

Umelá inteligencia: Neurónové siete

Marián Kurčina

ID: 127211

xkurcinam@stuba.sk

Cvičenie: Streda 15.00 - 17.00

Obsah

MNIST klasifikátor	3
Zadanie.....	3
Opis riešenia	3
Opis kódu.....	3
Optimalizácia parametrov pre trénovacie algoritmy	4
Hľadanie optimálnych hyperparametrov modelu	4
Architektúra optimálneho modelu	5
Záver.....	6
Backpropagation algoritmus.....	6
Zadanie.....	6
Opis riešenia	6
Opis kódu.....	6
Model	7
MSELoss.....	7
Lineárna vrstva	7
Sigmoid	8
Relu.....	8
Tanh	8
Hľadanie optimálnych hyperparametrov modelu	8
Architektúra optimálneho modelu	9
Záver.....	9
Zdroje.....	10

MNIST klasifikátor

Zadanie

Úlohou je vytvoriť neurónovú sieť na klasifikáciu ručne písaných čísiel z datasetu MNIST. Na riešenie použijete doprednú neurónovú sieť (viacvrstvový perceptrón) a natrénujete ju pomocou algoritmov SGD, SGD s momentum a ADAM. Okrem trénovacej a testovacej chyby odmerajte aj presnosť modelu. Model by mal mať výslednú presnosť viac ako 97%. V úlohe použijete knižnicu PyTorch.

Opis riešenia

Najprv si nahrám data do programu a transformujem ich aby mali hodnotu 0-1. Nasledovne ich rozdelím na dve časti, jedna časť bude trénovacia a jedna testovacia. Po získaní a upravení datasetu budem model trénovať a nasledovne testovať postupne pre každý algoritmus. Trénovanie bude prebiehať niekoľko epoch, v každej epoche po batchoch vpustím obrázky čísiel do modelu a získam predikciu. Z rozdielu predikcie a skutočného označenia číslíce zistím gradient, ktorý bude slúžiť na pretrénovanie siete a teda zmenu lineárnych vrstiev modelu. Spôsob menenia lineárnych vrstiev bude závisieť od algoritmu trénovania. Po každej epoche vypíšem priemernú odchylku počas trénovania a model otestujem. Informácie o teste si uloží a pokračujem nasledujúcou epochou. Po vykonaní predom určenom počte epoch model poslednýkrát otestujem, toto je môj výsledný model. Nakoniec vykreslím grafy úspešnosti a trénovacích a testovacích chýb.

Opis kódu

Na začiatku mám načítanie transformovaného datasetu do `train_dataset` a `test_dataset`, prvá časť slúži na trénovanie modelu, druhá na jeho testovanie.

Ďalej si rozdelím dataset do batchov, ktoré budú v `train_loaderi` a `test_loaderi`, tieto loadery budú slúžiť na testovanie a trénovanie modelu.

Nasledovne začne proces trénovania a testovania, najprv testujem pomocou SGD – potrebujem parameter `learning_rate`, potom pomocou SGD s momentum - potrebujem `learning_rate` a momentum a ako posledný využijem ADAM – potrebujem parameter `learning_rate`.

Samotné trénovanie začne vytvorením si modelu, ktorého vrstvy mám zadefinované v kóde.

Pre každú epochu najprv resetnem gradienty, zistím output modelu, loss a s lossom vykonám backward funkciu po ktorej môžem zmeniť váhy lineárnych vrstiev pomocou daného optimizera (SGD/SGD_momentum/ADAM). Output modelu bude vždy uvedený ako pravdepodobnosť, že ide o dané číslo. Pre každú epochu si program uloží trénovaciu chybu a po trénovaní so všetkými obrázkami datasetu otestuje model pomocou datasetu test a uloží si úspešnosť správnej predikcie a taktiež testovaciu chybu. Tieto informácie na konci zobrazí v grafe a presnosť modelu bližšie ukáže cez confusion maticu.

Optimalizácia parametrov pre trénovacie algoritmy

Ako prvé som sa rozhodol nájsť najlepšie parameter pre jednotlivé trénovacie algoritmy, learning rate a momentum pri 30 epochách.

	SGD	ADAM
0.1	95.61%	86.89%
0.01	78.48%	97.31%
0.001	11.35%	97.70%

Tabuľka 1: Výsledky testovania optimálnej hodnoty learning rate pre trénovacie algoritmy SGD a ADAM

	0.1	0.01	0.001
0.95	98.18%	96.89%	88.59%
0.9	97.79%	95.77%	77.98%
0.85	97.95%	94.29%	61.09%

Tabuľka 2: Výsledky testovania optimálnej hodnoty learning rate a momentum pre trénovací algoritmus SGD s momentum

Z testovania som zistil, že najlepšie bude používať learning rate 0.1 pri SGD a SGD s momentum a pri ADAM 0.001. Momentum pri SGD s momentum bude 0.95.

Hľadanie optimálnych hyperparametrov modelu

Ako prvé som sa pokúsil o to, nájsť správne aktivačné funkcie, pričom som si povedal, že moja sieť bude 2 vrstvová, to znamená, že budem mať 2 aktivačné funkcie. Budem skúšať 3 rôzne aktivačné funkcie a to ReLu, Tanh a Sigmoid. Vyskúšam všetky kombinácie.

	ReLu	Tanh	Sigmoid
ReLu	97.23%	97.56%	97.26%
Tanh	97.73%	97.70%	97.63%
Sigmoid	97.80%	97.76%	97.02%

Tabuľka 3: Výsledky testovania všetkých kombinácií aktivačných funkcií, v stĺpci je prvá aktivačná funkcia v sieti, v riadku druhá, v tabuľke sú uvedené priemery pre všetky trénovacie algoritmy (learning rate = 0.1, momentum = 0.9, počet epoch = 30, prvá vrstva = 100, neurónov druhá vrstva = 50 neurónov)

Z výsledkov testovania som zistil, že bude najlepšie použiť aktivačné funkcie ReLU a Sigmoid. Ďalej som hľadal parametre lineárnych vrstiev a to počet neurónov v jednotlivých sieťach, s tým aby bola zachovaná čo najlepšia úspešnosť.

	150	100	50
80	97.97%	97.88%	97.30%
50	97.94%	97.80%	97.29%
20	97.87%	97.59%	97.04%

Tabuľka 4: Výsledky testovania kombinácií počtov neurónov vo vrstvách

Z testovania som zvolil, že najlepšie bude použiť 100 a 50 neurónov.

Architektúra optimálneho modelu

Moja sieť bude mať 2 skryté vrstvy, prvá bude mať 100 neurónov a druhá 50 neurónov, aktivačné funkcie budú ReLU a sigmoid.

Pri SGD je úspešnosť **97.46%**.

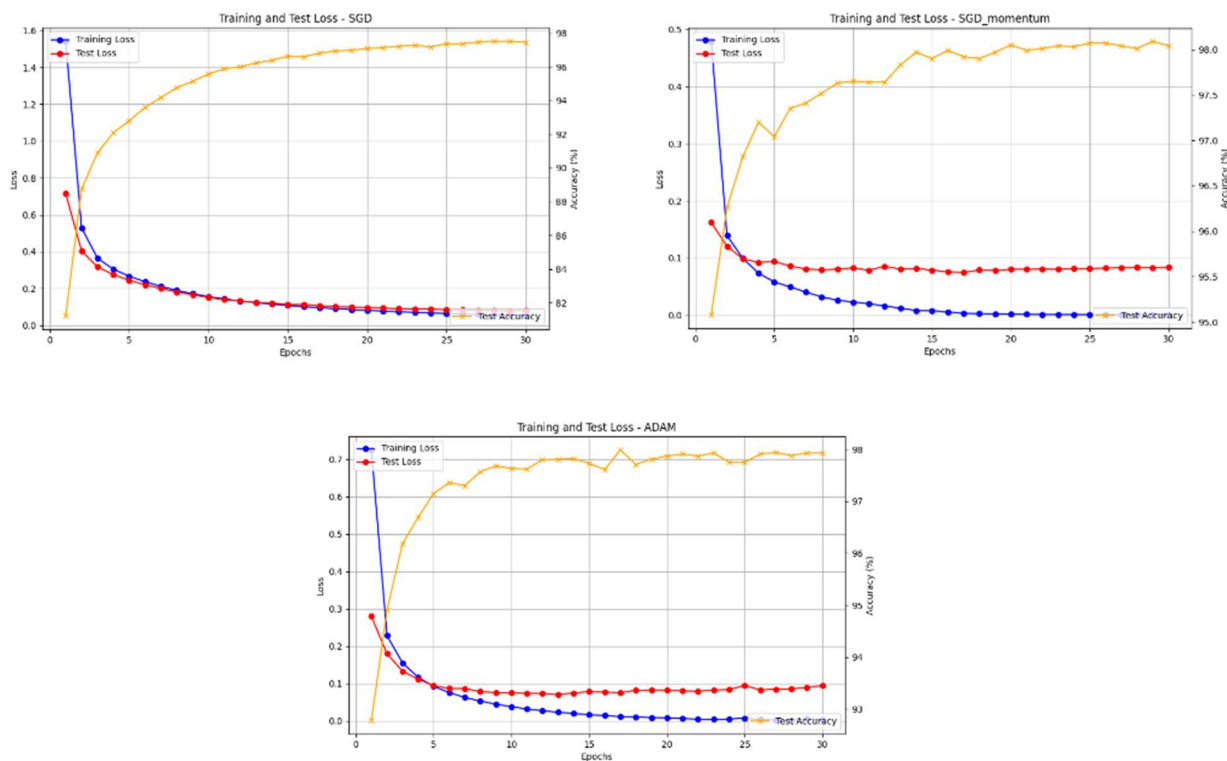
Pri SGD s momentum je úspešnosť **98.04%**.

Pri ADAM je úspešnosť **97.93%**.

Pre každý beh programu sa zobrazí confusion matica.

Predicted->	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
0	969	0	2	0	0	0	4	2	2	1
1	0	1130	1	1	0	0	0	0	3	0
2	5	1	1010	3	3	0	1	6	3	0
3	0	0	2	992	0	6	0	4	2	4
4	1	0	3	0	962	1	2	3	1	9
5	3	0	0	7	1	870	5	0	3	3
6	2	2	3	0	6	4	940	0	1	0
7	1	4	7	1	0	0	0	1003	3	9
8	2	0	3	5	4	2	1	2	950	5
9	2	3	1	5	9	2	1	4	4	978

Obrázok 1: Confusion matica



Obrázok 2: Grafy vývoju trénovacej a testovacej chyby a úspešnosti modelu

Záver

Podarilo sa mi naučiť sa pracovať s knižnicou PyTorch a vytvoriť program na klasifikáciu čísl z datasetu MNIST za pomoci neurónovej siete. Podarilo sa mi identifikovať optimálnu architektúru modelu a optimálne parametre pre trénovacie algoritmy SGD, SGD s momentum a ADAM.

Backpropagation algoritmus

Zadanie

V tejto úlohe je potrebné implementovať plne funkčný algoritmus backpropagation, treba implementovať doprednú aj spätnú časť pre operatory a funkcie, ako aj aktualizácie parametrov siete. Algoritmus overíte pomocou natrénovania doprednej neurónovej siete. Na riešenie úlohy použijete knižnicu NumPy, použitie knižníc PyTorch a TensorFlow je zakázané. Implementujte modulárnu architektúru, v ktorej bude možné jednotlivé moduly reťaziť. Implementácia musí obsahovať lineárnu vrstvu, aplikačné funkcie sigmoid, tanh a relu a chybovú funkciu MSE. Pre validáciu použijete problémy AND, OR a XOR, vyskúšajte siete s 1 a 2 skrytými vrstvami.

Opis riešenia

Kedže model musí byť schopný reťazenia, implementujeme jednotlivé vrstvy a celý model pomocou objektovo orientovaného programovania, pričom každá vrstva bude vlastný objekt s funkciami. Model bude schopný definovať pomocou vrstiev a teda bude možné jednoducho neurónovú sieť upravovať. Trénovanie bude prebiehať opakovaným vkladáním inputov 1 a 0 do siete, získania predikcie siete a zmeny váh lineárnych vrstiev pomocou rozdielu a jeho gradientu. Trénovanie bude prebiehať v epochách, v každej epoche vložím do inputu siete všetky kombinácie dvojíc 0 a 1. Model by dal predikciu, z tejto predikcie pomocou MSELoss zistím chybu, z ktorej zistím gradient. Tento gradient pošlem spätným chodom a v každej vrstve sa zmení. Ak prejde lineárnou vrstvou zmení pomocou matic gradientov, prípadne matic rýchlosti za použitia momentu váhy a biasy vrstvy. Po prejdení gradientu všetkými vrstvami proces začína s novým inputom, prípadne novou epochou. Po danom počte epoch vypíše predikcie pre všetky inputy a užívateľ môže skontrolovať, či je jeho predikcia správna.

Opis kódu

Model, chyba MSELoss a všetky vrstvy sú definované ako objekty s forward a backward funkciou. Model je schopný vyvolať postupne všetky funkcie jeho vrstiev, pri prednom chode vyvoláva funkcie forward, pri spätnom vyvolá funkcie backward.

Proces trénovania funguje tak, že model dostane za každým nejaký input, ktorý bude vložený do modelu, model vykoná postupne pre každú jeho vrstvu funkciu forward, pričom do vstupu bude dávať output z predchádzajúcej vrstvy. Po prejdení celej vrstvy vzkoná predpoklad. Zistí rozdiel predpokladu a skutočného označenia pomocou MSELoss.forward, z tejto chyby zistí gradient, ktorý potom pošle do spätného prechodu modelom. Pre spätný chod vyvolá model postupne pre všetky vrstvy odzadu funkcie backward, pričom output predchádzajúcej vrstvy sa stáva inputom tej ďalšej.

Keď prejde gradient lineárnou vrstvou zmení matice váh a biasov.
Po spätnom chode tento process pokračuje pre ďalší input.

Model

Model je definovaný jeho vrstvami, forward metóda vyvolá forward metódy pre všetky jeho vrstvy, pričom z outputu vrstvy sa stáva input pre ďalšiu vrstvu. Backward metóda vyvolá odzadu metódy backward všetkých vrstiev, pričom z output vrstvy sa stáva input ďalšej vrstvy.

MSELoss

Tento objekt slúži na výpočet chyby modelu a výpočet gradient.

Forward metóda: $\frac{\sum(\text{predicted} - \text{target})^2}{\text{output size}}$ – priemerný rozdiel na druhú

Backward metóda: $\frac{\sum 2 * (\text{predicted} - \text{target})}{\text{output size}}$ – priemer pre všetky zložky outputu

Lineárna vrstva

Lineárna vrstva je jediná vrstva, ktorá mení svoje parameter pri backpropagation. Táto vrstva si musí pamätať maticu váh(W) a maticu bias(b) pre forward metódu. Ďalej si musí vrstva pamätať posledný input a pre počítanie s momentom si musí pamätať matice rýchlostí (velocity) pre matice váh(vW) a bias(vb).

Forward metóda: $\text{input} * W + b$

Pri forward metóde bude input vynásobený maticou váh a bude k nemu pripočítaný vektor bias.

Backward metóda: $dW = \text{grad} * \text{input}^T$

$db = \text{grad}$

S momentom:

$vW = \text{momentum} * vW - \text{learning rate} * dW$

$vb = \text{momentum} * vb - \text{learning rate} * db$

$W = W + vW$

$b = b + vb$

Bez momentu:

$W = W - \text{learning rate} * dW$

$b = b - \text{learning rate} * db$

Pri backward metóde sa najprv vypočítajú matice gradientov(dW,db), ktoré budú slúžiť na aktualizovanie matice váh a matice bias. Ak máme momentum vypočítajú sa ešte matice velocity pomocou momentu a matíc gradientu. Tieto matice slúžia na aktualizovanie matíc váh.

Sigmoid

Aktivačná funkcia sigmoid si musí zapamätať hodnotu posledného outputu, táto hodnota sa používa pri výpočte backward metódy.

Forward metóda: $\frac{1}{1+e^{-x}}$

Backward metóda: $grad * output * (1 - output)$

Relu

Táto aktivačná funkcia vráti 0 ak ide o záporné číslo alebo x ak ide o kladné číslo, tento objekt si musí pamätať posledný input metódy forward.

Forward metóda: $\max(0, x)$

Backward metóda: $grad * (input > 0)$

Tanh

Aktivačná funkcia tanh si musí zapamätať hodnotu posledného output, táto hodnota sa používa pri výpočte backward metódy.

Forward metóda: $\frac{e^x - e^{-x}}{e^x + e^{-x}}$

Backward metóda: $grad * (1 - output^2)$

Hľadanie optimálnych hyperparametrov modelu

Mám dané, že sieť má mať 1 skrytú vrstvu a to s 4 neurónami, mám avšak vyskúšať aj sieť s 2 skrytými vrstvami, pre toto som sa rozhodol, že budem mať 2 vrstvy o 2 neurónoch, čím porovnam účinnosť dvoch sietí s rovnakým počtom neurónov ale iným počtom vrstiev. Nájdem pre prvú sieť ideálne parametre a s týmito parametrami siete porovnam za použitia momentu aj bez momentu. Parametre, ktoré musím nájsť sú learning rate a ktoré aktivačné funkcie sú na vyriešenie problému najvýhodnejšie, aktivačné vrstvy som hľadal osobitne pre obe siete. Pre každú sieť budem dávať rovnaké aktivačné funkcie. Hodnota momentu bude rovnaké ako v prvej úlohe, takže 0.95.

	0.1	0.05	0.01
Sigmoid	1.4237	1.8026	1.9729
Tanh	0.0511	0.0776	0.2674
ReLU	0.9904	0.9990	1.0001

Tabuľka 5: Výsledky testovania siete s jednou skrytou vrstvou pre 500 epoch pre problém XOR bez momentu. Úspešnosť porovnávam na základe celkovej odchylky finálneho modelu

Z výsledkov testovania som zistil, že najlepšie aktivačné funkcie pre sieť s jednou skrytou vrstvou s 4 neurónmi sú tanh a najlepším learning rate je 0.1. Následovne som našiel najlepšie aktivačné funkcie pre sieť s 2 skrytými vrstvami spolu s 4 neurónmi.

	Sigmoid	Tanh	Relu
0.1	1.9773	0.4794	2

Tabuľka 6: Výsledky testovania s 2 skrytými vrstvami pre 500 epoch pre problém XOR bez momentu

Pri 2 skrytých vrstvách som spozoroval, že Tanh sa drží na rovnakej loss a iba niekedy sa model zlepšil, Relu zase nie je schopný učenia, jeho hodnoty sa nemenia. Preto na tento problém je lepšie použiť iba 1 skrytú vrstvu.

Architektúra optimálneho modelu

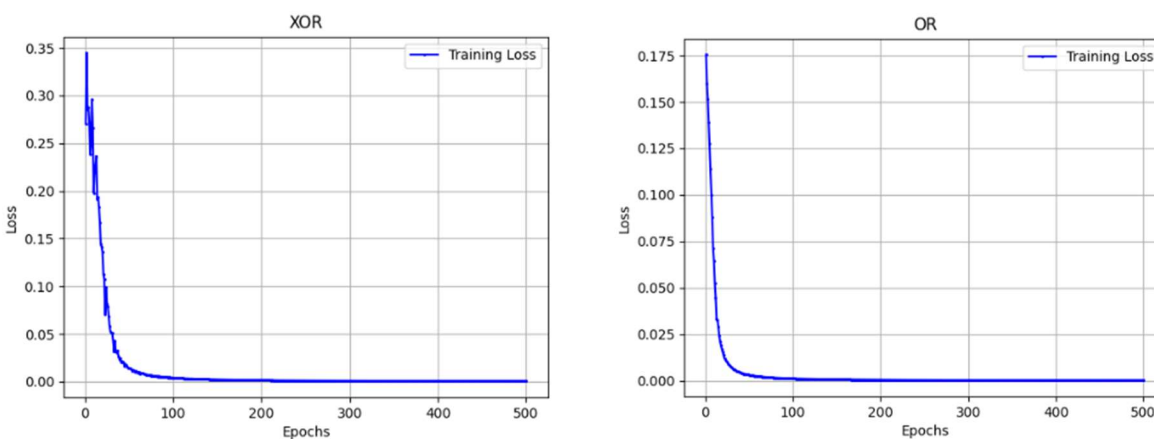
Ideálny model pre riešenie logických členov bez momentu je model s jednou skrytou vrstvou a za použitia Tanh aktivačnej funkcie.

Môj model bude mať 1 skrytú vrstvu s 4 neurónmi, bude mať 2 aktivačné funkcie Tanh.

	XOR	OR	AND
Bez momentu	0.0663	0.0413	0.039
S momentom	1.0002	1.0051	3

Tabuľka 7: Výsledná úspešnosť na základe lossu pre jednotlivé logické problémy

Pre môj ideálny model som vyskúšal aj tréning s momentom. Ak by som použil momentum 0.95 sieť nebolo možné natréňovať s aktivačnými funkciami Tanh, avšak keď som vyskúšal aktivačnú funkciu Sigmoid, tréning sa podarilo.



Obrázok 3: Grafy zobrazujúce vývoj chyby cez epochy

Záver

Podarilo sa mi implementovať backpropagation algoritmus, implementoval som všetky zadané časti a pre každú som naprogramoval predný aj spätný chod. Môj model je schopný reťazenia a je možné zmeniť jeho vrstvy. Podarilo sa mi nájsť optimálny model pre všetky problémy XOR, OR a AND za použitia 1-vrstvového a 2-vrstvového modelu (skryté vrstvy), s momentum aj bez momentu.

Zdroje

[Building a neural network FROM SCRATCH \(no Tensorflow/Pytorch, just numpy & math\)](https://eli.thegreenplace.net/2018/backpropagation-through-a-fully-connected-layer/)
<https://eli.thegreenplace.net/2018/backpropagation-through-a-fully-connected-layer/>
<https://www.youtube.com/watch?v=llg3gGewQ5U>