

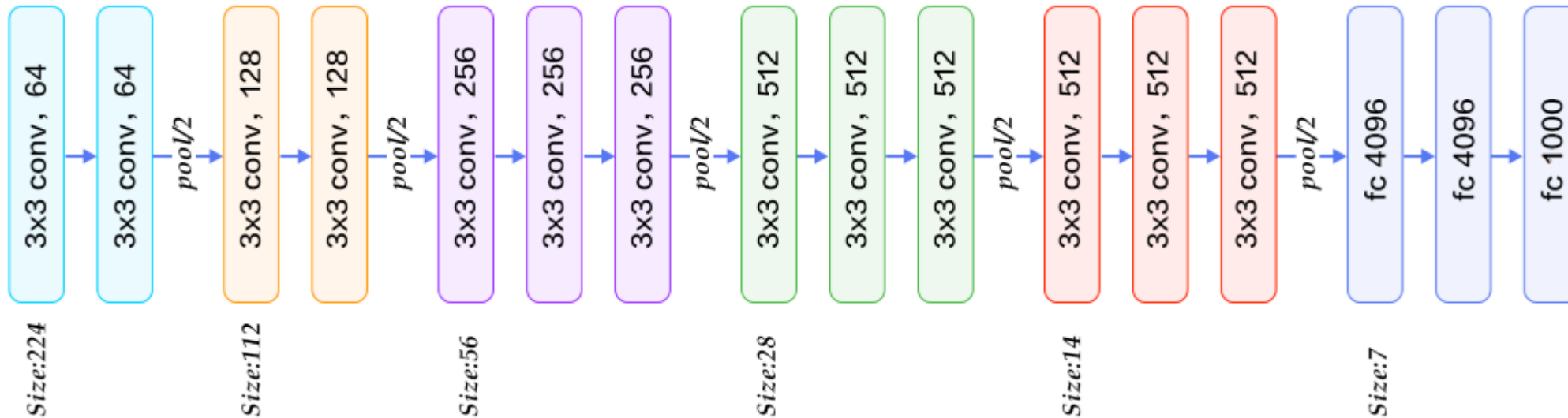
رسالة محمد

# شبکه‌های عصبی کانولوشنی

Convolutional Neural Networks

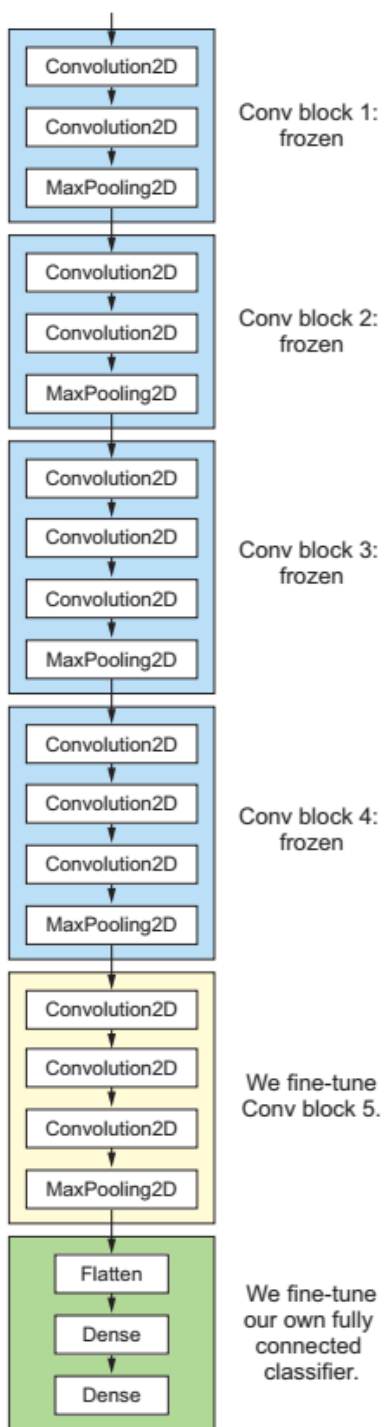
# شبکه‌های پیش‌آمोخته (Pretrained)

- دو روش رایج برای استفاده از یک شبکه پیش‌آمोخته وجود دارد:
  - استخراج ویژگی (feature extraction)
  - تنظیم دقیق (fine tuning)



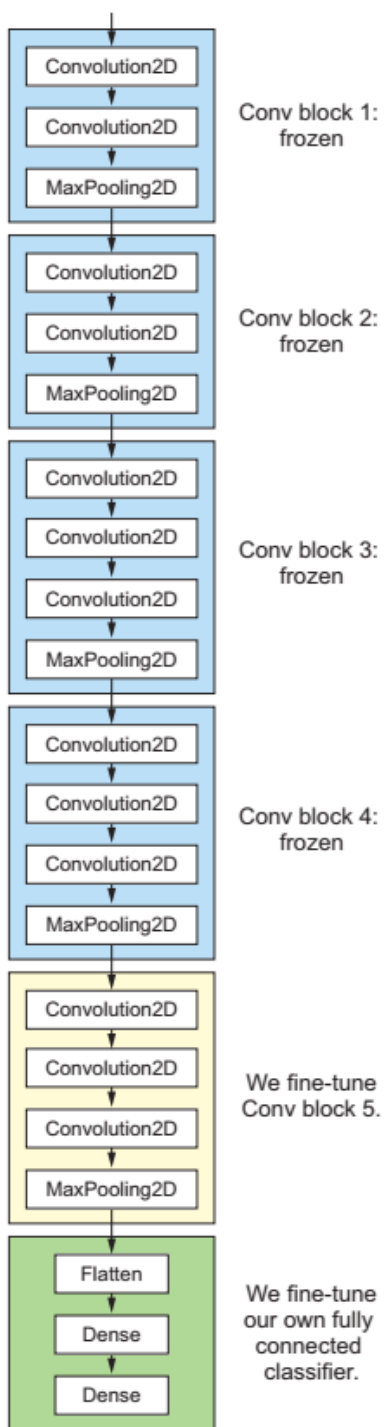
# تنظیم دقیق

- یکی دیگر از شیوه‌های پرکاربرد برای استفاده مجدد از مدل، تنظیم دقیق است
- تعدادی از لایه‌های انتهایی شبکه را از حالت منجمد (freeze) خارج می‌کنیم و آنها را در کنار لایه‌های جدید با نرخ آموزش کمتر آموزش می‌دهیم
- پیشنهاد می‌شود که ابتدا لایه‌های جدید به تنهایی آموزش ببینند و سپس همراه با تعدادی از لایه‌های انتهایی شبکه تنظیم دقیق شوند
- اگر لایه‌های جدید دسته‌بند آموزش داده نشده باشند، سیگنال خطایی که در طول آموزش از طریق شبکه منتشر می‌شود بسیار بزرگ خواهد بود و بازنمایی‌هایی که قبلاً آموزش دیده بودند تخریب می‌شوند



# تنظیم دقیق

- بنابراین مراحل تنظیم دقیق شبکه به شرح زیر است:
  - لایه‌های جدید را در انتهای یک شبکه پیش‌آموخته اضافه کنید
  - شبکه پایه را منجمد کنید
  - لایه‌هایی که اضافه کردید را آموزش دهید
  - برخی از لایه‌های انتهایی را از حالت منجمد خارج کنید
  - این لایه‌ها و لایه‌های اضافه شده را به طور مشترک آموزش دهید



مصور سازی

Visualization

# شبکه چه آموخته است؟

- اغلب گفته می‌شود که مدل‌های یادگیری عمیق «جعبه سیاه» هستند
  - قطعا برای شبکه‌های کانولوشنی درست نیست
- بازنمایی‌هایی که توسط شبکه‌های کانولوشنی آموخته می‌شوند قابلیت مصورسازی بالایی دارند
  - تا حد زیادی به این دلیل که بازنمایی مفاهیم بصری هستند



# شبکه چه آموخته است؟

- روش‌های مختلفی برای مصورسازی یا تفسیر بازنمایی‌های آموخته شده توسط شبکه وجود دارد که سه روش رایج عبارتند از:

- نمایش خروجی‌های لایه‌های میانی (فعال شدن لایه‌های میانی)
  - برای درک اینکه لایه‌های متوالی ورودی خود را چگونه تبدیل می‌کند
- نمایش فیلترهای آموخته شده
  - برای درک دقیق الگوی بصری یا مفهومی که هر فیلتر آموخته است



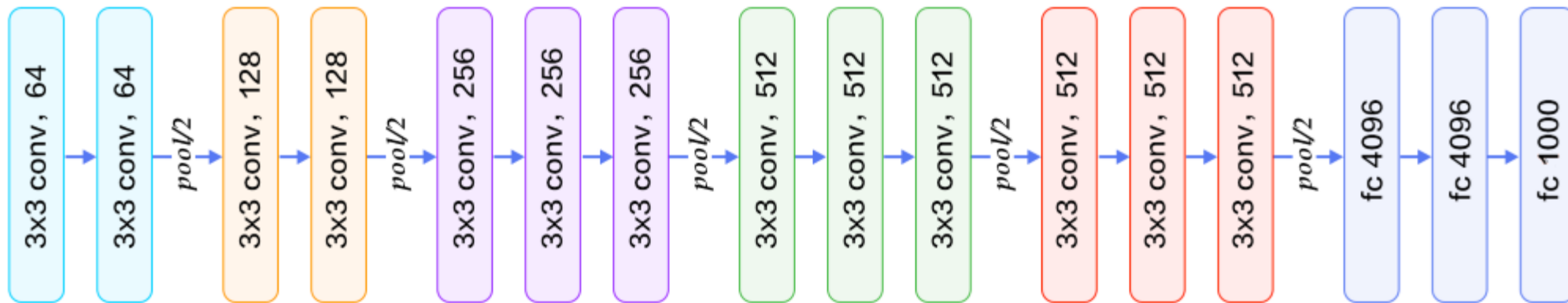


# شبکه چه آموخته است؟

- روش‌های مختلفی برای مصورسازی یا تفسیر بازنمایی‌های آموخته شده توسط شبکه وجود دارد که سه روش رایج عبارتند از:
  - نمایش خروجی‌های لایه‌های میانی (فعال شدن لایه‌های میانی)
    - برای درک اینکه لایه‌های متوالی ورودی خود را چگونه تبدیل می‌کنند
  - نمایش فیلترهای آموخته شده
    - برای درک دقیق الگوی بصری یا مفهومی که هر فیلتر آموخته است
  - نمایش نقشه‌های حرارتی (heatmaps) مربوط به فعالیت هر کلاس در یک تصویر
    - برای درک اینکه کدام بخش از یک تصویر باعث شده است شبکه کلاس مربوطه را تشخیص دهد
    - این امکان را می‌دهد که مکان اشیاء در تصاویر را تخمین زد

# خروجی‌های لایه‌های میانی

- نمایش نقشه‌های ویژگی که توسط لایه‌های کانولوشنی و تجمع مختلف در یک شبکه با توجه به ورودی مشخصی محاسبه می‌شوند
- نقشه‌های ویژگی دارای سه بعد عرض، ارتفاع و عمق (کانال) هستند



```
>>> from keras.models import load_model
>>> model = load_model('cats_and_dogs_small_2.h5')
>>> model.summary()
```

Layer (type)	Output Shape	Param #
=====		
conv2d_5 (Conv2D)	(None, 148, 148, 32)	896
maxpooling2d_5 (MaxPooling2D)	(None, 74, 74, 32)	0
conv2d_6 (Conv2D)	(None, 72, 72, 64)	18496
maxpooling2d_6 (MaxPooling2D)	(None, 36, 36, 64)	0
conv2d_7 (Conv2D)	(None, 34, 34, 128)	73856
maxpooling2d_7 (MaxPooling2D)	(None, 17, 17, 128)	0
conv2d_8 (Conv2D)	(None, 15, 15, 128)	147584
maxpooling2d_8 (MaxPooling2D)	(None, 7, 7, 128)	0
flatten_2 (Flatten)	(None, 6272)	0
dropout_1 (Dropout)	(None, 6272)	0
dense_3 (Dense)	(None, 512)	3211776
dense_4 (Dense)	(None, 1)	513
=====		
Total params: 3,453,121		
Trainable params: 3,453,121		
Non-trainable params: 0		

## Listing 5.25 Preprocessing a single image

```
img_path = '/Users/fchollet/Downloads/cats_and_dogs_small/test/cats/cat.1700.jpg'
```

```
from keras.preprocessing import image
import numpy as np
```

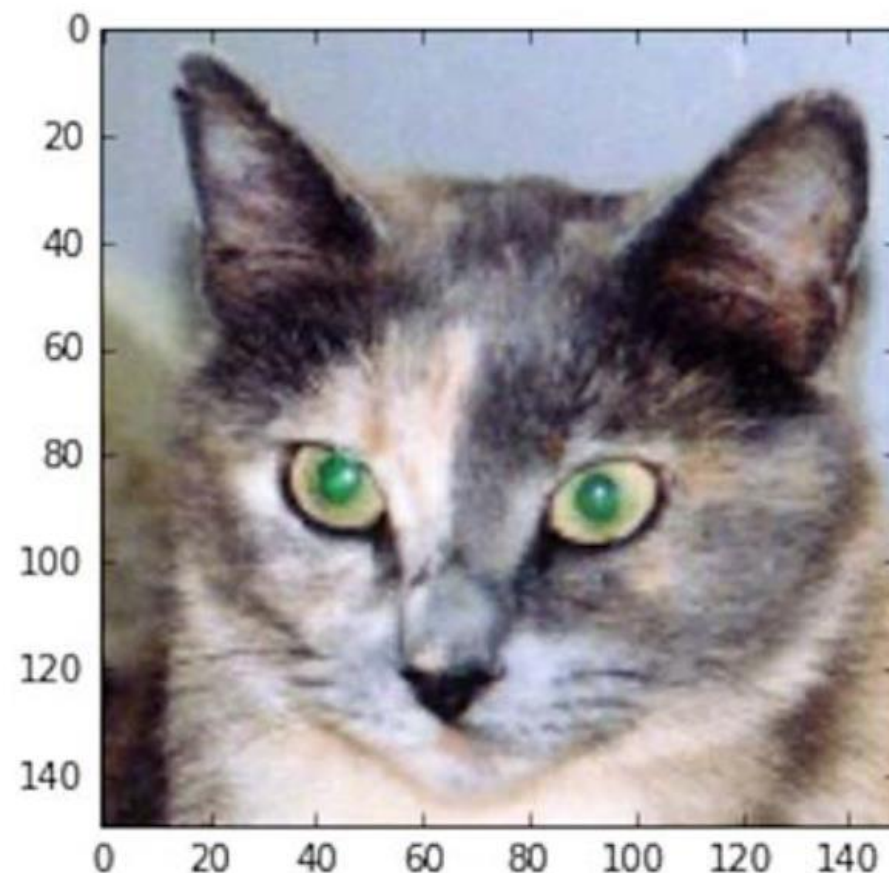
← Preprocesses the image  
into a 4D tensor

```
img = image.load_img(img_path, target_size=(150, 150))
img_tensor = image.img_to_array(img)
img_tensor = np.expand_dims(img_tensor, axis=0)
img_tensor /= 255.
```

← Remember that the model  
was trained on inputs that  
were preprocessed this way.

```
<1> Its shape is (1, 150, 150, 3)
print(img_tensor.shape)
```

```
import matplotlib.pyplot as plt
plt.imshow(img_tensor[0])
plt.show()
```



### Listing 5.27 Instantiating a model from an input tensor and a list of output tensors

```
from keras import models
```

```
layer_outputs = [layer.output for layer in model.layers[:8]]  
activation_model = models.Model(inputs=model.input, outputs=layer_outputs) ←
```

Extracts the outputs of  
the top eight layers

Creates a model that will return these  
outputs, given the model input

### Listing 5.28 Running the model in predict mode

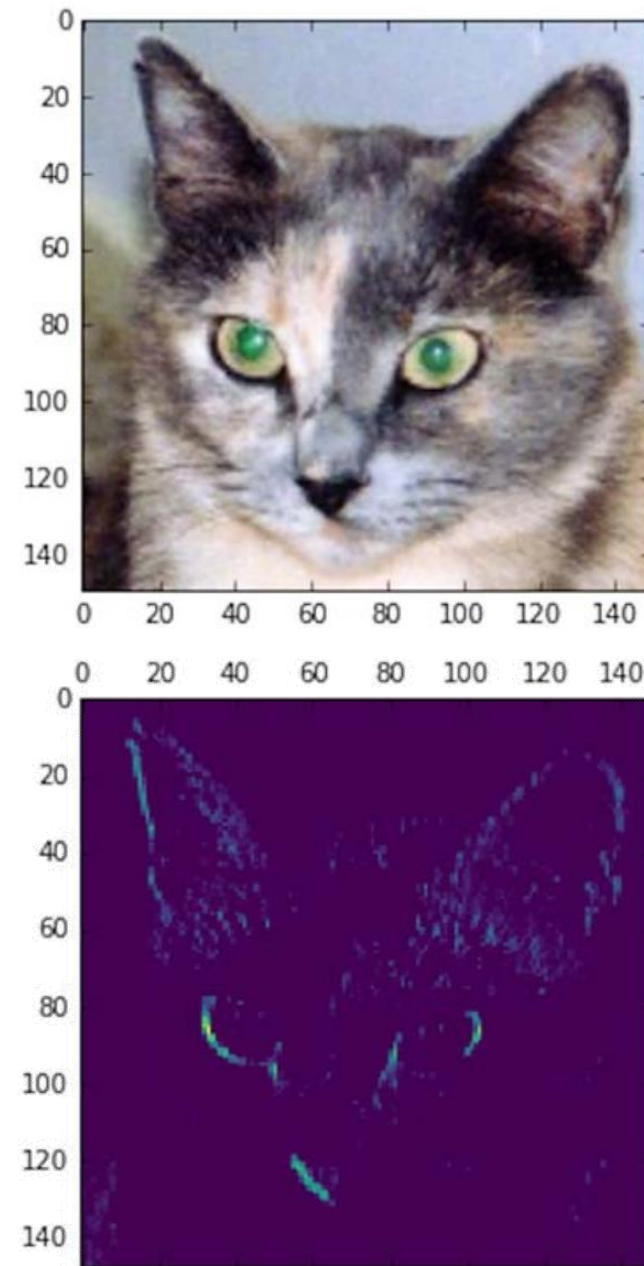
```
activations = activation_model.predict(img_tensor)
```

Receives a list of five eight  
Numpy arrays: one array  
per layer activation

```
>>> first_layer_activation = activations[0]  
>>> print(first_layer_activation.shape)  
  
(1, 148, 148, 32)
```

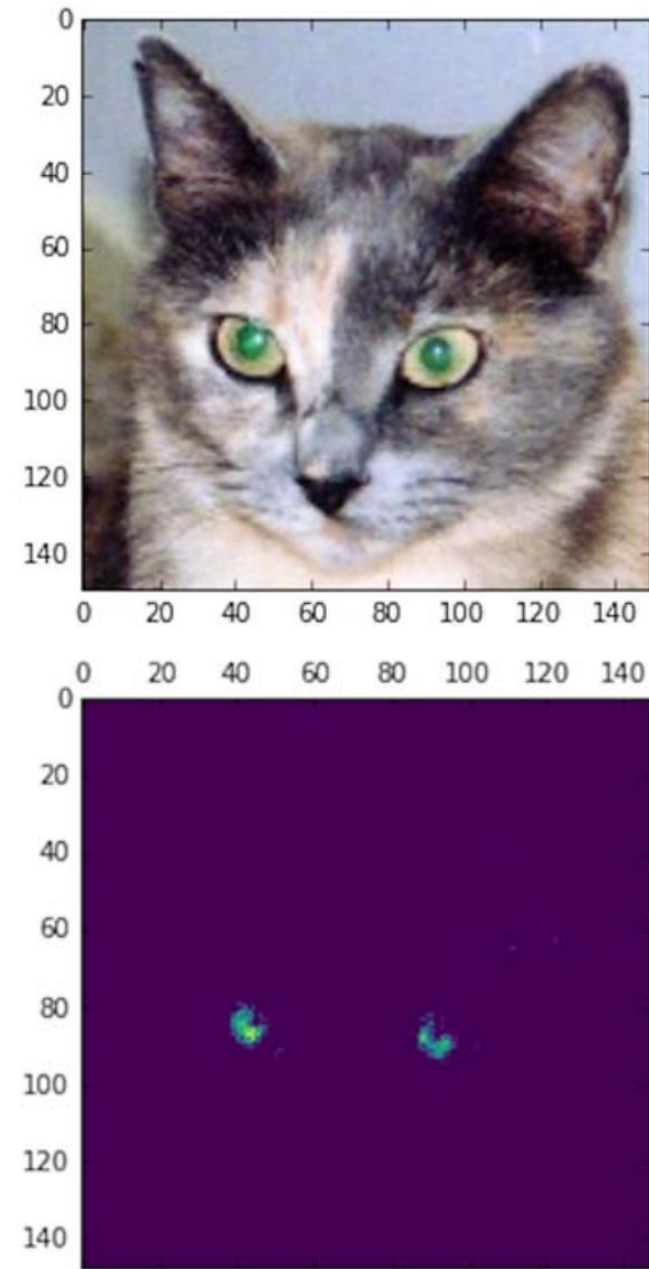
### Listing 5.29 Visualizing the fourth channel

```
import matplotlib.pyplot as plt  
  
plt.matshow(first_layer_activation[0, :, :, 4], cmap='viridis')
```



### Listing 5.30 Visualizing the seventh channel

```
plt.matshow(first_layer_activation[0, :, :, 7], cmap='viridis')
```





### Listing 5.31 Visualizing every channel in every intermediate activation

```

layer_names = []
for layer in model.layers[:8]:
    layer_names.append(layer.name)

images_per_row = 16

for layer_name, layer_activation in zip(layer_names, activations):
    n_features = layer_activation.shape[-1]

    size = layer_activation.shape[1]

    n_cols = n_features // images_per_row
    display_grid = np.zeros((size * n_cols, images_per_row * size))

    for col in range(n_cols):
        for row in range(images_per_row):
            channel_image = layer_activation[0,
                                           :, :,
                                           col * images_per_row + row]

            channel_image -= channel_image.mean()
            channel_image /= channel_image.std()
            channel_image *= 64
            channel_image += 128
            channel_image = np.clip(channel_image, 0, 255).astype('uint8')
            display_grid[col * size : (col + 1) * size,
                          row * size : (row + 1) * size] = channel_image

    scale = 1. / size
    plt.figure(figsize=(scale * display_grid.shape[1],
                        scale * display_grid.shape[0]))
    plt.title(layer_name)
    plt.grid(False)
    plt.imshow(display_grid, aspect='auto', cmap='viridis')

```

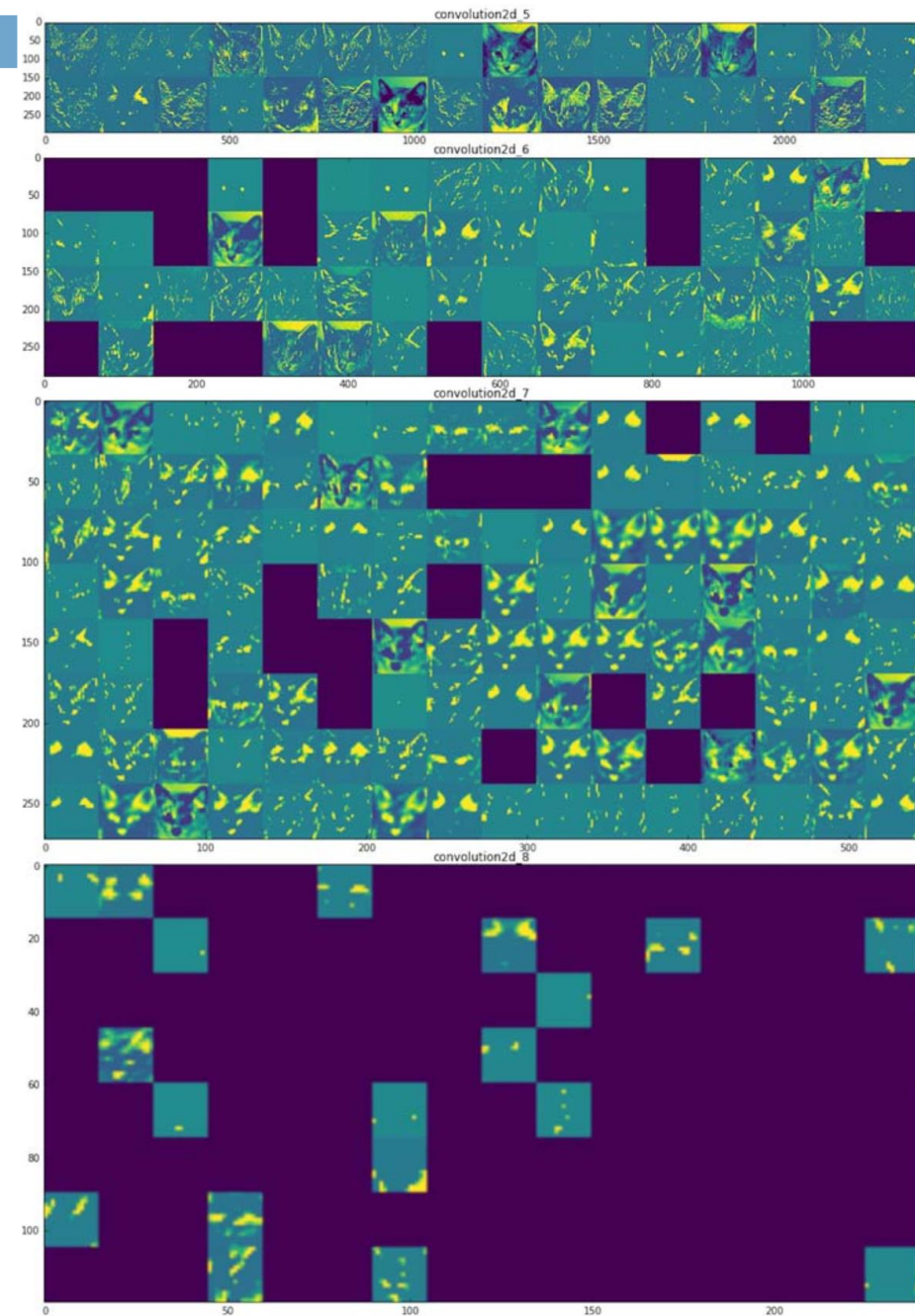
Names of the layers, so you can have them as part of your plot

Displays the feature maps

The feature map has shape (l, size, size, n\_features).

Tiles each filter into a big horizontal grid

Displays the grid



- لایه اول به عنوان مجموعه‌ای از آشکارسازهای مختلف لبه و رنگ عمل می‌کند

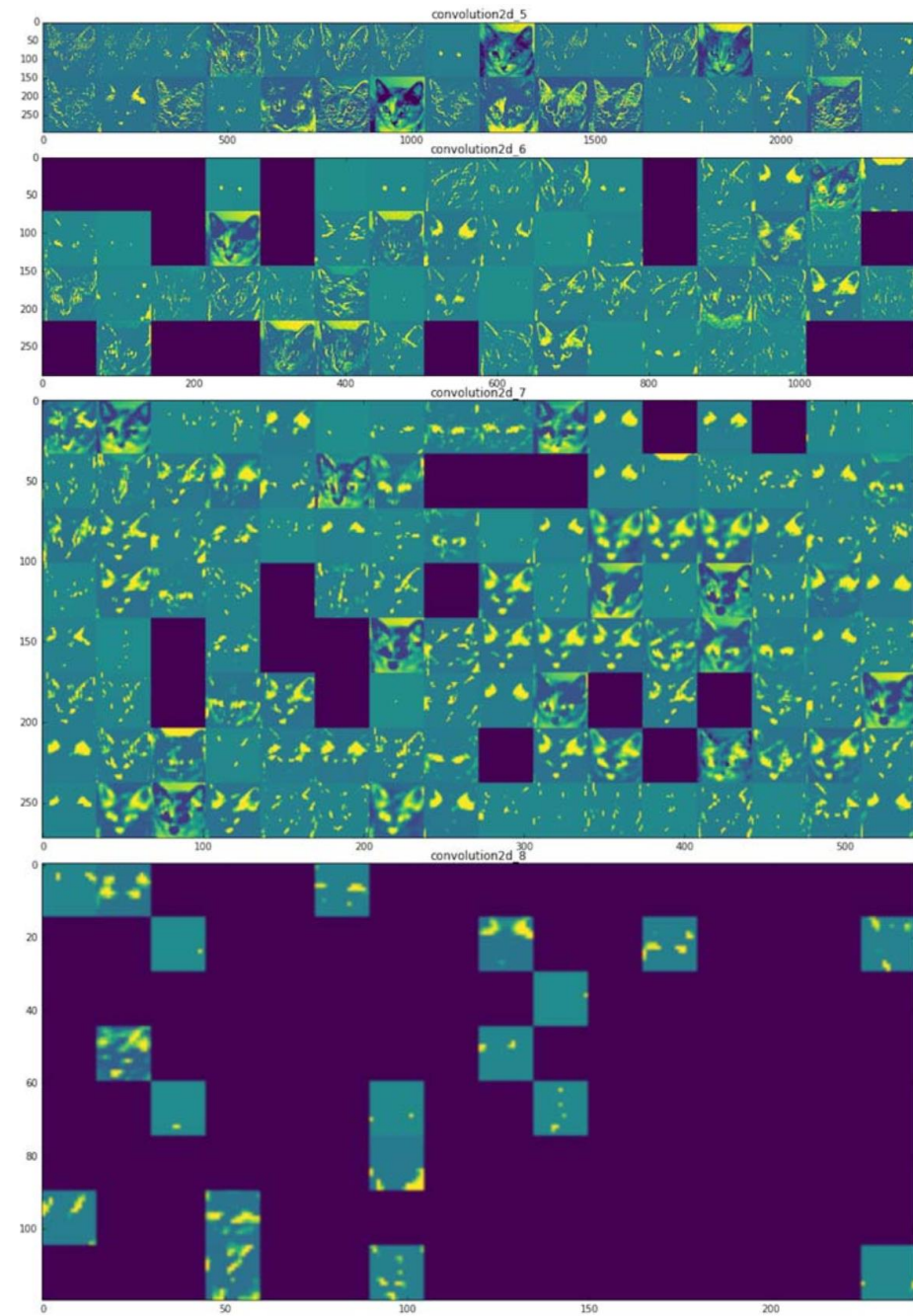
- در این مرحله، فعال‌سازی‌ها تقریباً تمام اطلاعات موجود در تصویر اولیه را حفظ می‌کنند

- هرچه جلوتر برویم، فعال‌سازی‌ها به طور فزاینده‌ای انتزاعی‌تر و کمتر قابل تفسیر بصری می‌شوند

- شروع به تشخیص مفاهیم سطح بالاتری مانند "گوش سگ" و "چشم گربه" می‌کنند

- بازنمایی‌های بالاتر اطلاعات کمتری را در مورد محتوای بصری تصویر و اطلاعات بیشتر مربوط به کلاس تصویر را در خود دارند

- تنک (sparse) شدن فعال‌سازی‌ها با عمق لایه افزایش می‌یابد
- این بدان معناست که الگوی کدگذاری شده توسط فیلتر مورد نظر در تصویر ورودی یافت نمی‌شود





# بازنمایی‌ها

- ویژگی‌های استخراج شده توسط یک لایه با افزایش عمق به طور فزاینده‌ای انتزاعی می‌شوند
  - خروجی لایه‌های بالاتر اطلاعات کمتری در مورد ورودی خاص مشاهده شده دارد و اطلاعات بیشتری در مورد هدف دارد
  - داده‌های خام وارد شبکه می‌شوند (در این مورد، تصاویر RGB) و به طور مکرر تبدیل می‌شوند به طوری که اطلاعات نامربوط فیلتر می‌شوند (به عنوان مثال، ظاهر بصری خاص تصویر)، و اطلاعات مفید بزرگنمایی و پالایش می‌شوند (به عنوان مثال، دسته تصویر)

