學號:B04505026 系級:工海三 姓名:蔡仲閔

1. (1%) 請說明你實作的 CNN model,其模型架構、訓練參數和準確率為何? 在下表中我列出了四種我嘗試的 Model,第一個是參考 VGG16(https://gist.github.com/baraldilorenzo/07d7802847aaad0a35d3)並改進過後的 Model,也是 performance 最好的,另外則是使用較小的 Model,並更改其filter 大小去觀察,我們可以發現似乎較大的的 filter 可以得到較快的收斂,然而整體來看最後的 perfomance 差異並不大,而我最後也嘗試直接使用 DNN,但可以看到結果並不好,而且波動極大,尚未到達收斂。

參數: batch_size = 128, epoch = 100

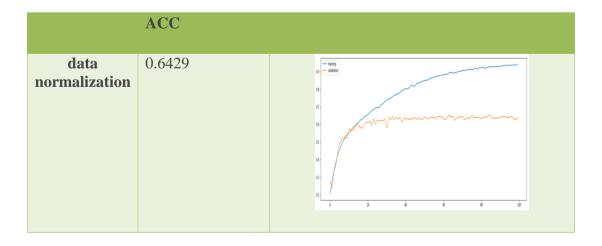
Model	1. VGG-like	2. CNN-Small	3. CNN-Small	4. DNN
Filter	(3, 3)	(3, 3)	(5, 5)	(3, 3)
ACC	0.6429	0.5886	0.5924	0.448275
			10 training 0.8 0.8 0.7 0.6 0.5 0.4 0.5 0.5 0.4 0.5 0.5 0.5 0.4 0.5 0.5 0.5 0.4 0.5 0.5 0.5 0.5 0.5 0.5 0.5 0.5 0.5 0.5	0.45 training validation 0.35 0.30 0.25 0.20 0.20 0.20 0.20 0.20 0.20 0.2

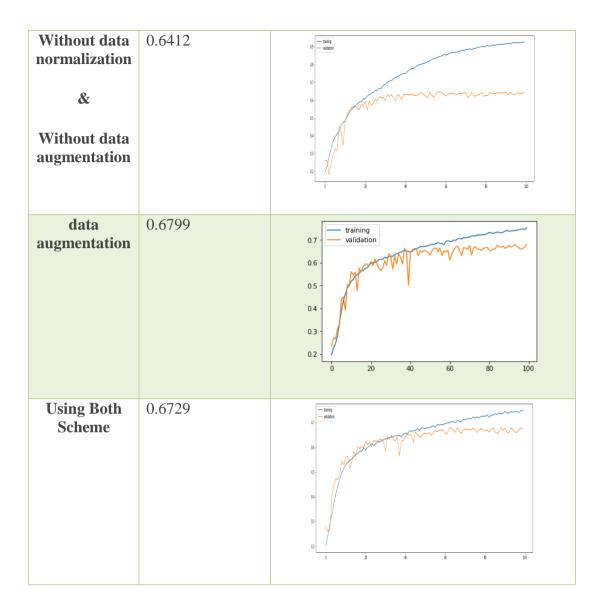
```
def CNN_Small():
    filt_size = (3, 3)
model2 = Sequential()
    model2.add(convolution2D(32, filt_size, input_shape=(48,48,1), activation='relu', padding='same'))
    model2.add(BatchNormalization())
    model2.add(MaxPooling2D((2,2)))
    model2.add(Dropout(0.2))
    model2.add(Convolution2D(64, filt_size, activation='relu', padding='same'))
    model2.add(BatchNormalization())
    model2.add(MaxPooling2D((2,2)))
    model2.add(Dropout(0.3))
   model2.add(Flatten())
model2.add(Dense(512, activation='relu'))
    model2.add(BatchNormalization())
    model2.add(Dropout(0.5))
    model2.add(Dense(512, activation='relu'))
model2.add(BatchNormalization())
    model2.add(Dropout(0.5))
    model2.add(Dense(7))
    model2.add(Activation('softmax'))
```

```
def VGG16_like():
    filt_size = (3, 3)
     model2 = Sequential()
     model1.add(Convolution2D(32, filt_size, input_shape=(48,48,1), activation='relu', padding='same'))
model2.add(Convolution2D(32, filt_size, activation='relu', padding='same'))
     model2.add(BatchNormalization())
     model2.add(MaxPooling2D((2,2)))
     model2.add(Dropout(0.1))
     model2.add(Convolution2D(64, filt_size, activation='relu', padding='same'))
     model2.add(Convolution2D(64, filt_size, activation='relu', padding='same'))
     model2.add(BatchNormalization())
model2.add(MaxPooling2D((2,2)))
     model2.add(Dropout(0.3))
     model2.add(Convolution2D(128, filt_size, activation='relu', padding='same'))
model2.add(Convolution2D(128, filt_size, activation='relu', padding='same'))
model2.add(Convolution2D(128, filt_size, activation='relu', padding='same'))
      model2.add(BatchNormalization())
     model2.add(MaxPooling2D((2,2)))
     model2.add(Dropout(0.4))
     model2.add(Convolution2D(256, filt_size, activation='relu', padding='same'))
model2.add(Convolution2D(256, filt_size, activation='relu', padding='same'))
#model2.add(Convolution2D(256, filt_size, activation='relu', padding='same'))
model2.add(BatchNormalization())
     model2.add(MaxPooling2D((2,2)))
     model2.add(Dropout(0.5))
     model2.add(Flatten())
     model2.add(Dense(1024, activation='relu'))
model2.add(BatchNormalization())
     model2.add(Dropout(0.5))
     model2.add(Dense(1024, activation='relu'))
model2.add(BatchNormalization())
     model2.add(Dropout(0.5))
     model2.add(Dense(7))
      model2.add(Activation('softmax'))
```

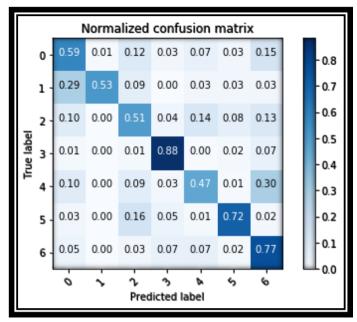
2. (1%) 請嘗試 data normalization, data augmentation,說明實行方法並且說明對準確率有什麼樣的影響?

在 normalization 的實驗中是使用 Standard Score ((X-mu) / sigma), 若以結果來看兩者相差並不大,但觀察沒有 normalization 的組別,在前 20 個 epoch 明顯出現比較大的波動,最後的波動也比較大,收斂的速度似乎較慢。而 data augmentation 我則是使用 Keras 的 image generator, 並給圖片進行部分的 shift 及 rotate, 最後則是得到相當好的結果,也成功突破 Strong Baseline!





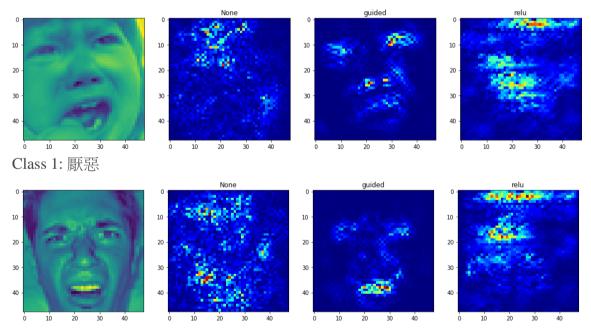
3. (1%) 觀察答錯的圖片中,哪些 class 彼此間容易用混?



從 confusion matrix 中可以觀察到,最準確的是高興這個分類。而容易混淆的則是中立 vs 難過,以及生氣 vs 厭惡。

4. (1%) 從(1)(2)可以發現,使用 CNN 的確有些好處,試繪出其 saliency maps,觀察模型在做 classification 時,是 focus 在圖片的哪些部份?

Class 0: 生氣

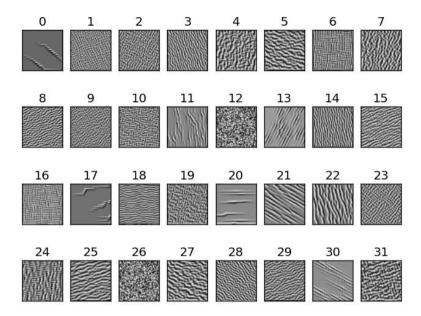


我們選擇較易被混淆的 class 0 及 class 1 來觀察,可以看到大多聚焦在眼睛及嘴型上,而其實即便以人眼都很難做出判斷。

5. (1%) 承(4) 利用上課所提到的 gradient ascent 方法,觀察特定層的 filter 最容易被哪種圖片 activate 與觀察 filter 的 output。(Collaborators:)

下面兩張圖分別是 CNN 第一層及最後一層,可以看到第一層 activate 都是一些 紋路 pattern,然而到了最後一層,卻幾乎無從辨別,我想這是因為經過多次 MaxPooling 的關係,經過 Subsampling 之後圖片用肉眼已經難以辨認。

第一層



最末層

