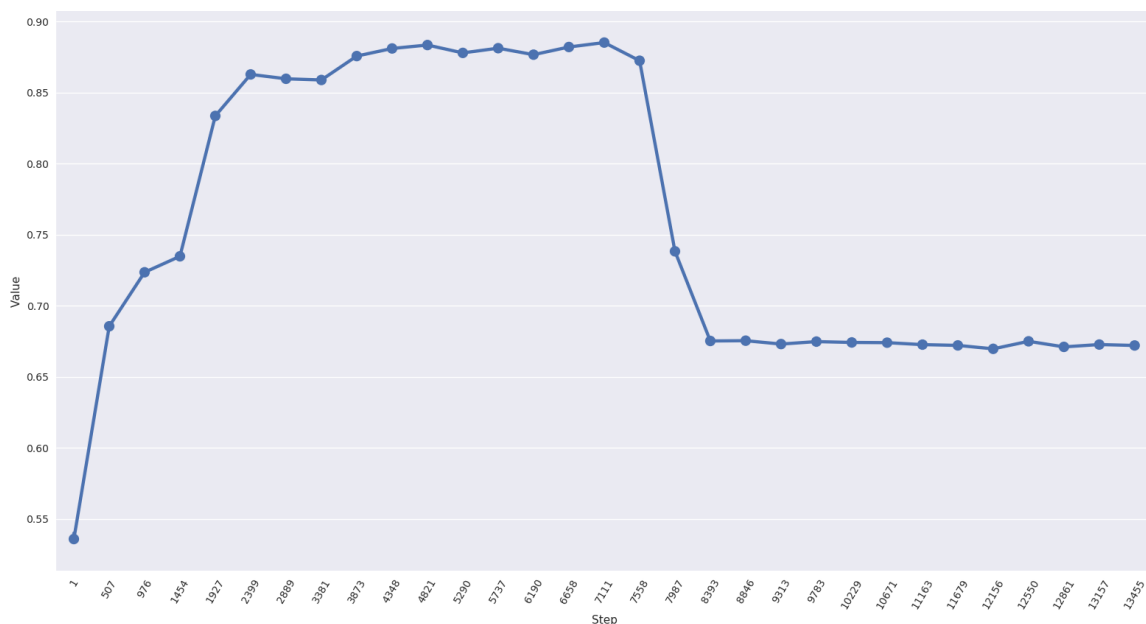


Figura 11: Evolución de la capacidad de predicción

En esta ocasión encontramos, a diferencia del modelo anterior, que tras una gran subida inicial, sigue creciendo, aunque de forma mucho más lenta. A pesar de comenzar con una tasa de predicción por debajo del 55 %, este modelo consigue alcanzar un 89 % de acierto, siendo notablemente mejor que todo lo que habíamos conseguido hasta ahora.

Sin embargo, encontramos un rápido descenso coincidiendo con el punto en el que la función de pérdida aumentaba. La capacidad de predicción del modelo se reduce drásticamente estabilizándose en torno a un 66 %, valor muy inferior. Esto nos hace plantearnos que debemos establecer un criterio de parada, para que la red neuronal finalice su entrenamiento y no se lleguen a estas situaciones.

2.5. Cuarta modificación: dropout + *early stopping* (drop_model)

2.6. Modelo con dos capas de convolución (2conv_model)

En este punto de la práctica, probamos a modificar la topología de la red. Hasta ahora, todos los cambios que se habían hecho consistían en introducir modificaciones y adaptaciones sobre una red neuronal con una estructura fijada. Ahora, vamos a investigar si un cambio en la estructura de la misma puede ser determinante a la hora de mejorar los resultados del aprendizaje. Es por esto que tratamos de crear una red más compleja, ahora con dos capas de convolución.

2.6.1. Estructura del modelo

La idea de crear más capas de convolución en la red viene motivada por la forma en la que se cree que el cerebro humano procesa las imágenes. De esta manera, en las capas más superficiales del cerebro, al parecer, se procesan las formas más simples, es decir, se extraen las formas más sencillas de la información recopilada por el ojo (líneas, puntos...). Esta información se transmite hacia capas más profundas de la corteza cerebral, donde se procesan estas formas simples y se agrupan para crear elementos más complejos (curvas, polígonos, intersecciones...). De esta forma, se parte de un pequeño conjunto de formas procesadas por unas pocas neuronas, hasta figuras de alta complejidad, como puede ser una persona. Usualmente, el conjunto de formas simples es más o menos reducido, mientras que conforme va aumentando la complejidad de las mismas, debido a que las formas simples se pueden combinar de multitud de maneras distintas, el número de formas complejas distintas aumenta.

Este argumento es el que sustenta la estructura que se ha dado a esta red neuronal. Comenzaremos con una capa de convolución más o menos básica, que sólo extrae 40 filtros. A continuación, tendremos otra capa de convolución, que extraerá 80 filtros nuevos de los 40 filtros anteriores. Después, tendremos la capa de alisamiento, para convertir la información almacenada de forma matricial en vector, y dos capas completamente conectadas antes de la capa de salida. La primera de ellas tendrá 200 neuronas, y la segunda 100. La idea de tener dos capas completamente conectadas en lugar de una sigue la misma lógica que teníamos anteriormente, aunque ahora de forma inversa. Vamos a ir agrupando la información extraída en capas de menor tamaño, pero cuyas neuronas vayan extrayendo información del agrupamiento de formas complejas. Como el problema que nos ocupa consiste simplemente en diferenciar animales de dos clases, no necesitamos un conjunto de neuronas muy grande para las capas de salida, si no que puede ser interesante tener pocas neuronas

que realicen tareas bastante específicas.

Se adjunta a continuación el esquema de la red neuronal implementada:

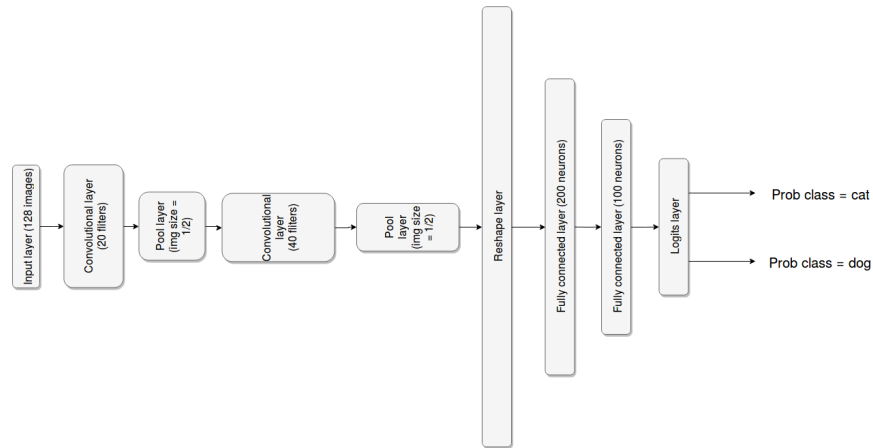


Figura 12: Esquema del modelo de red neuronal convolucional con dos capas

En cuanto al esquema de aprendizaje, hemos visto anteriormente que los modelos que combinaban un *Weight Decay* con un parámetro bajo con una tasa de aprendizaje variable utilizada en el método de gradiente descendente tenían un funcionamiento bastante apropiado, así que para la primera prueba utilizaremos este esquema de aprendizaje.

2.6.2. Gráficas de resultados obtenidos

Al igual que con los modelos anteriores, vamos a mostrar las gráficas que muestran el desarrollo del proceso de aprendizaje de la red neuronal:

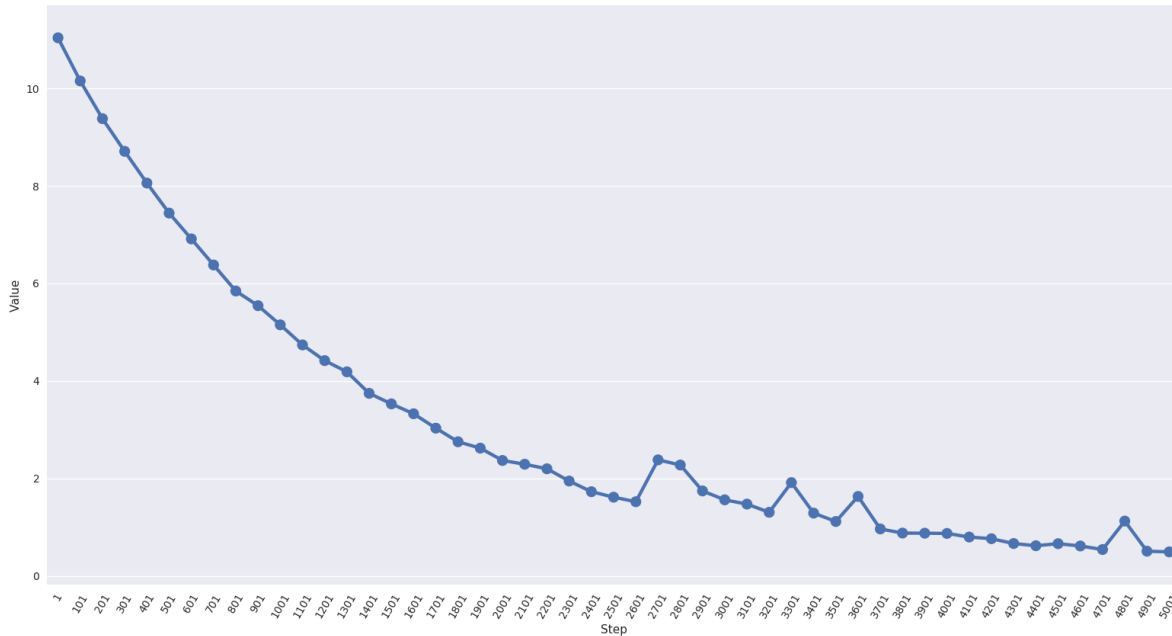


Figura 13: Evolución de la función de pérdida

Como podemos observar, hemos conseguido llegar a un valor de la función de pérdida muy cercano a 0. Esto significa que esta arquitectura consigue optimizar bastante bien la función de pérdida, y en un número de pasos relativamente rápido (sólo se han ejecutado 5000 pasos de aprendizaje). No obstante, en la gráfica siguiente podemos observar que, a pesar de que se ha conseguido reducir la función de pérdida mucho, el porcentaje de acierto conseguido por la red no es tan bueno como se podría esperar:

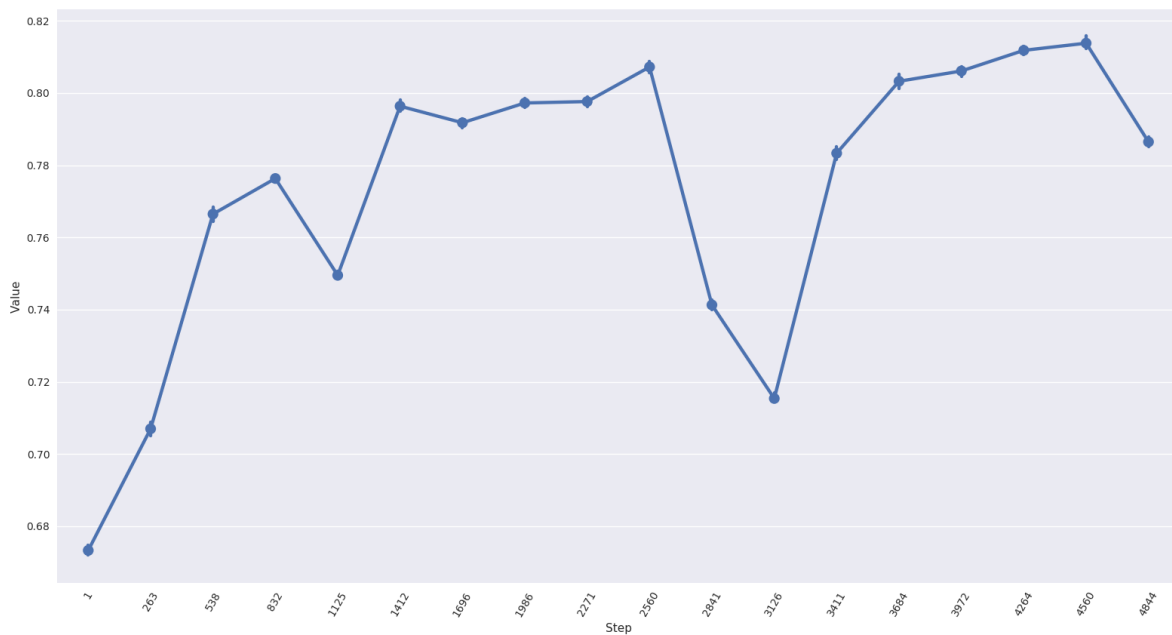


Figura 14: Evolución de la capacidad de predicción

Podemos observar, primeramente, que durante la ejecución se produjo un importante paso hacia atrás en la capacidad de aprendizaje, en torno al paso 3000. No es sencillo explicar este comportamiento, aunque teniendo en cuenta el crecimiento de la función de pérdida en torno al paso 2700, es posible que el lote de imágenes que se generase fuera especialmente complicado de tratar, y se produjera una explosión en el gradiente descendente, haciendo que la red perdiese capacidad de aprendizaje. En cualquier caso, a pesar de que la red consigue resultados bastante buenos, llegando hasta una capacidad de predicción de un 82 % en apenas 4500 pasos de aprendizaje, no son del todo satisfactorios. Hemos escogido una red de mayor complejidad que las anteriores, y a pesar de ello los resultados son peores que los obtenidos por redes más sencillas.

Esto, unido a las restricciones de hardware que tenemos (usualmente, las redes neuronales se entrenan en ordenadores de mucha capacidad, con unidades de cálculo optimizadas para el trabajo vectorial), nos hace abandonar esta línea, ya que la modificación de parámetros y reentrenamiento de las redes es un proceso muy costoso y que consume mucho tiempo. Como no encontramos indicios de que esta línea pudiera llevar a resultados realmente interesantes, se decide que no merece la pena la inversión de tiempo en este sentido, e invertir ese tiempo en otros de los modelos que aparecen comentados a lo largo de la práctica.

2.7. 3 capas de convolución: aprendizaje mediante `adamOptimizer` (`3adam_model`)

A lo largo de toda la práctica hemos trabajado con el mismo esquema de aprendizaje: *Gradient Descent*. En este apartado trataremos con uno diferente, *AdamOptimizer*. *AdamOptimizer* consiste en un método estocástico para determinar los pesos de nuestra red neuronal. La principal ventaja frente al gradiente descendente, es que este se encargará de modificar la tasa de aprendizaje en función de la media y el segundo momento de los gradientes, suponiendo así una mejor aproximación.

Aunque generalmente arroja mejores resultados que el gradiente descendente, en general necesita de redes neuronales con topologías más complejas. Trataremos en esta ocasión con una red neuronal de 3 capas de convolución y pooling, ya que contamos con restricciones hardware, como se ha comentado en el apartado anterior. A pesar de ello, se implementa esta red para tratar de probar otros esquemas de aprendizaje, ya que en la literatura especializada muchos autores coinciden en que el esquema de aprendizaje *Gradient Descent* es muy arcaico y los resultados obtenidos por el mismo son muy mejorables. En la sección siguiente definimos en mayor profundidad la arquitectura elegida.

2.7.1. Estructura de la red

Como ya se ha comentado, en esta ocasión contaremos con 3 capas de convolución y pool, manteniendo igual el resto de la estructura que presentábamos en el primer modelo. La primera capa de convolución recibirá un batch de 128 imágenes de tamaño $64 \times 64 \times 3$ y extraerá un total de 64 filtros para cada una de las imágenes. Seguido de esto tendremos una capa de pool que reduzca el tamaño de las imágenes a la mitad, produciendo así una salida de tamaño $128 \times 32 \times 32 \times 64$. A continuación contaremos con una capa de convolución y una capa de pool igual a las anteriores. Por tanto, en este punto contaremos con un conjunto de imágenes de tamaño $128 \times 16 \times 16 \times 64$. Finalmente, se tiene una capa de convolución que extraerá 128 filtros para cada foto, seguida de una capa de pool que de nuevo reducirá el tamaño de las imágenes a la mitad, quedándonos así

un conjunto de tamaño $128 \times 8 \times 8 \times 128$. Esta salida será tomada como entrada para una capa de redimensión, que nos producirá una salida de 128×8192 . El resto es idéntico al expuesto en el modelo básico.

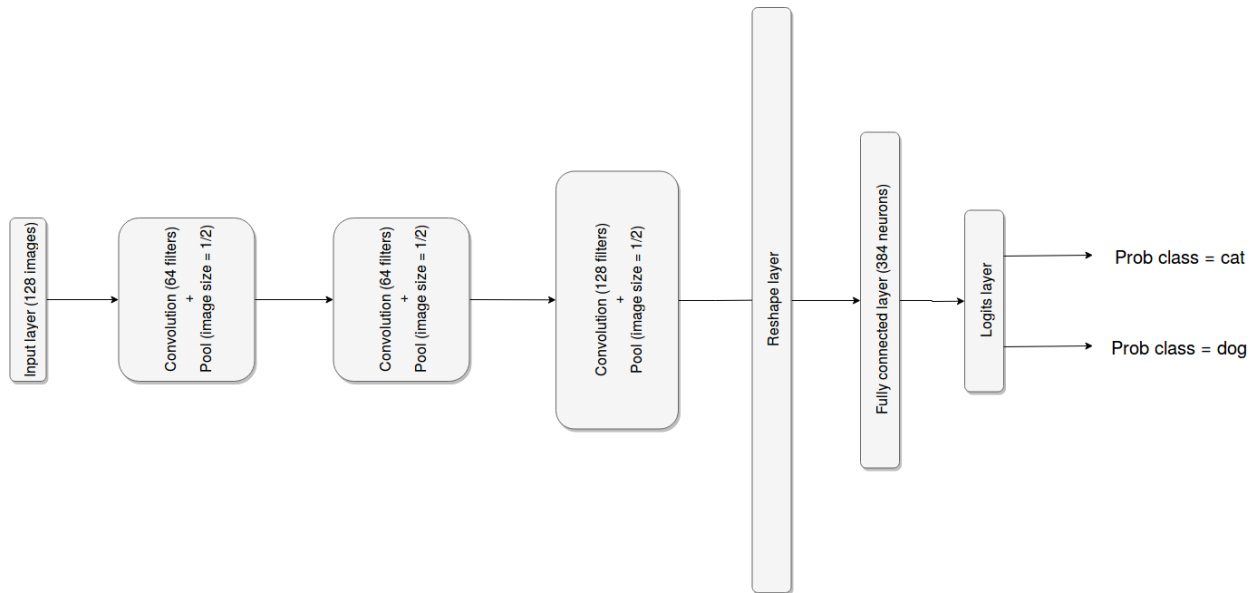


Figura 15: Esquema del modelo de red neuronal convolucional

2.7.2. Gráficas de resumen del aprendizaje

Una vez explicado

Referencias

- [1] Oxford University. *The Oxford-IIIT Pet Dataset*. URL: <http://www.robots.ox.ac.uk/~vgg/data/pets/>.
- [2] Weiwei Zhang et al. *Cat Dataset*. URL: https://archive.org/details/CAT_DATASET.
- [3] Stanford University. *Stanford Dogs Dataset*. URL: <http://vision.stanford.edu/aditya86/ImageNetDogs/>.
- [4] Google Inc. *TensorFlow*. URL: <https://www.tensorflow.org>.
- [5] Google Inc. *TensorFlow - Convolutional Neural Networks*. URL: https://www.tensorflow.org/tutorials/deep_cnn.