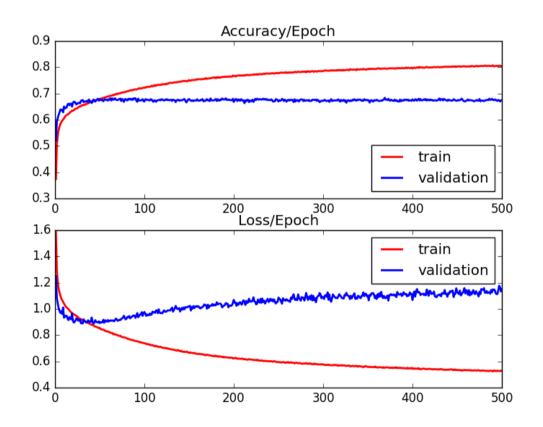
ML HW3 Report

學號: B04611015 系級: 資工二 姓名: 陳佳佑

Q1. (1%) 請說明你實作的 CNN model, 其模型架構、訓練過程和準確率為何?

附圖為我的 model 架構,原先一開始採用教授的三層的 CNN 加 Dense 還有 dropout,但是效果不太好,經過調整參數後,只有剛好過 baseline。之後就開始加 CNN Layer 層數,四層時的上限大概是 60~61%,五層時為 63~64%。原先有想過用 histogram equalization 做亮度平衡,但是看了幾張圖後,覺得沒有必要,因為抽樣的結果是亮度都還可以。於是,採用了增加 training data 的策略,將原先的圖片水平翻轉,並且上下左右 shift 0.2,製造更多資料,而最佳的結果也到 68.8%(但是忘記存 model),平均的結果在 68%上下。

後 6709 筆為 validation set,Training 之結果,可以看到準確度一直在 67~68%間 徘徊,而 validation 的結果卻在上升,代表後面有些微的 overfitting。最後,我將 validation data 丟進去,然後 Train 120 個 epoch 得到 kaggle best 69.016%。原先還想將所有的 model 拿出來做 ensemble,但是看到 Deadline 快到了,所以沒做。



| conv2d_1_input: InputLayer | Layer (type) | Output Shape | Param # |
|---|---|---------------------|---------|
| conv2d_1: Conv2D | conv2d_1 (Conv2D) | (None, 46, 46, 25) | 250 |
| batch_normalization_1: BatchNormalization | batch_normalization_1 (Batch | (None, 46, 46, 25) | 100 |
| dropout_1: Dropout | dropout_1 (Dropout) | (None, 46, 46, 25) | 0 |
| dropout_1. Dropout | conv2d_2 (Conv2D) | (None, 44, 44, 50) | 11300 |
| conv2d_2: Conv2D | activation_1 (Activation) | (None, 44, 44, 50) | 0 |
| activation_1: Activation | batch_normalization_2 (Batch | (None, 44, 44, 50) | 200 |
| batch_normalization_2: BatchNormalization | max_pooling2d_1 (MaxPooling2 | (None, 22, 22, 50) | 0 |
| max_pooling2d_1: MaxPooling2D | dropout_2 (Dropout) | (None, 22, 22, 50) | θ |
| dropout_2: Dropout | conv2d_3 (Conv2D) | (None, 20, 20, 100) | 45100 |
| conv2d_3: Conv2D | activation_2 (Activation) | (None, 20, 20, 100) | θ |
| CONVECTOR CONVE | batch_normalization_3 (Batch | (None, 20, 20, 100) | 400 |
| activation_2: Activation | max_pooling2d_2 (MaxPooling2 | (None, 10, 10, 100) | 0 |
| batch_normalization_3: BatchNormalization | dropout_3 (Dropout) | (None, 10, 10, 100) | 0 |
| max_pooling2d_2: MaxPooling2D | conv2d_4 (Conv2D) | (None, 8, 8, 125) | 112625 |
| dropout_3: Dropout | activation_3 (Activation) | (None, 8, 8, 125) | θ |
| conv2d_4: Conv2D | batch_normalization_4 (Batch | (None, 8, 8, 125) | 500 |
| activation_3: Activation | max_pooling2d_3 (MaxPooling2 | (None, 4, 4, 125) | θ |
| | dropout_4 (Dropout) | (None, 4, 4, 125) | θ |
| batch_normalization_4: BatchNormalization | conv2d_5 (Conv2D) | (None, 2, 2, 250) | 281500 |
| max_pooling2d_3: MaxPooling2D | activation_4 (Activation) | (None, 2, 2, 250) | θ |
| dropout_4: Dropout | batch_normalization_5 (Batch | (None, 2, 2, 250) | 1000 |
| conv2d_5: Conv2D | max_pooling2d_4 (MaxPooling2 | (None, 1, 1, 250) | θ |
| activation_4: Activation | dropout_5 (Dropout) | (None, 1, 1, 250) | θ |
| batch_normalization_5: BatchNormalization | flatten_1 (Flatten) | (None, 250) | θ |
| | dense_1 (Dense) | (None, 1000) | 251000 |
| max_pooling2d_4: MaxPooling2D | dense_2 (Dense) | (None, 7) | 7007 |
| dropout_5: Dropout | Total params: 710,982 Trainable params: 709,882 Non-trainable params: 1,100 | | |
| naten_1: riatten | Mon-trainable params: 1,100 | | |

dense_1: Dense

dense_2: Dense

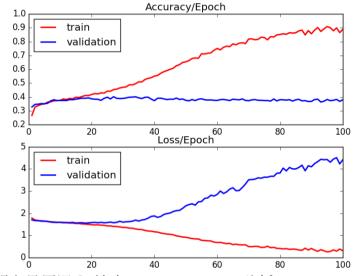
Q2. (1%) 承上題,請用與上述 CNN 接近的參數量,實做簡單的 DNN model。其模型架構、訓練過程和準確率為何?試與上題結果做比較,並說明你觀察到了什麼?

我的 model 用了五層的 dense(relu) 跟一層 dense(softmax),最後在 validation set 上的準確率只有到 39%左右。很明顯的,DNN 在做影像辨識上比 CNN 難很多,因為 CNN 有用 Max pooling 和

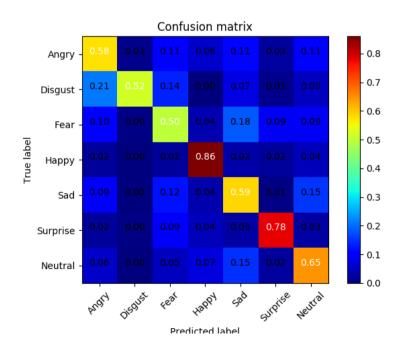
Convolution 這些有利用到影像處理 特性的技巧,而 DNN 又全都是 Fully connected,很容易 Overfitting,而

我的模型很明顯的也在 20 個 epoch 左右後就開始 overfitting。除此之外,與 CNN 相比, DNN 的 Dropout 比例非常不好抓,原先我想要透過 DropOut 抑制 Overfitting,卻發現僅微調幾個參數,整個 Model 就 Underfitting,完全無法起飛。

| Layer (type) | Output | Shape | Param # |
|---|--------|-----------|---------|
| dense_1 (Dense) | (None, | 256) | 590080 |
| dense_2 (Dense) | (None, | 256) | 65792 |
| dense_3 (Dense) | (None, | 256) | 65792 |
| dense_4 (Dense) | (None, | 256) | 65792 |
| dense_5 (Dense) | (None, | 256) | 65792 |
| dense_6 (Dense) | (None, | 7) | 1799 |
| Total params: 855,047 Trainable params: 855,047 Non-trainable params: 0 | | | |

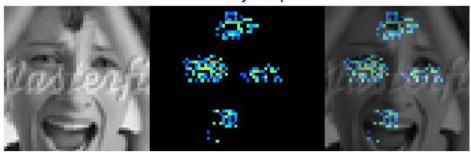


Q3. (1%) 觀察答錯的圖片中,哪些 class 彼此間容易用混?[繪出 confusion matrix 分析] 在我的 model 中,(Angry,Neutral), (Fear,Sad), (Disgust, Angry), (Disgust, Fear),很容易被誤判。



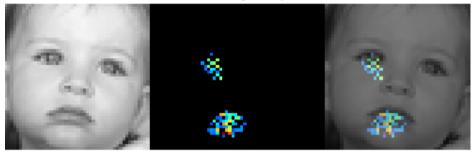
Q4. (1%) 從(1)(2)可以發現,使用 CNN 的確有些好處,試繪出其 saliency maps,觀察模型在做 classification 時,是 focus 在圖片的哪些部份?

Saliency map



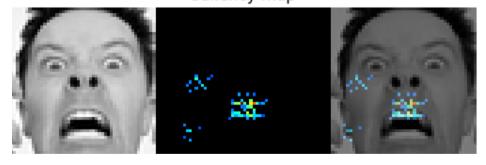
在這個例子上,模型在座 classification 時 focus 在眼睛與嘴巴上緣,而最上面感應強烈的部分是對雜訊產生反應。

Saliency map



在這張圖上,右眼與嘴巴都有強烈的反應。

Saliency map



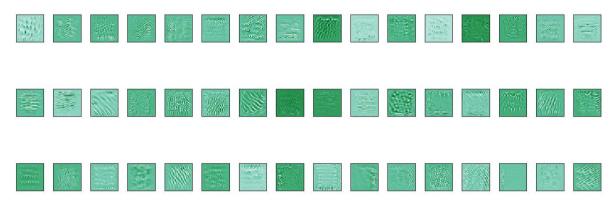
在這張圖上,嘴巴上緣有強烈反應。

根據上面三張圖,我們可以知道,在判斷表情時,嘴巴上緣是一個很重要的特徵,不論在哪張圖中,嘴巴上緣都有強烈的反應。

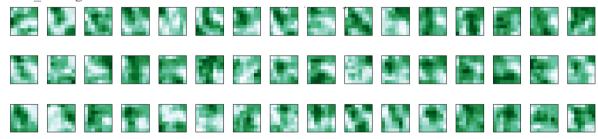
Q5. (1%) 承(1)(2),利用上課所提到的 gradient ascent 方法,觀察特定層的 filter 最容易被哪種圖片 activate。

根據下圖,可以觀察到第四層的 layer 主要被拿來判斷波紋,而我在實作時發現前兩層都是雜訊,後來仔細檢查 model,發現是 Dropout 設的過小,造成只有後兩層有較明顯的波紋。

Conv2d_4 detect



Conv2d 4 image



[Bonus 1] 從 training data 中移除部份 label,實做 semi-supervised learning

我以 kaggle best 但是有切 validation set 的 model 做為 supervised learning 的結果,然 後再依照利用 model predict testing set 後,把 predict 的結果與 training data 和在一起 train。與第一題的結果相比較,我們可以觀察到 self-training overfitting 的速度比原先的 CNN 還快,因為 self-training model 在 training 時的 data,有部分是以上一個 model 為基礎的結果,因此更容易 overfitting,但是對於準確率的提升是有幫助的,在第一題 的準確率是 67~68%而 self-training 丟到 kaggle 上後的準確率是 68.8%,如果再把 validation data 丟入,應該可以再提升一些。

