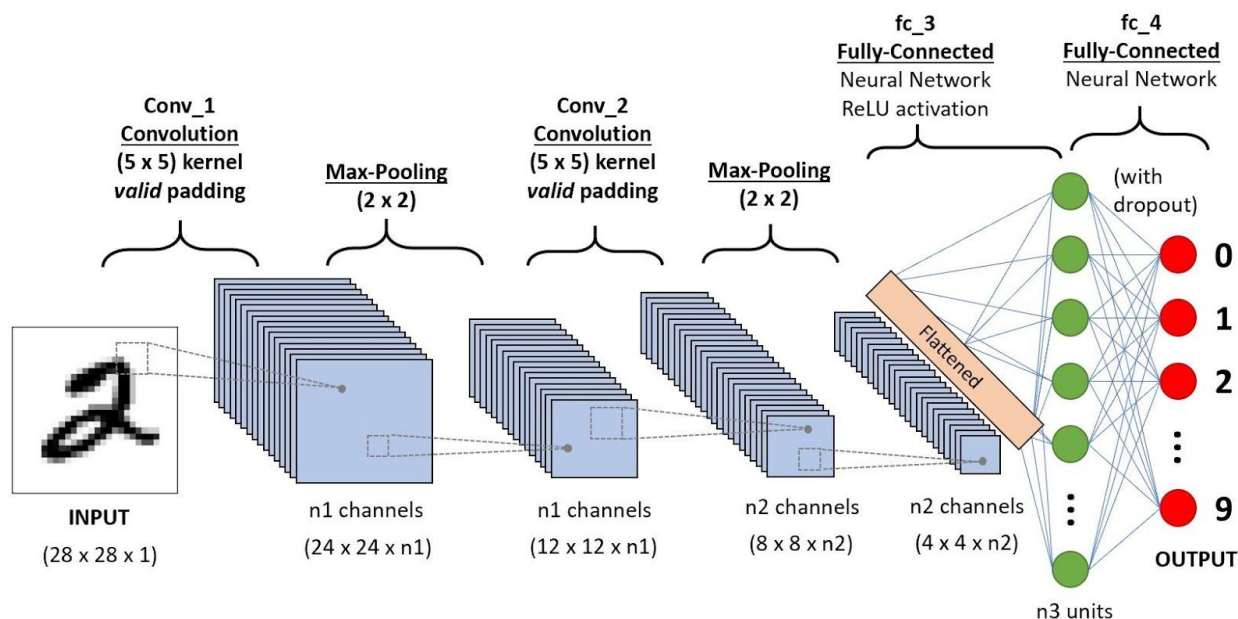


گزارش پروژه دوم یادگیری عمیق (CNN)

21 آذر ماه 1399

غزاله محمودی

96522249



منابع :

<https://blog.keras.io/building-autoencoders-in-keras.html>

لینک کدهای اجرایی:

- Section 1
<https://colab.research.google.com/drive/1QnSBoomMOvMCcFACAI3F6O-VeirzQOWZ?usp=sharing>
- Section 2
<https://colab.research.google.com/drive/1B2O5yGCXF0tQJ0nswCZ2F6KjyYCiqPbG?usp=sharing>
- Section 3
https://colab.research.google.com/drive/1F1I7jNkfp0NyOG7_o2sQ_UAX6a-xVWbh?usp=sharing

بخش اول

در این بخش قصد داریم با استفاده از ماژول کراس با دیتاست **mnist** کار کنیم . ابتدا به کمک ماژول های کراس دیتا ست را ذخیره می کنیم .

```
from keras.datasets import mnist
from keras.utils import np_utils, to_categorical
```

```
(train_images, train_labels), (test_images, test_labels) = mnist.load_data()
```

همچنین با توجه به مواردی که در درس یاد گرفتیم برای اینکه تاثیر همه ورودی ها تقریباً یکسان و در نرمال باشد داده ها نرمال کرده (بر 255 تقسیم میکنیم) تا مقدارشان عددی بین صفر و یک شود.

تسک ما در واقع **classification** است. داده های خروجی شامل اعداد بین 0 تا 9 هستند که نشان دهنده کلاس آن داده می باشد. اگر از خود اعداد 0 تا 9 استفاده کنیم این اختلاف اعداد روی مدل تاثیر می گذارد. بنابراین داده ها را **one hot encoding** می کنیم تا از این تاثیر جلوگیری کنیم. و این کد گذاری به صورت مقابل است. برای مثال عدد یک به صورت $[0, 0, 0, 0, 1, 0, 0, 0, 0]$ کد گذاری می شود.

```
y_train = to_categorical(train_labels) #one hot encoding
y_test = to_categorical(test_labels)
```

همچنین لایه خروجی 10 نورون دارد که احتمال هر عدد را به ما نمایش میدهد.

ساختار شبکه :

- شبکه **cnn** با احتساب لایه ورودی و خروجی به صورت زیر طراحی کردم
 - لایه **convolution** با $(3, 3)$ kernel size , filter size = 32
 - لایه **max pooling** با $(2, 2)$ pool size
 - **batch normalization**
 - لایه **convolution** با $(3, 3)$ kernel size , filter size = 32
 - لایه **max pooling** با $(2, 2)$ pool size
 - **batch normalization**
 - **flatten**
 - لایه **fully connected** با 64 نورون
 - لایه خروجی **classification** با 10 نورون با تابع فعال سازی **softmax**
 - برای همه لایه ها به جز لایه خروجی از تابع فعال ساز **relu** استفاده کردم.
 - چون تسک **classification** است در لایه خروجی از تابع فعال ساز **softmax** استفاده کردم.
- تعداد نورون های این شبکه :
 - تعداد پارامتر های **cnn** برابر 61379 می باشد.
- زمان اجرا در صورتی از **GPU** استفاده کنیم بسیار خوب است.
- این شبکه 6 لایه می باشد.
- بهترین تابع فعال ساز که نتیجه مناسب تری می داد **relu** بود. (نسبت به سایر تابع ها , **sigmoid** , **tanh** , **softmax**)
- از **k-fold cross validation** استفاده کردم و $k = 3$ گرفتم.
- آموزش را با 10 ایتريشن انجام دادم.
- از مقدار **batch = 2048** استفاده کردم. (**batch size** به معنا تعداد داده آموزشی هستند که یم ایتريشن حساب می شوند)
- همچنین در **model.fit** از **validation** استفاده کردم که علاوه بر داده تست پایانی بعد پایان هر ایتريشن دقت مدل را به داده ها روی داده ها تستی (**k-fold**) به ما بدهد.

نتایج و تحلیل ها :

- سرعت اجرایی **cnn** از **mlp** روی **cpu** کمتر است و اجرای آن زمان بیشتری می گیرد. البته در صورتی که از **GPU** استفاده کنیم، سرعت به حد بسیار خوبی افزایش می یابد.
- در **cnn** با یک شبکه با اندازه نسبتاً کوچک، تعداد ایتريشن های معقول می توان به دقت خیلی خوبی دست پیدا کرد. در حالی که برای رسیدن به همین دقت باید از شبکه **mlp** بزرگتری با ایتريشن بیشتر استفاده کنیم تا به نتایج یکسان برسیم.
- تعداد پارامتر ها در **cnn** به وضوح خیلی کمتر از **mlp** می باشد و همین عامل از **overfit** شدن جلوگیری میکند.
- به کمک **max pooling** هم می توان اندازه را تا حدودی کاهش داد هم از **overfit** کردن جلوگیری کرد. همچنین ذات شبکه **convolution** کار استخراج فیچر را انجام می دهد و نسبت به نویز مقاوم تر است.
- استفاده از **batch normalization** باعث بهبود نتایج شد.
- با توجه به اینکه تسک ما کلاسه بندی چند کلاسه بود **categorical cross entropy** گزینه مناسبی برای محاسبه **loss** بود.
- همچنین طبق تجربه و توصیه از **Optimizer** عه **adam** برای محاسبه گرادیان استفاده شد.
- تعداد پارامتر های **cnn** برابر 61379 می باشد در حالی که با یک شبکه 6 لایه مواجه هستیم. شبکه **mlp** تمرین قبل من 109386 پارامتر دارد در حالی با احتساب لایه خروجی 4 لایه است.

Model: "sequential"

Layer (type)	Output Shape	Param #
dense (Dense)	(None, 128)	100480
dropout (Dropout)	(None, 128)	0
dense_1 (Dense)	(None, 64)	8256
dense_2 (Dense)	(None, 10)	650
Total params: 109,386		
Trainable params: 109,386		
Non-trainable params: 0		

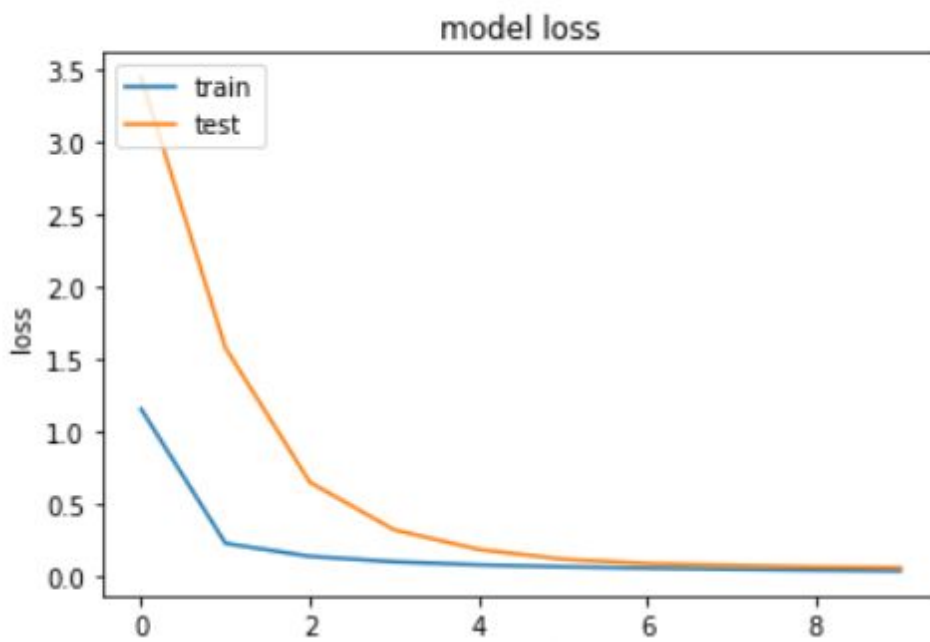
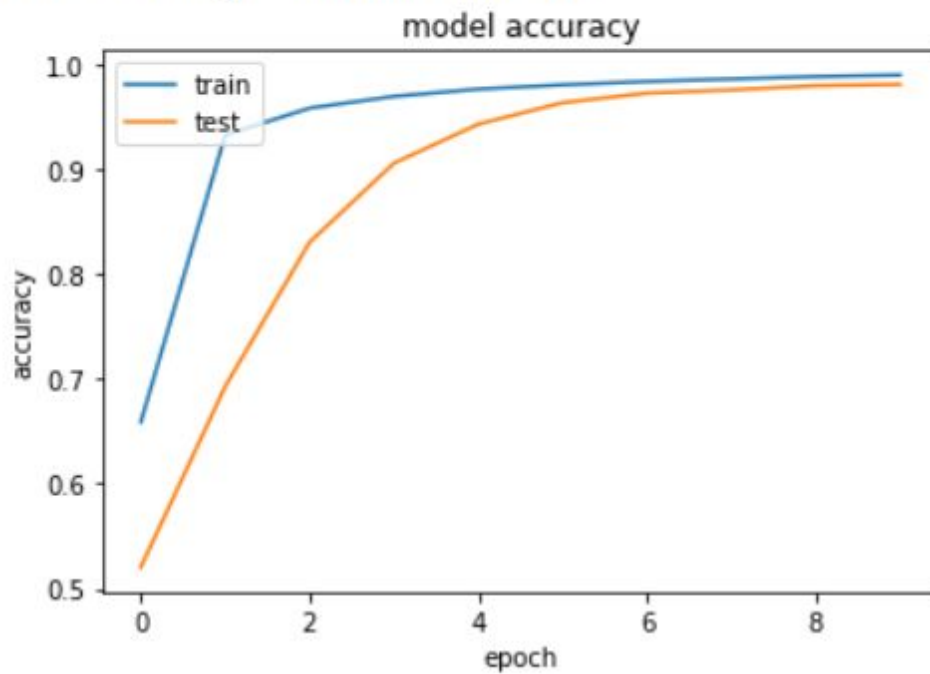
نتایج تصویری حاصل از آموزش شبکه :

Layer (type)	Output Shape	Param #
conv2d_32 (Conv2D)	(None, 26, 26, 32)	320
batch_normalization_15 (Batch Normalization)	(None, 26, 26, 32)	128
max_pooling2d_32 (MaxPooling2D)	(None, 13, 13, 32)	0
conv2d_33 (Conv2D)	(None, 11, 11, 32)	9248
batch_normalization_16 (Batch Normalization)	(None, 11, 11, 32)	128
max_pooling2d_33 (MaxPooling2D)	(None, 5, 5, 32)	0
flatten_16 (Flatten)	(None, 800)	0
dense_32 (Dense)	(None, 64)	51264
dense_33 (Dense)	(None, 10)	650
Total params: 61,738		
Trainable params: 61,610		
Non-trainable params: 128		

دقت مدل و نمودار های تحلیلی :

Test loss : 0.059760645031929016

Test accuracy: 98.18999767303467

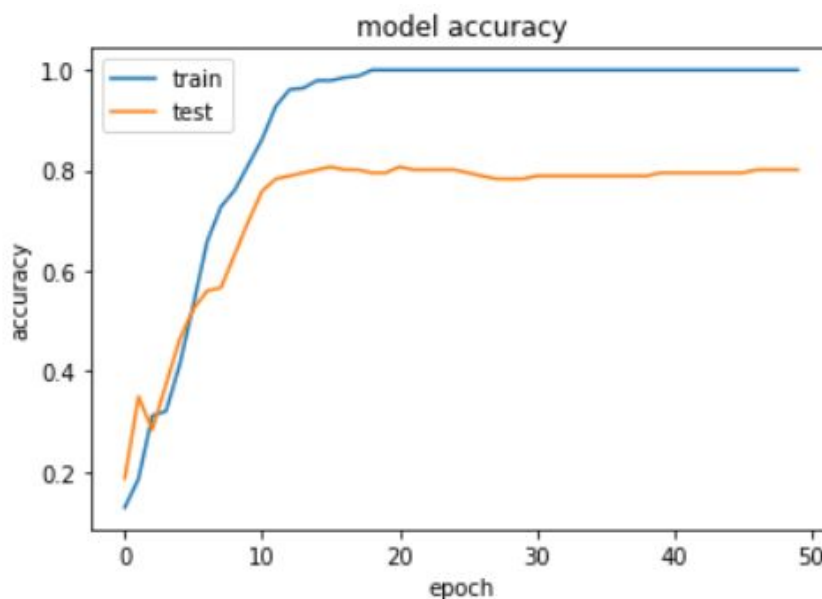


بخش دوم

با کاهش تعداد داده های آموزشی و ثابت نگه داشتن ساختار شبکه و افزایش تعداد epoch ها تا تعدادی که قطعاً موجب **overfit** شود (به عنوان مثال 50)، زمینه بیش برآزش را فراهم می کنیم.

Layer (type)	Output Shape	Param #
conv2d_10 (Conv2D)	(None, 24, 24, 64)	1664
conv2d_11 (Conv2D)	(None, 20, 20, 64)	102464
flatten_5 (Flatten)	(None, 25600)	0
dense_5 (Dense)	(None, 10)	256010
Total params: 360,138		
Trainable params: 360,138		
Non-trainable params: 0		

مشاهده می شود که از جایی به بعد دقت شبکه روی داده های آموزشی دقیقاً 100 درصد می شود در حالی که نتیجه دقت داده تست حوالی 70 تا 80 درصد است.



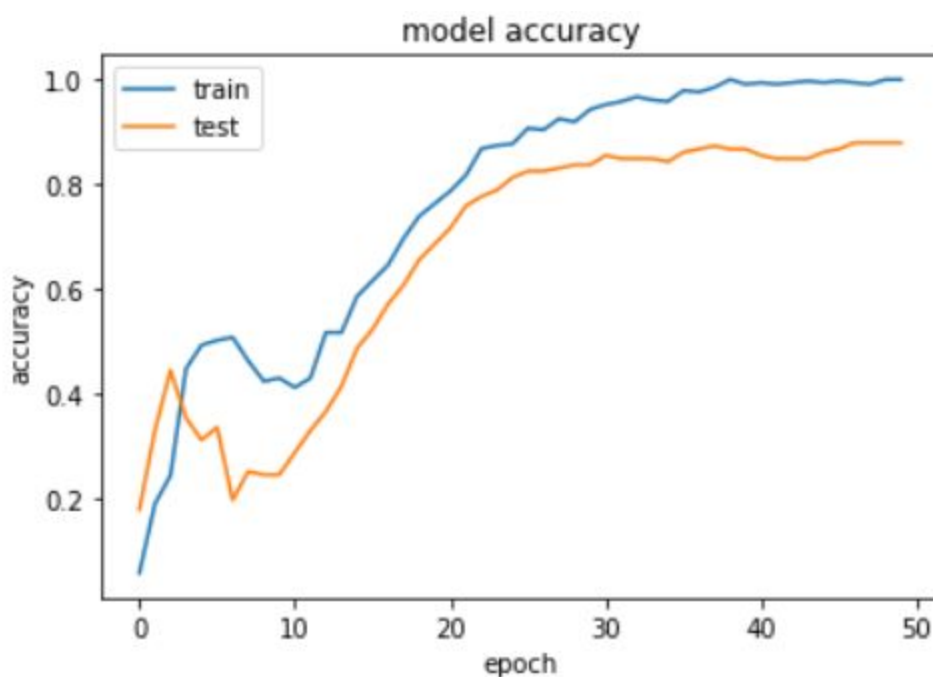
با اضافه کردن فقط 1 لایه **dropout** با پارامتر 0.5 تا حدودی اثر منفی **overfit** را توانستم کم کنم. لازم به ذکر هنگام استفاده از **drop out** باید تعداد ایتريشن ها را کمی از حالت عادی بالاتر در نظر بگیریم.

Layer (type)	Output Shape	Param #
conv2d_18 (Conv2D)	(None, 24, 24, 64)	1664
dropout_6 (Dropout)	(None, 24, 24, 64)	0
conv2d_19 (Conv2D)	(None, 20, 20, 64)	102464
flatten_9 (Flatten)	(None, 25600)	0
dense_9 (Dense)	(None, 10)	256010

Total params: 360,138

Trainable params: 360,138

Non-trainable params: 0



اما این پارامتر به تنهایی قادر به اصلاح وضع موجود نیست. باید ساختار شبکه که شامل اندازه شبکه و تعداد **epoch** ها می شود را به طور مناسبی انتخاب کنم. همچنین تعداد داده های آموزشی و تستی که پارامتر تاثیر گذاری هستند را به صورت درست تعیین کنم تا از **overfit** ممانعت کنم.

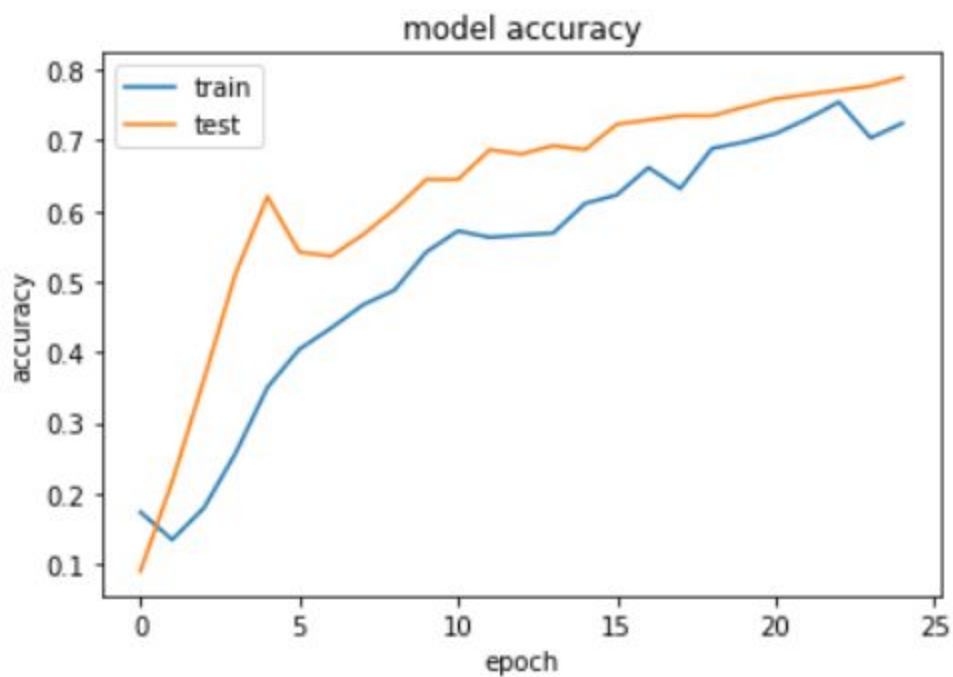
در ادامه علاوه بر اضافه کردن لایه **drop out** تعداد **epoch** ها را نیز کاهش داده و همچنین اندازه شبکه (سایز فیلتر ها) را هم عدد منطقی تری در نظر گرفتم. نتایج به شکل زیر حاصل شد.

Layer (type)	Output Shape	Param #
conv2d_29 (Conv2D)	(None, 24, 24, 8)	208
dropout_9 (Dropout)	(None, 24, 24, 8)	0
conv2d_30 (Conv2D)	(None, 20, 20, 8)	1608
flatten_14 (Flatten)	(None, 3200)	0
dense_14 (Dense)	(None, 10)	32010

Total params: 33,826

Trainable params: 33,826

Non-trainable params: 0

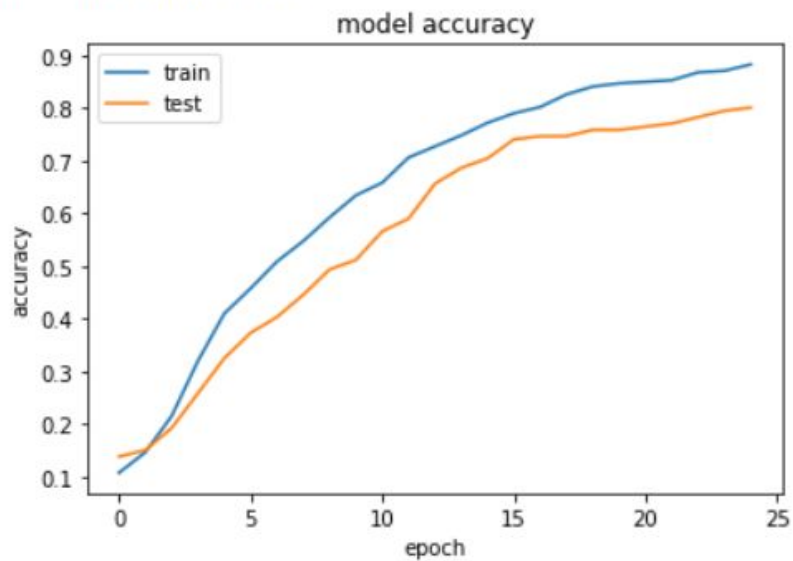


همچنین اضافه کردن لایه max pooling و batch normalization از overfit به خوبی جلوگیری می کند.

Layer (type)	Output Shape	Param #
conv2d_49 (Conv2D)	(None, 24, 24, 8)	208
max_pooling2d_11 (MaxPooling)	(None, 12, 12, 8)	0
batch_normalization_2 (Batch Normalization)	(None, 12, 12, 8)	32
conv2d_50 (Conv2D)	(None, 8, 8, 8)	1608
flatten_23 (Flatten)	(None, 512)	0
dense_23 (Dense)	(None, 10)	5130
Total params: 6,978		
Trainable params: 6,962		
Non-trainable params: 16		

Test loss : 1.4153251647949219

Test accuracy: 75.0



بخش سوم

در این بخش ابتدا به تصویر نویز گوسی از مقدار کم تا مقدار بالا اضافه کردم.

```
def add_noise(x_train, x_test, noise_factor):
    x_train_noisy = x_train + noise_factor * np.random.normal(loc=0.0, scale=1.0, size=x_train.shape)
    x_test_noisy = x_test + noise_factor * np.random.normal(loc=0.0, scale=1.0, size=x_test.shape)

    x_train_noisy = np.clip(x_train_noisy, 0., 1.)
    x_test_noisy = np.clip(x_test_noisy, 0., 1.)

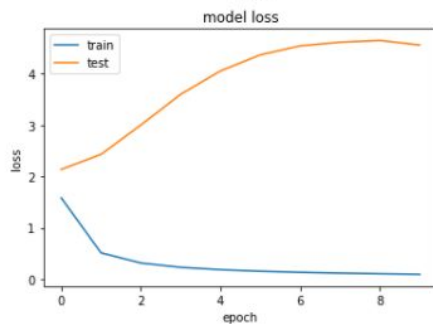
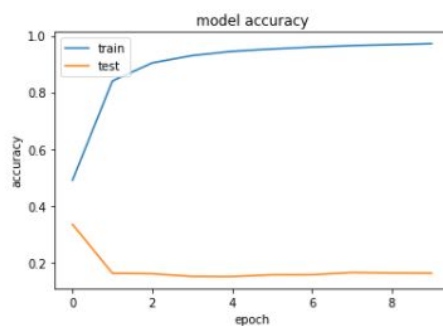
    return x_train_noisy, x_test_noisy
```

سپس با شبکه قسمت اول آن را آموزش دادم.

در صورتی که از batch normalization در قسمت آموزش استفاده کنم نتایج نه چندان مناسبی به دست آمد.

نتایج به صورت زیر است :

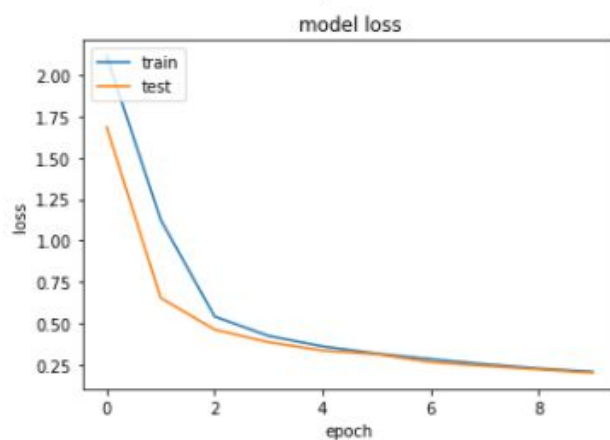
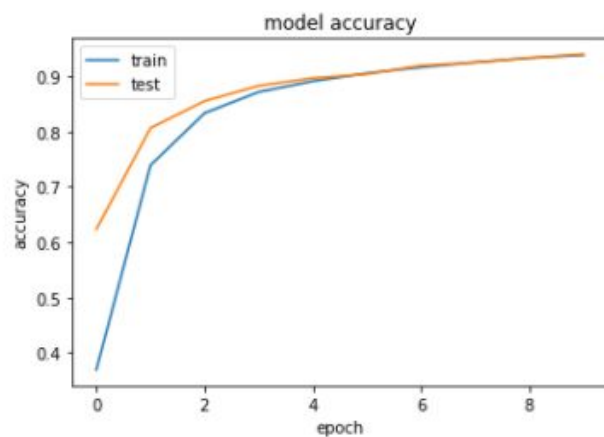
```
313/313 [=====] - 1s 2ms/step - loss: 4.5535 - accuracy: 0.1639
Test loss : 4.553471565246582
Test accuracy: 16.39000028371811
/usr/local/lib/python3.6/dist-packages/ipykernel_launcher.py:12: MatplotlibDeprecationWarning: Ad
if sys.path[0] == '':
```



به عنوان اولین تلاش برای رفع نویز مدل سوال 1 را بدون **batch normalization** آموزش دادم و مشخص شد به دلیل لایه **max pooling** و لایه **convolution** مقاومت نسبتاً خوبی در مقابل نویز دارد و از دقت حوالی 98 درصد روی داده های بدون نویز، در داده های نویزی با نویز 0.9 به دقت حوالی 91 درصد رسید. بدیهی است اگر درصد نویز کمتر باشد، به تناسب دقت بالاتر است.

نویز 0.9 برای داده آموزشی و داده تست :

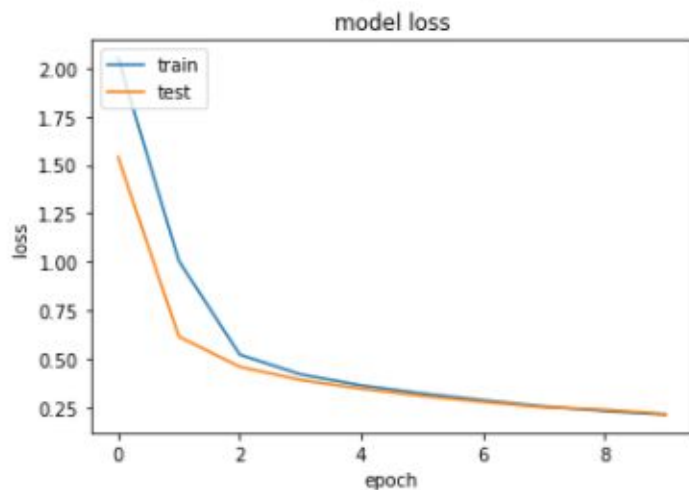
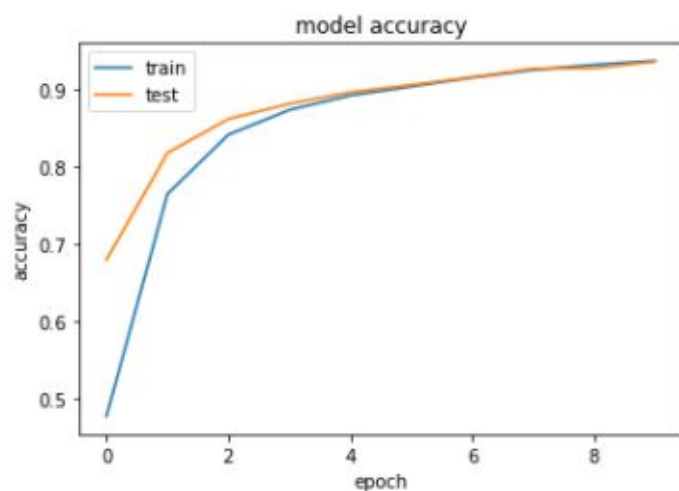
```
313/313 [=====] - 1s 2ms/step - loss: 0.1904 - accuracy: 0.9441
Test loss : 0.19036470353603363
Test accuracy: 94.410022315979
/usr/local/lib/python3.6/dist-packages/ipykernel_launcher.py:12: MatplotlibDeprecationWarning:
  if sys.path[0] == '':
```



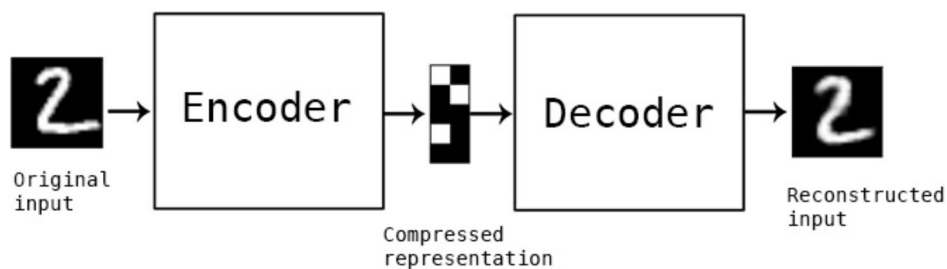
همچنین در صورتی که میزان نویز داده های تست بیشتر از ترین باشد، کاهش دقت و کارایی مدل را به دنبال خواهد داشت.

نتایج داده تست نویز 0.9 و داده آموزشی نویز 0.7

```
313/313 [=====] - 1s 2ms/step - loss: 0.2152 - accuracy: 0.9383
Test loss : 0.21515026688575745
Test accuracy: 93.83000135421753
/usr/local/lib/python3.6/dist-packages/ipykernel_launcher.py:12: MatplotlibDeprecationWarning:
  if sys.path[0] == '':
```



در این بخش قصد داریم از شبکه عصبی برای کاربرد رفع نویز استفاده کنیم. با تحقیقاتی که انجام دادم به این نتیجه رسیدم که برای این کار از شبکه های **autoencoder** استفاده می کنند که در این موارد بسیار خوب عمل می کنند. ساختار کلی این شبکه ها به صورت زیر می باشد.



این شبکه به روش های مختلفی قابل پیاده سازی می باشد. به طور مثال به صورت *fully connected* , *Convolutional* , *sequence to sequence* قابل پیاده سازی است. برای کاربرد رفع نویز تصویر شبکه *Convolutional* پیشنهاد می شود که از همان ساختار استفاده کردم.

```

def model(x_train, y_train, x_test, y_test):
    model = Sequential()
    #encoder
    model.add(Conv2D(16, kernel_size=3, activation='relu',padding='same', input_shape=(28,28,1)))
    model.add(MaxPooling2D(pool_size=(2,2)))
    model.add(Conv2D(8, kernel_size=3, padding='same',activation='relu'))
    model.add(MaxPooling2D(pool_size=(2,2),padding='same'))
    model.add(Conv2D(8, kernel_size=3,padding='same', activation='relu'))
    model.add(MaxPooling2D(pool_size=(2,2), padding='same'))

    #decoder
    model.add(Conv2D(8, kernel_size=3, activation='relu',padding='same'))
    model.add(UpSampling2D(size=(2,2)))
    model.add(Conv2D(8, kernel_size=3, padding='same',activation='relu'))
    model.add(UpSampling2D(size=(2,2)))
    model.add(Conv2D(16, kernel_size=3,padding='same', activation='relu'))
    model.add(UpSampling2D(size=(2,2)))

    model.add(Flatten())
    model.add(Dense(64, activation='relu'))
    model.add(Dense(10, activation='softmax'))

    model.summary()

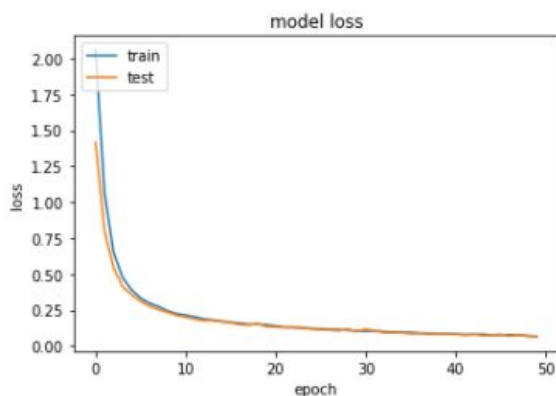
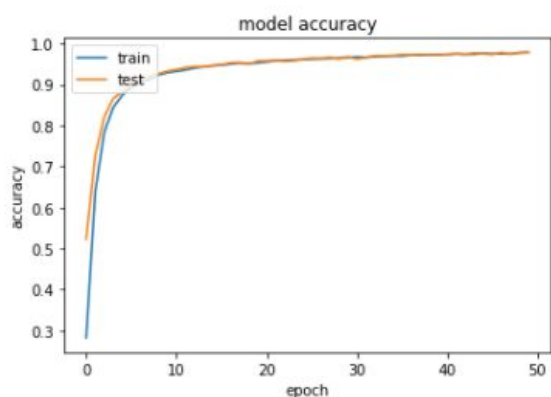
    model.compile(optimizer='adam', loss='categorical_crossentropy', metrics=['accuracy'])

    history = model.fit(x_train, y_train,
                        batch_size=2048, epochs=50, verbose=1,
                        validation_data=(x_train, y_train))
  
```

این شبکه که از لایه های max pooling و upsampling و لایه های convolution متوالی تشکیل شده، مقاومت در برابر نویز را به حد خوبی بالا برد.

به طوری که برای داده های نویزی با نویز کمتر از 0.3 دقت شبکه با حالت بدون نویز تقریباً برابر است و برای نویز 0.9 دقت تا 96 درصد افزایش یافت.

```
313/313 [=====] - 1s 3ms/step - loss: 0.0970 - accuracy: 0.9699
Test loss : 0.09695956110954285
Test accuracy: 96.99000120162964
/usr/local/lib/python3.6/dist-packages/ipykernel_launcher.py:12: MatplotlibDeprecationWarning
if sys.path[0] == '':
```



نتایج و تحلیل ها :

- لایه max pooling به دلیل اینکه از بین پنجره تنها مقدار ماکزیمم را نگه می دارد به نظر می رسد در حال مناسب ترین فیچر است و از این رو در مواجه با نویز کمک می کند.
- لایه upsampling در واقع نوعی unpooling است که سایز شبکه را افزایش می دهد.
- مدل طراحی شده برای قسمت دوم به طرز خوبی تاثیر نویز را کاهش داد و مقاومت خوبی به نویز نشان داد. روند کلی عملکرد آن بدین صورت بود که ابتدا با max pooling سایز را کوچک کرده و نویز ها را تا حد امکان بی اثر کند (فیچر های اصلی تصویر را استخراج می کند)، سپس با upsampling به اندازه اولیه برگشته و بدین ترتیب در تصویر نویز را از بین می برد. حال که تصویر بدون اثر نویز داریم classification را انجام می دهد.
- البته می دانیم که اصل شبکه های CNN نسبت به mlp نسبت به نویز مقاوم تر هستند بنابراین بدون هر کدام از مراحل گفته شده اصل cnn تاثیر کمتری از نویز می پذیرد. به این دلیل که اصل کار این شبکه بر مبنا استخراج فیچر از تصویر می باشد.