

МИНОБРНАУКИ РОССИИ

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования

«МИРЭА – Российский технологический университет» РТУ МИРЭА

Институт кибербезопасности и цифровых технологий КБ-4 «Интеллектуальные системы информационной безопасности»

Отчет по лабораторной работе №3 по дисциплине: «Анализ защищенности систем искусственного интеллекта»

Выполнил:

Студент группы ББМО-02-22 Филиппов Леонид Алексеевич

Проверил:

Спирин Андрей Андреевич

1. Установка библиотек

2. Определение кол-ва GPU

3. Загрузка модели

```
3. Загрузка модели

[20] from tensorflow.keras.applications.vgg16 import VGG16 as Model model = Model(weights='imagenet', include_top=True)
```

4. Загрузка и предобработка 4 изображений

```
4. Загрузка и предобработка 4 изображений
[23] from google.colab import drive
       drive.mount('/content/drive')
       from tensorflow.keras.preprocessing.image import load_img
       from tensorflow.keras.applications.vgg16 import preprocess_input
       image_titles = ['avocado', 'goy', 'pivo', 'tyler']
img1 = load_img('/content/drive/My Drive/avocado.jpg', target_size=(224, 224))
img2 = load_img('/content/drive/My Drive/goy.jpg', target_size=(224, 224))
img3 = load_img('/content/drive/My Drive/pivo.jpg', target_size=(224, 224))
img4 = load_img('/content/drive/My Drive/tyler.jpg', target_size=(224, 224))
       images = np.asarray([np.array(img1), np.array(img2), np.array(img3), np.array(img4)])
       X = preprocess input(images)
       f, ax = plt.subplots(nrows=1, ncols=4, figsize=(12, 4))
       ax[0].imshow(img1)
       ax[1].imshow(img2)
       ax[2].imshow(img3)
       ax[3].imshow(img4)
       Drive already mounted at /content/drive; to attempt to forcibly remount, call drive.mount("/content/drive", force_remount=True). <matplotlib.image.AxesImage at 0x7fd485490f40>
                HEPTO OTRIBULE PRESENTATION OF THE
                                                                                                                                             БУДЬ ТОЙ ПРИЧИНОЙ
                                                              ПИВЛАВК
          50
         100
                                                  100
                                                                                          100
                                                                                                                                   100
                                                  150
                                                                                          150
                                                                                                                                   150
         150
                TAKOTOT ODANOBA BEKALTO
YXIIVETIN OKTRED
                                                             НОЧНЫМ КЛУБАМ
                                                  200
                                                                                                                                   200
                                                                                                                                         ПО ТЕХНИКЕ БЕЗОПАСНОСТИ
                                                                    100
                            100
                                           200
                                                                                   200
                                                                                                             100
                                                                                                                            200
                                                                                                                                        0
                                                                                                                                                     100
                                                                                                                                                                     200
                                                       0
                                                                                               0
```

5. Замена функции на линейную функцию, а также создании функции по подсчету очков соответствия каждого изображения определенной группе

```
5. Замена функции на линейную функцию, а также создание функции по подсчету очков соответствия каждого изображения определенной группе.

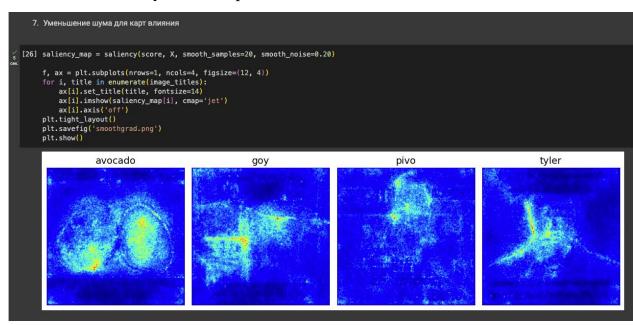
[24] from tf_keras_vis.utils.model_modifiers import ReplaceToLinear replace2linear = ReplaceToLinear() def model_modifier_function(cloned_model): cloned_model.layers[-1].activation = tf.keras.activations.linear

from tf_keras_vis.utils.scores import CategoricalScore score = CategoricalScore([283, 153, 14, 673]) def score_function(output): return (output[0][8], output[1][18], output[2][23], output[3][31])
```

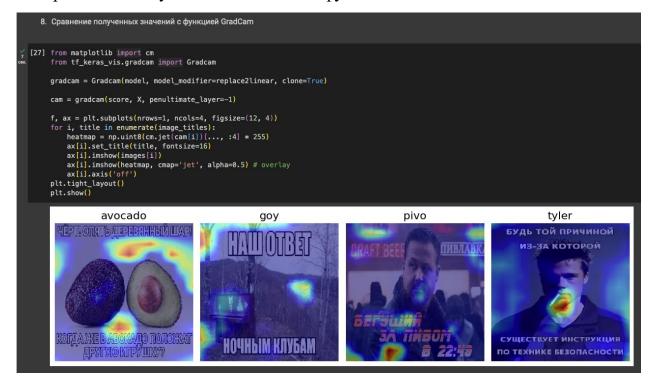
6. Генерация карты внимания и подсветка области наибольшего внимания



7. Уменьшение шума для карт влияния



8. Сравнение полученных значений с функцией GradCam



9. Сравнение с методом GradCam++



Вывод

SmoothGRAD, GradCAM и GradCAM++ представляют собой методы визуализации, предназначенные для анализа воздействия различных областей изображения на решения нейронных сетей.

SmoothGRAD использует метод усреднения градиентов с добавлением случайного шума к входным данным. Это прием помогает сгладить изображение и уменьшить воздействие шума, что делает визуализацию более интерпретируемой.

GradCAM (Gradient-weighted Class Activation Mapping) сосредотачивается на активациях конкретного класса, взвешивая градиенты, проходящие через слои сети. Это позволяет выделить важные части изображения, влияющие на принятое решение.

GradCAM++ представляет собой улучшенную версию GradCAM, которая учитывает как положительные, так и отрицательные влияния активаций при создании карт активации. Это способствует более точной локализации значимых областей на изображении.