知能プログラミング演習 [演習課題

梅津 佑太

umezu.yuta@nitech.ac.jp

2018年6月27日

1 準備

- 前回出席できなかった人で、まだ Anaconda の仮想環境を構築していない人
 - ホームディレクトリに演習用のディレクトリを作成し、DLL に移動

 $step1: \ mkdir \ -p \ DLL$

step2: cd ./DLL

- 今日の課題を DLL にダウンロードし, 展開する

step1: wget http://www-als.ics.nitech.ac.jp/~umezu/Lec4.zip

step2: unzip Lec4.zip

- 展開したフォルダの中に、以下のものがすべて入っていることを確認し、Lec4 に移動
 - * auto_encoder.py
 - * task.pdf
 - * train (フォルダ)
 - * test (フォルダ)

step1: cd ./Lec4

- Anaconda の仮想環境 (myenv) を構築

step1: /opt/cse/pkg/anaconda3-5.0.1/bin/conda create --name myenv python=3.6

step2: source /opt/cse/pkg/anaconda3-5.0.1/bin/activate myenv

— インストール済みのパッケージを確認し、matplotlib と seaborn を (インストールされていなければ) インストール

step1: pip list

step2: matplotlib と seaborn が確認できなければインストール

- * pip install matplotlib
- \ast pip install seaborn
- すでに Anaconda の仮想環境がある人
 - 作業ディレクトリ DLL に移動

step1: cd ./DLL

- 今日の課題を DLL にダウンロードし, 展開してから.Lec4 へ移動

step1: wget http://www-als.ics.nitech.ac.jp/~umezu/.Lec4.zip

知能プログラミング演習 | 2

step2: unzip .Lec4.zip

step3: cd ./.Lec4

- Anaconda の仮想環境上で python を扱う

step1: source /opt/cse/pkg/anaconda3-5.0.1/bin/activate myenv

知能プログラミング演習 | 3

2 課題

手書き文字 $(28 \times 28 \text{ ピクセル})$ のに対するデノイジングオートエンコーダを adam を用いて実装する. 以下のプログラムを作成せよ. ただし, auto_encoder.py にコードを保存すること.

- 1. 以下の関数を定義せよ.
 - (a) 二乗誤差関数. なお, $x,y\in\mathbb{R}^d$ に対して, 二乗誤差関数は以下で定義される.

$$E(x,y) = \|\boldsymbol{y} - \boldsymbol{x}\|^2 = \sum_{i=1}^{d} (y_i - x_i)^2$$

(b) adam によるパラメータの更新則を完成させよ.

ヒント: 出力は, 更新されたパラメータ (param) および, 勾配の情報 (m, v) である.

- 2. デノイジングオートエンコーダのアルゴリズムを完成させよ.
 - ヒント: データに加えるノイズ $\nu \sim N(0,\sigma^2)$ を訓練データとテストデータの部分で定義する. また, adam によるパラメータの更新を完成させる.
- 3. auto_encode.py を実行し、訓練誤差とテスト誤差が減少している様子を確認せよ. さらに、中間層のパラメータを可視化することで、どのような特徴が学習されているかを確認せよ.

注意: auto_encoder.py 中のこの部分は全てうめているので、結果を確認するだけで良い.

知能プログラミング演習 |

3 課題の提出

Moodle を使ってファイルを提出してください. 提出方法は以下の通りです.

- Moodle にログインし、知能プログラミング演習のページへ移動.
- Lec4 の項目に, auto_encoder.py をアップロードする.

7/3(火)の17:00 (次回の授業前日)を提出期限とします.