

Отчет. Лабораторная работа №5.

ПОСТАНОВКА ЗАДАЧИ

Исследовать возможности переноса обучения для решения целевой задачи, выбранной изначально для выполнения практических работ.

Ставятся задачи:

1. Поиск исходной задачи (близкой по смыслу к целевой задаче) и поиск натренированной модели для решения исходной задачи.
2. Выполнение трех типов экспериментов по переносу знаний (типы экспериментов описаны в лекции).
3. Сбор результатов экспериментов.

ТРЕНИРОВОЧНЫЕ И ТЕСТОВЫЕ НАБОРЫ ДАННЫХ

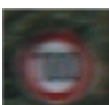
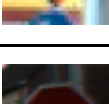
Характеристики примеров






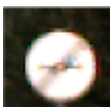


Количество классов	43
Максимальная ширина	243
Максимальная высота	225
Минимальная ширина, высота	25
Медиана для ширины, высоты	43

Распределение количества изображений по классам

Для тренировочного набора данных:

Номер класса и описание	Количество изображений	Пример изображения	Номер класса	Количество изображений	Пример изображения
0. Ограничение скорости 20	210		22. Неровная дорога	390	
1. Ограничение скорости 30	2220		23. Опасная обочина	510	
2. Ограничение скорости 50	2250		24. Сужение дороги	270	
3. Ограничение скорости 60	1410		25. Дорожные работы	1500	
4. Ограничение скорости 70	1980		26. Светофорное регулирование	600	

5. Ограничение скорости 80	1860		27. Пешеходный переход	240	
6. Конец участка с ограничением скорости	420		28. Дети	540	
7. Ограничение скорости 100	1440		29. Пересечение с велосипедной дорожкой	270	
8. Ограничение скорости 120	1410		30. Снег или лед	450	
9. Обгон запрещен	1470		31. Дикие животные	780	
10. Обгон грузовым автомобилям запрещен	2010		32. Конец зоны всех ограничений	240	
11. Пересечение со второстепенной дорогой	1320		33. Движение направо	689	
12. Главная дорога	2100		34. Движение налево	420	
13. Уступите дорогу	2160		35. Движение прямо	1200	
14. Движение без остановки запрещено	780		36. Движение прямо или направо	390	
15. Движение запрещено	630		37. Движение прямо или налево	210	
16. Движение грузовых автомобилей запрещено	420		38. Объезд препятствия справа	2070	

17. Въезд запрещен	1110		39. Объезд препятствия слева	300	
18. Прочие опасности	1200		40. Круговое движение	360	
19. Опасный поворот налево	210		41. Конец зоны запрещения обгона	240	
20. Опасный поворот направо	360		42. Конец зоны запрещения обгона грузовым автомобилям	240	
21. Опасные повороты	330				

Для тестового набора данных:

Номер класса	Количество изображений	Номер класса	Количество изображений	Номер класса	Количество изображений
0	60	15	210	30	150
1	720	16	150	31	270
2	750	17	360	32	60
3	450	18	390	33	210
4	660	19	60	34	120
5	630	20	90	35	390
6	150	21	90	36	120
7	450	22	120	37	60
8	450	23	150	38	690
9	480	24	90	39	90
10	660	25	480	40	90
11	420	26	180	41	90
12	690	27	60	42	90
13	720	28	150		
14	270	29	90		

МЕТРИКА КАЧЕСТВА РЕШЕНИЯ ЗАДАЧИ

За **метрику качества решения** взята точность (ассигасу). Отношение правильно определенных дорожных знаков к общему числу изображений подаваемых на вход нейронной сети.

ИСХОДНЫЙ ФОРМАТ ХРАНЕНИЯ ДАННЫХ

Данные представляют собой набор изображений имеющие набор параметров

№	Path	Width	Height	Roi.X1	Roi.Y1	Roi.X2	Roi.Y2	ClassId
0	Test/00000.png	53	54	6	5	48	49	16
1	Test/00001.png	42	45	5	5	36	40	1
2	Test/00002.png	48	52	6	6	43	47	38
3	Test/00003.png	27	29	5	5	22	24	33
n

Roi - отступы от левого верхнего угла для определения положения дорожного знака на изображении.

ФОРМАТ, В КОТОРОМ ДАННЫЕ ПРЕДОСТАВЛЯЮТСЯ НА ВХОД СЕТИ

Перед загрузкой в сеть входные данные обрабатываются:

1. Размер изображений уменьшается, или увеличивается до величины 40x40
2. Изображения раскладываются из матрицы в вектор

РАЗРАБОТАННЫЕ ПРОГРАММЫ/СКРИПТЫ

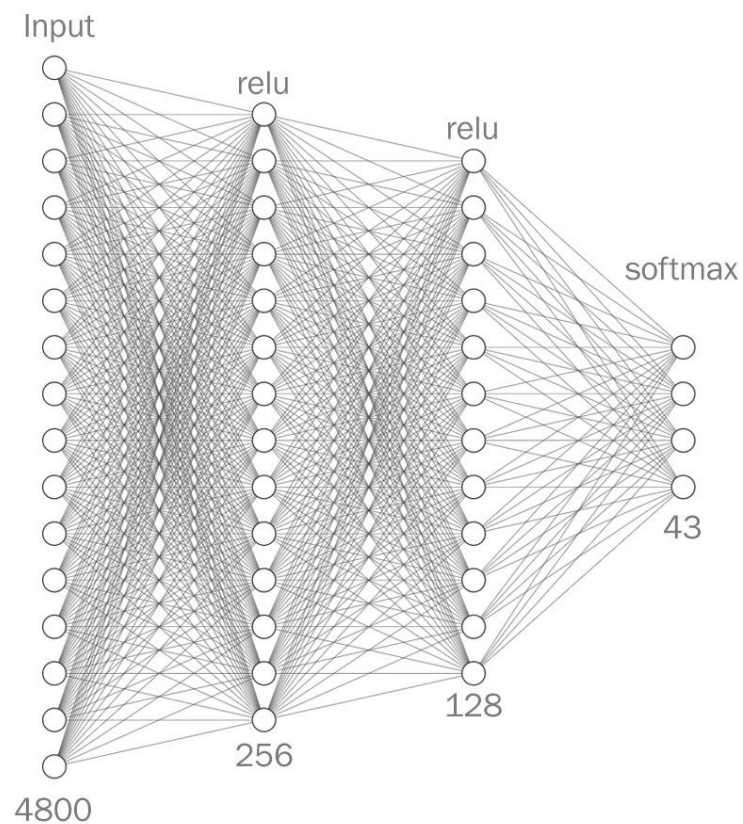
Программа состоит из одного файла *Jupyter Notebook*. Код написан на языке программирования *Python*, с помощью *Keras* - оболочки для фреймворка *TensorFlow*.

Jupyter Notebook – это крайне удобный инструмент для создания красивых аналитических отчетов, так как он позволяет хранить вместе код, изображения, комментарии, формулы и графики. В *Jupyter Notebook* сразу видно, что возвращает та или иная функция, что особенно важно в начале, при ознакомлении с данными (показывает изображения, статистику и прочее). Выводы дополняются комментариями для более простого понимания кода.

ТЕСТОВЫЕ КОНФИГУРАЦИИ СЕТЕЙ

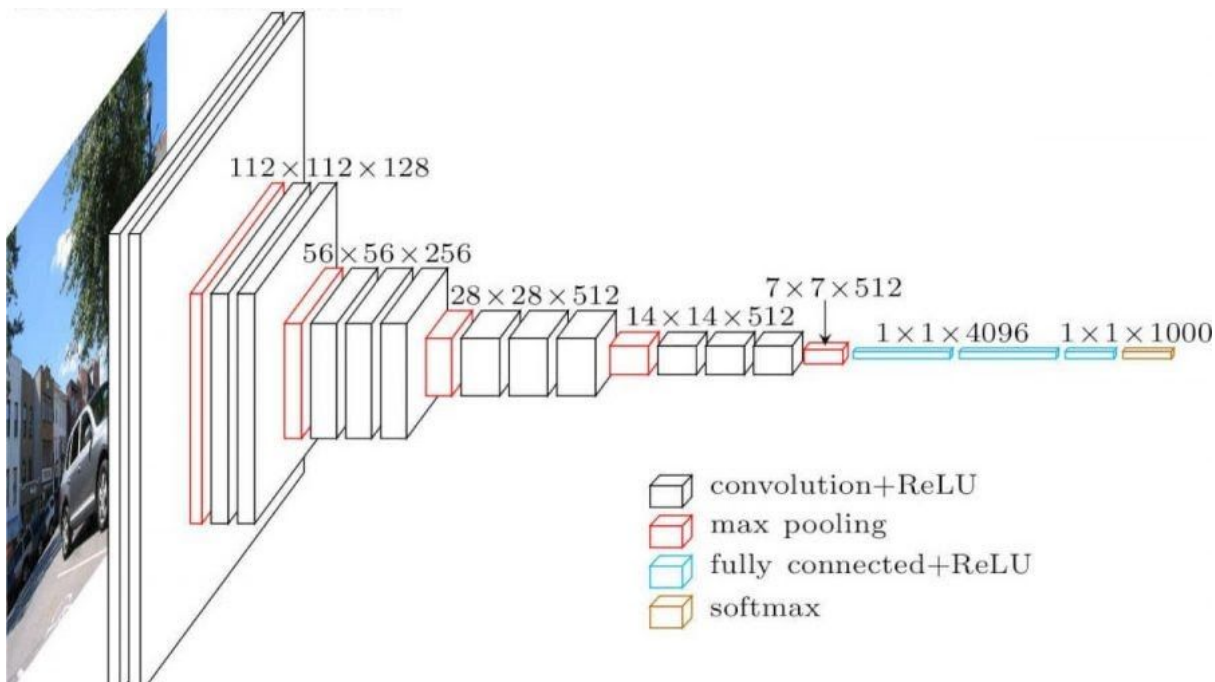
Схемы использованных сетей

Сеть к которой будут присоединяться для решения целевой задачи.



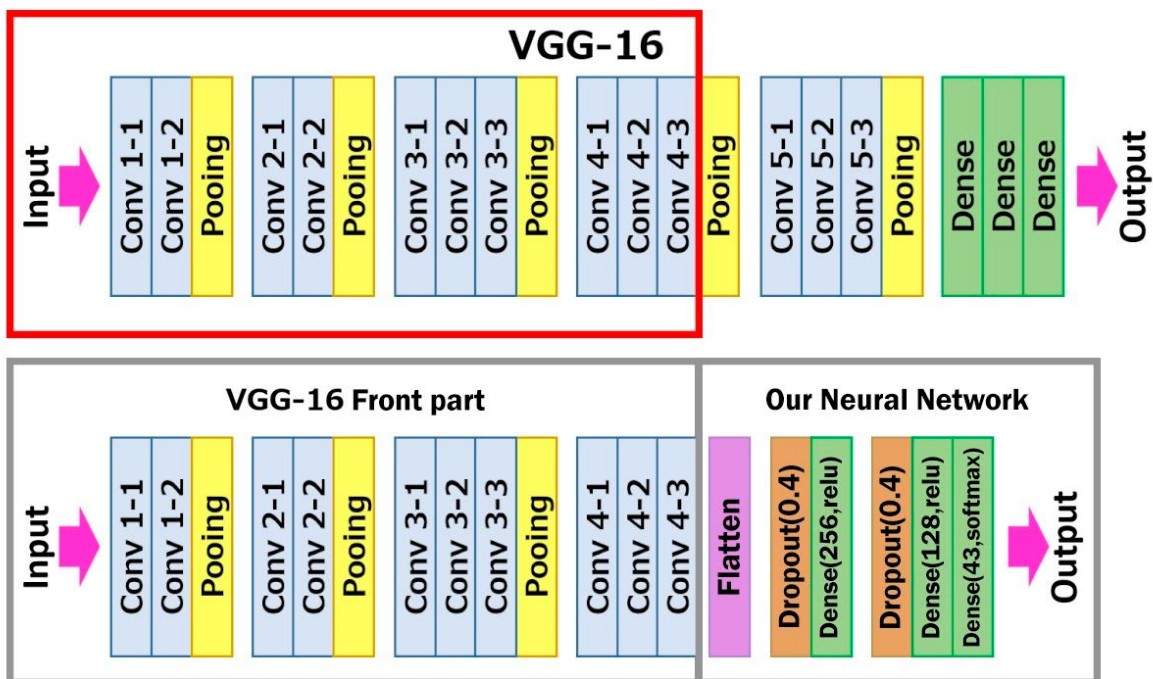
“Наша сеть”

Сеть которая будет обучаться на исходной задаче.



Сеть VGG-16

Для переноса обучения будут использоваться только начальные слои VGG-16 с 1 по 4, представляющие более общие признаки.



Совмещенная сеть VGG-16 + “Наша сеть”

РЕЗУЛЬТАТЫ ЭКСПЕРИМЕНТОВ

Таблица с результатами

Для всех схем нейронных сетей заданы следующие параметры:

Функция оптимизации	Adam
Скорость обучения	0.0001
Количество эпох	20
Размер пачки	300

№	Условия эксперимента	Точность на обучающей выборке	Точность на тестовой выборке.	Время обучения [сек]
1	Веса в обученной части VGG-16 фиксируются. Тренируем только часть "Нашей сети".	98.06%	78.68%	326.4
2	Веса в обученной части VGG-16 не фиксируются. Тренируем всю сеть.	99.79%	94.22%	496.8
3	Веса в части VGG-16 задаются случайно. Тренируем всю сеть.	99.41%	93.14%	525.6
Для сравнения	Сверточная нейронная сеть Conv2D(256, (7, 7), relu) MaxPooling2D(2, 2) Conv2D(512, (3, 3), relu) MaxPooling2D(2, 2) Conv2D(1024, (3, 3), relu) MaxPooling2D(2, 2)	98.82%	89.23%	597