# Splątane sieci neuronowe CNN - architektura AlexNet

mgr inż. Grzegorz Kossakowski

17.10.2024

# 1. Opis architektury

AlexNet [1][2] jest architekturą splątanych sieci neuronowych CNN. Została stworzona przez Alex Kizhevsky i Ilya Sutskever. W pracach uczestniczył również Geoffrey Hinton, który był promotorem doktoratu as Krizhevsky. Jest bardziej rozbudowany niż LeNet5. Głównym celem było uczestnictwo w zawodach ImageNet Large Scale Visual Recognition Challenge (ILSVRC), które wygrał w 2012 roku.

### 2. Pobranie potrzebnych bibliotek

Kolejnym krokiem jest wczytanie wszystkich potrzebnych bibliotek, dzięki którym będzie możliwe wykorzystanie ich w procesie klasyfikacji.

```
[2]: TF_ENABLE_ONEDNN_OPTS=0
from astropy.io import fits
from keras.callbacks import ReduceLROnPlateau
from keras.optimizers import Adam
from keras import Sequential
from tests.test_layers import Dense, Flatten
from keras.layers import Conv2D, Dropout, Flatten, Dense, MaxPool2D,
→BatchNormalization
import pandas as pd
import datetime
from sklearn.metrics import accuracy_score
```

### 3. Pobranie danych z pliku fits

Dlatego, że wcześniej podzieliliśmy dane na odpowiednie części, teraz pobieramy dwa zbiory. Pierwszy z nich to zbiór uczący, na którym będziemy uczyć nasz model. Drugi to zbiór walidacyjny.

```
[3]: hdu_train = fits.open('Data/train.fits')
hdu_valid = fits.open('Data/valid.fits')
hdu_test = fits.open('Data/test.fits')
x_train = hdu_train[0].data
y_train = hdu_train[1].data
x_valid = hdu_valid[0].data
y_valid = hdu_valid[1].data
x_test = hdu_test[0].data
y_test = hdu_test[1].data
```

```
[4]: x_train.shape, x_valid.shape, x_test.shape, type(x_train)
```

```
[4]: ((11350, 256, 256, 3), (2838, 256, 256, 3), (3548, 256, 256, 3), numpy.ndarray)
```

# 4. Pobranie danych

W tym kroku pobieramy dane, a następnie przygotowujemy je do klasyfikacji. Modele głębokiej sieci neuronowej [4] wymaga danych z zakresu 0..1, dlatego wszystkie wartości w danych są dzielone przez 255. Powodem takiego zachowania jest fakt, że dane obrazów są przechowywane w zakresie liczb 0..255. Dzielenie przez 255 powoduje, że dane zostaną zapisane w zakresie od 0..1, zgodnie z wymaganiami modelu.

#### 5. Budowa modelu.

Model można podzielić na dwie podstawowe części. Pierwsza część to warstwy splątane. Naprzemiennie są układane warstwy Conv2D, BatchNormalization oraz MaxPool2D. Kolejność ułożenia warstw jest zgodna z AlexNet. Kolejne warstwy zaczynające się od warstwy flatten są zwykłym modelem głębokiego uczenia. Zadaniem warstwy flaten jest spłaszczenie obrazu z wymiarów 256\*256 na pojedynczy ciąg. Kolejną warstwą jest warstwa ukryta z aktywatorem RELU. Aktywator ten powoduje, że każdy otrzymany wynik ujemy, zostaje zamieniony na zero [3][4]. Pozwala to na przełamanie liniowości procesu. Ostatnią warstwą jest gęsto połączona warstwa wyjściowa. W naszym modelu klasyfikacja odbywa się dla 10 kategorii, dlatego właśnie taka wartość jest wybrana.

```
[6]: model = Sequential()
     model.add(Conv2D(filters=96, kernel_size=(11, 11), strides=(4, 4),
      →activation="relu", input_shape=(256, 256, 3)))
     model.add(BatchNormalization())
     model.add(MaxPool2D(pool_size=(3, 3), strides= (2, 2)))
     model.add(Conv2D(filters=256, kernel_size=(5, 5), strides=(1, 1),
     →activation="relu", padding="same"))
     model.add(BatchNormalization())
     model.add(MaxPool2D(pool_size=(3, 3), strides=(2, 2)))
     model.add(Conv2D(filters=384, kernel_size=(3, 3), strides=(1, 1),
      →activation="relu", padding="same"))
     model.add(BatchNormalization())
     model.add(Conv2D(filters=384, kernel_size=(3, 3), strides=(1, 1),
      →activation="relu", padding="same"))
     model.add(BatchNormalization())
     model.add(Conv2D(filters=256, kernel_size=(3, 3), strides=(1, 1), __
      →activation="relu", padding="same"))
     model.add(BatchNormalization())
```

Model: "sequential"

Layer (type)	Output Shape	Param #
conv2d (Conv2D)	(None, 62, 62, 96)	
batch_normalization (Batch Normalization)	(None, 62, 62, 96)	384
<pre>max_pooling2d (MaxPooling2 D)</pre>	(None, 30, 30, 96)	0
conv2d_1 (Conv2D)	(None, 30, 30, 256)	614656
<pre>batch_normalization_1 (Bat chNormalization)</pre>	(None, 30, 30, 256)	1024
<pre>max_pooling2d_1 (MaxPoolin g2D)</pre>	(None, 14, 14, 256)	0
conv2d_2 (Conv2D)	(None, 14, 14, 384)	885120
<pre>batch_normalization_2 (Bat chNormalization)</pre>	(None, 14, 14, 384)	1536
conv2d_3 (Conv2D)	(None, 14, 14, 384)	1327488
<pre>batch_normalization_3 (Bat chNormalization)</pre>	(None, 14, 14, 384)	1536
conv2d_4 (Conv2D)	(None, 14, 14, 256)	884992
<pre>batch_normalization_4 (Bat chNormalization)</pre>	(None, 14, 14, 256)	1024
<pre>max_pooling2d_2 (MaxPoolin g2D)</pre>	(None, 6, 6, 256)	0

```
flatten (Flatten) (None, 9216) 0

dense (Dense) (None, 4096) 37752832

dropout (Dropout) (None, 4096) 0

dense_1 (Dense) (None, 10) 40970
```

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

Total params: 41546506 (158.49 MB)
Trainable params: 41543754 (158.48 MB)
Non-trainable params: 2752 (10.75 KB)

\_\_\_\_\_

#### 6. Uczenie

W tym momencie model zaczyna proces uczenia. Czyli otrzymuje dwa zbiory danych i etykiet. Pierwszy z nich to dane, na podstawie których model się uczy. Drugi mniejszy zbiór jest zbiorem walidacyjnym, który pozwala na sprawdzenie postępów w nauce, na danych, których model jeszcze nie widział. Pozwala to ocenić postępy w nauce już w czasie uczenia.

```
[7]: now = datetime.datetime.now()
   history = model.fit(x_train, y_train, epochs=10,__
   →callbacks=[reduceLR], validation_data=(x_valid, y_valid))
   time = datetime.datetime.now()-now
   print("Potrzebny czas do wykonania operacji to: ",int(time.seconds/60)," minut")
  Epoch 1/10
  accuracy: 0.2071 - val_loss: 2.5066 - val_accuracy: 0.1920 - lr: 0.0010
  Epoch 2/10
  accuracy: 0.2663 - val_loss: 1.9046 - val_accuracy: 0.2999 - lr: 0.0010
  Epoch 3/10
  accuracy: 0.3031 - val_loss: 1.7225 - val_accuracy: 0.3386 - lr: 0.0010
  Epoch 4/10
  accuracy: 0.3395 - val_loss: 1.5415 - val_accuracy: 0.4091 - lr: 0.0010
  Epoch 5/10
  accuracy: 0.3441 - val_loss: 1.7676 - val_accuracy: 0.3520 - lr: 0.0010
  Epoch 6/10
  accuracy: 0.3543 - val_loss: 1.5769 - val_accuracy: 0.3999 - lr: 1.0000e-06
  Epoch 7/10
```

### 7. Zapis architektury

Jednak my nie będziemy testować od razu naszego modelu. Do tego celu przygotujemy oddzielny notebook. Dlatego, aby nie utracić naszej pracy, zapiszemy nas wyuczony model do pliku.

```
[8]: model.save('Models/AlexNet_full.keras')
```

## 8. Zapis otrzymanych danych podczas nauki

Po zakończeniu uczenia zapisujemy dane, które otrzymaliśmy podczas uczenie do pliku CSV. Pozwoli nam to później przeanalizować proces uczenia i walidacji i porównać te dane z różnymi modelami.

```
[9]: historyModelLearning = pd.DataFrame()
    historyModelLearning['loss'] = history.history['loss']
    historyModelLearning['accuracy'] = history.history['accuracy']
    historyModelLearning['val_loss'] = history.history['val_loss']
    historyModelLearning['val_accuracy'] = history.history['val_accuracy']
    historyModelLearning.to_csv('ResultLearning/AlexNet_full.csv', index=True)
```

### 9. Sprawdzenie uzyskanych wyników

Celem tego elementu jest wstępne sprawdzenie uzyskanych wyników. Pozwoli to na porównanie wyników z predykcją w zapisanym modelu. Dzięki temu uzyskamy informację czy otrzymane wyniku różnią się od siebie.

#### Literatura

- $1. \ https://medium.com/@siddheshb008/alexnet-architecture-explained-b6240c528bd5 \qquad dostep \\ 4.10.2024$
- 2. Bartosz Michalski, Małgorzata Plechawska-Wójcik, Porównanie modeli LeNet-5, AlexNet i GoogLeNet w rozpoznawaniu pisma recznego, 2022

- $3. \ https://builtin.com/machine-learning/relu-activation-function$
- 4. https://datascience.eu/pl/uczenie-maszynowe/relu-funkcja-aktywujaca