# МИНОБРНАУКИ РОССИИ САНКТ-ПЕТЕРБУРГСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ ЭЛЕКТРОТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ «ЛЭТИ» ИМ. В.И. УЛЬЯНОВА (ЛЕНИНА) Кафедра МОЭВМ

### ОТЧЕТ

по лабораторной работе №5
по дисциплине «Искусственные нейронные сети»
Тема: «Распознавание объектов на фотографиях»

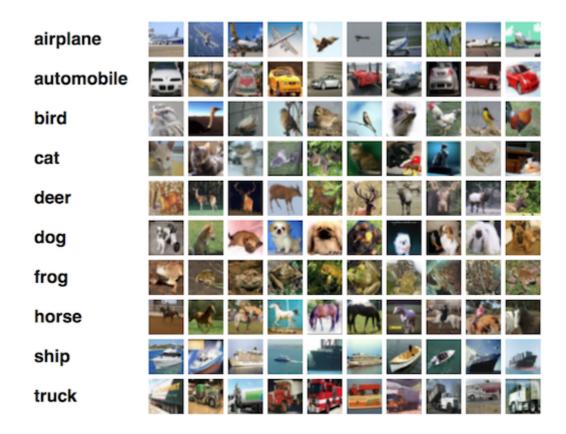
Студентка гр. 7381	Судакова П.С.
Преподаватель	Жукова Н.А.

Санкт-Петербург 2020

### Цель работы.

Распознавание объектов на фотографиях (Object Recognition in Photographs)

CIFAR-10 (классификация небольших изображений по десяти классам: самолет, автомобиль, птица, кошка, олень, собака, лягушка, лошадь, корабль и грузовик).



Набор данных содержит 60,000 изображений для обучения и 10,000 изображений для тестирования.

## Порядок выполнения работы.

- Ознакомиться со сверточными нейронными сетями
- Изучить построение модели в Keras в функциональном виде
- Изучить работу слоя разреживания (Dropout)

# Требования.

- 1. Построить и обучить сверточную нейронную сеть
- 2. Исследовать работу сеть без слоя Dropout
- 3. Исследовать работу сети при разных размерах ядра свертки

# Ход работы.

Построим сверточную нейронную сеть со слоем разреживания и обучим ее на 10 эпохах и размером батча 70. Результат точности и ошибок приведены на рис. 1-2.

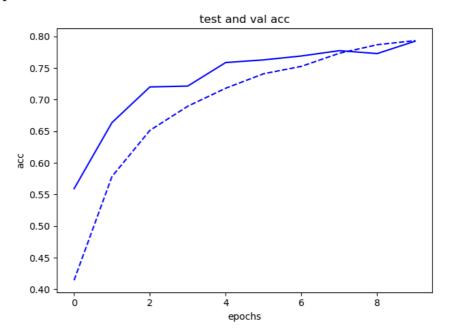


Рисунок 1 – График точности модели с ядром 3x3 с dropout

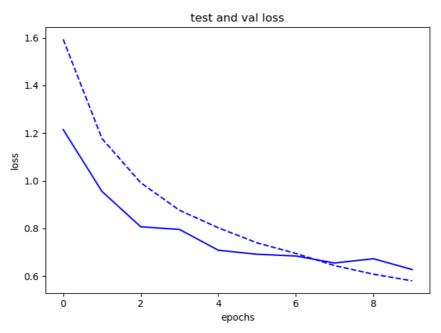


Рисунок 2 – График ошибок модели с ядром 3x3 с dropout Переобучение не наблюдается.

Построим сверточную нейронную сеть без слоя разреживания и обучим ее на 10 эпохах и размером батча 70. Результат точности и ошибок приведены на рис. 3- 4.

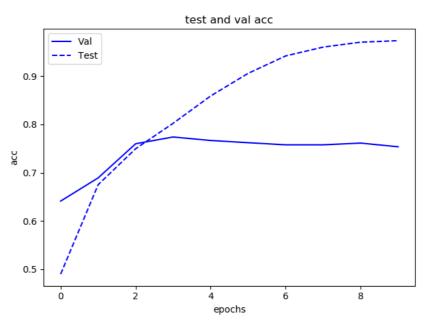


Рисунок 3 – График точности модели с ядром 3x3 без dropout

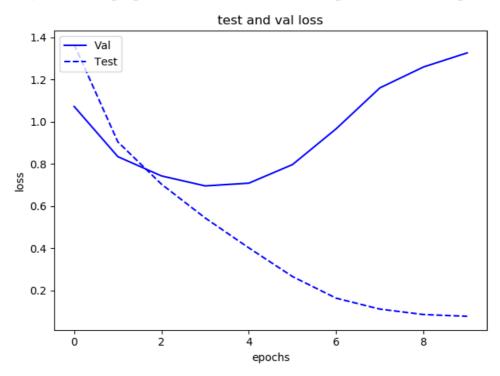


Рисунок 4 — График ошибок модели с ядром 3x3 без dropout Наблюдаем переобучение на 3 эпохе.

Обучим модель с размерами ядра свертки 5x5 с dropout. Результат точности и ошибок приведены на рис. 5- 6.

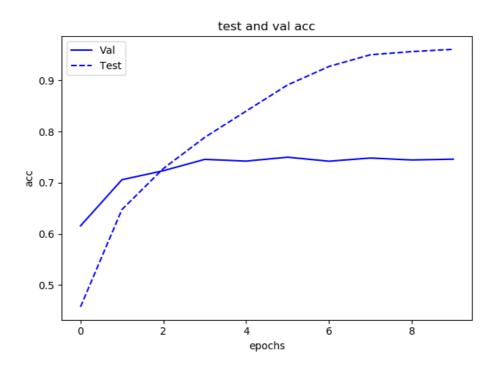


Рисунок 5 – График точности модели с ядром 5x5 с dropout

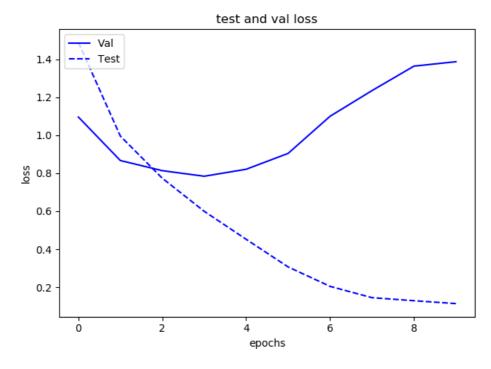


Рисунок 6 – График ошибок модели с ядром 5x5 с dropout

### Выводы.

Было изучено влияние слоя разреживания(dropout) на обучение нейронной сети. Было доказано, что этот слой помогает бороться с переобучением. Также рассмотрели, как меняется результат обучения при изменении ядра свертки.

### ПРИЛОЖЕНИЕ А

# исходный код

```
from keras.datasets import cifar10
from keras.models import Model
from keras.layers import Input, Convolution2D, MaxPooling2D,
Dense, Dropout, Flatten
from keras.utils import np utils
import numpy as np
from matplotlib import pyplot as plt
batch size = 70 # in each iteration, we consider 32 training
examples at once
num epochs = 10 # we iterate 200 times over the entire training
set
kernel size = 5 # we will use 3x3 kernels throughout
pool size = 2 # we will use 2x2 pooling throughout
conv depth 1 = 32 # we will initially have 32 kernels per conv.
layer...
conv depth 2 = 64 # ...switching to 64 after the first pooling
layer
drop prob 1 = 0.25 # dropout after pooling with probability 0.25
drop prob 2 = 0.5 # dropout in the dense layer with probability
0.5
hidden size = 512 # the dense layer will have 512 neurons
(X train, y train), (X test, y test) = cifar10.load data() #
fetch CIFAR-10 data
num train, depth, height, width = X train.shape # there are
50000 training examples in CIFAR-10
num test = X test.shape[0] # there are 10000 test examples in
CIFAR-10
num_classes = np.unique(y_train).shape[0] # there are 10 image
classes
X_train = X_train.astype('float32')
X_test = X_test.astype('float32')
X train /= np.max(X train) # Normalise data to [0, 1] range
X_test /= np.max(X_train) # Normalise data to [0, 1] range
Y train = np utils.to categorical(y train, num classes) # One-
hot encode the labels
Y_test = np_utils.to_categorical(y_test, num classes) # One-hot
encode the labels
inp = Input(shape=(depth, height, width)) # N.B. depth goes
first in Keras
```

```
# Conv [32] -> Conv [32] -> Pool (with dropout on the pooling
layer)
conv 1 = Convolution2D(conv depth 1, kernel size, kernel size,
border_mode='same', activation='relu')(inp)
conv_2 = Convolution2D(conv_depth_1, kernel size, kernel size,
border mode='same', activation='relu')(conv 1)
pool 1 = MaxPooling2D(pool size=(pool size, pool size))(conv 2)
drop 1 = Dropout(drop prob 1)(pool 1)
# Conv [64] -> Conv [64] -> Pool (with dropout on the pooling
conv 3 = Convolution2D(conv depth 2, kernel size, kernel size,
border_mode='same', activation='relu')(pool_1)
conv 4 = Convolution2D(conv depth 2, kernel size, kernel size,
border mode='same', activation='relu')(conv 3)
pool 2 = MaxPooling2D(pool size=(pool size, pool size))(conv 4)
drop 2 = Dropout(drop prob 1)(pool 2)
# Now flatten to 1D, apply Dense -> ReLU (with dropout) ->
softmax
flat = Flatten()(pool 2)
hidden = Dense(hidden size, activation='relu')(flat)
drop 3 = Dropout(drop prob 2)(hidden)
out = Dense(num classes, activation='softmax')(hidden)
model = Model(input=inp, output=out) # To define a model, just
specify its input and output layers
model.compile(loss='categorical crossentropy', # using the
cross-entropy loss function
              optimizer='adam', # using the Adam optimiser
              metrics=['accuracy']) # reporting the accuracy
h=model.fit(X_train, Y_train, # Train the model using the
training set...
          batch size=batch size, epochs=num epochs,
          verbose=1, validation split=0.1) # ...holding out 10%
of the data for validation
print(model.evaluate(X test, Y test, verbose=1)) # Evaluate the
trained model on the test set!
plt.plot(range(num_epochs),h.history['val_accuracy'],'b-',label=
'val')
plt.plot(range(num epochs), h.history['accuracy'], 'b--', label='te
st')
plt.title('test and val acc')
plt.xlabel('epochs')
plt.ylabel('acc')
plt.legend(['Val', 'Test'], loc='upper left')
```

```
plt.show()

plt.plot(range(num_epochs),h.history['val_loss'],'b-',label='val
')

plt.plot(range(num_epochs),h.history['loss'],'b--',label='test')

plt.title('test and val loss')

plt.xlabel('epochs')

plt.ylabel('loss')

plt.legend(['Val', 'Test'], loc='upper left')

plt.show()
```