تمرین سوم شبکه عصبی

محمدرضا صيدگر-401422215

Exercise 1)

بسياري از معماري هاي طراحي شده در راستاي استفاده از توان محاسباتي موجود به صورت بهينه مي باشند حال ميخواهيم بدانيم اگر ميزان توان محاسباتي كاهش يا افزايش پيدا كند يا اگر بخواهيم يك شبكه زودتر آموزش داده شود، به چه طريق ميتوان شبكه مورد نظر را scale كنيم.

در شبکه هاي کانولوشني سه روش براي افزايش دقت استفاده ميشود:

افزایش عمق شبکه، ارتفاع شبکه و همچنین افزایش رزولوشن ورودی میباشد که افزایش هر کدامم از این ویژگیها میتواند باعث بهبود عملکرد شبکه شود.

این سه ویژگی با یکدیگر ارتباط مستقیمی دارند، به این صورت که با افزایش رزولوشن، ویژگی بیشتری برای بررسی وجود دارد پس شبکه میتواند عمق بیشتری داشته باشد می توان به effecientNet به عنوان یك نوع جستجو برای کارآمد ترین شبکه ی عصبی با توجه به میزان توان محاسباتی نگاه کرد.

با توجه به اینکه دستگاه های مختلف از توان پردازشی متفاوتی بهره مند هستند میخواهیم شیوه ای داشته باشیم که با توجه به دستگاه در دسترس و توانایی پردازش موجود چگونه یك شبکه را Scale کنیم اگر بخواهیم شبکه ی ما سریعتر آموزش ببیند و کمی کاهش دقت در نتایج شبکه مسئله ی خیلی مهمی نباشد میتوان از این روش استفاده نمود.

بنابراین Efficient-net یك راهي براي به دست آوردن بهینه ترین میزان براي ecale کردن با توجه به شرایط موجود می باشد.

با در نظر گرفتن یك baseline به صورت كلي سه روش براي scaling شبكه براي به دست آوردن دقت بهينه وجود دارد.

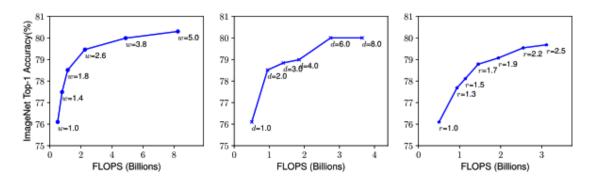
روش اول افزایش عمق: این روش بیشترین استفاده را در معماری های موجود تا کنون داشته است. منظور از افزایش عمق، افزایش تعداد لایه های یك شبکه می باشد.

روش دوم افزایش عرض: از این روش نسبت به عمق کمتر استفاده میشود. منظور از عرض نیز مقدار کانال های یك شبکه می باشد.

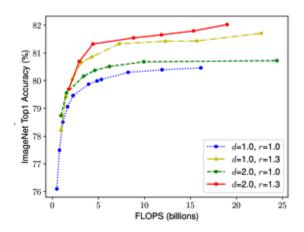
روش سوم افزایش resolution عکس ورودي: از این روش نیز گاها در مقالات مشاهده شده است.

در اینجا روشی معرفی شده است که ابتدا یك مدل baseline در نظر گرفته و سعی می کند با افزایش سه بعد طول، عرض و رزولوشن در مدل baseline بهبود ایجاد نماید. مسئله که وجود دارد برای پیدا کردن طول، عرض و رزولوشن مناسب فضایی که باید جستجو نماییم بسیار بزرگ میشود بنابراین ما برای هر لایه در نظر میگیریم که به صورت یکنواخت با یك ضریب ثابت رشد کنند.

یکی از مشکلاتی که scale up کردن شبکه می تواند ایجاد کند، مشکل scale up کی از مشکل gradient قابل حل می باشد.



همان طور که در شکل مشاهده میشود، افزایش هر یك از این ابعاد باعث افزایش دقت میشود، اما با رسیدن به دقت 80% دقت اشباع شده و افزایشی صورت نمیگیرد.



شكل بالا نشان ميدهد كه ميتوان با تركيب اين ابعاد با يكديگر به ميزان دقت بيشتري دست پيدا نمود. به عبارت ديگر ميتوان بيان نمود كه اين ابعاد از يكديگر مستقل نيستند.

در ادامه به معرفي compound scaling method مي پردازيم. اين مسئله به صورت يك مسئله بهينه سازي ميباشد، كه به صورت فرمول زير ميتوان مشاهده نمود. آلفا، بتا و گاما به صورت ثابت در نظر گرفته ميشوند كه با يك grid search مي توان آن ها را به دست آورد. و اگر بتوانيم هزينه محاسباتي را افزايش دهيم با يك ضريب ثابت، مقدار phi را تغيير مي دهيم.

Depth: d = alpha^phi

Width: w = betha^phi

Resolution: r = gama^phi

s.t. $alpha.betha^2.gama^2 = 2$

alpha>=1, betha>=1, gamma>=1

في نيز مي تواند بسته به مقدار منابع محاسباتي تغيير داده شود.ميزان توان محاسباتي با FLOPS with the price of the price of

ابتدا phi را ثابت و برابر یك در نظر میگیریم، فرض مي كنیم كه دو برابر توان محاسباتي crid search ، alpha ، beta و gamma مناسب را بیدا میكنیم. با در نظر گرفتن شرط ذكر شده alpha.betha^2.gama^2 = 2.

گام دوم:

در این قسمت آلفا، بتا و گاما را ثابت در نظر گرفته و با در نظر گرفتن phi هاي مختلف scale up ايعنى B0 را baseline

سوالي كه در اين جا مي توان مطرح نمود اين است كه آيا مي توان بدون در نظر گرفتن baseline و بر روي شبكه هاي بزرگ تر آلفا، بتا و گاماي مناسب را جستجو نمود؟ امكان جستجو وجود دارد، ولي از لحاظ محاسباتي بسيار گران مي شود. و اين مسئله با به دست آوردن مقادير مناسب بر روي baseline و سپس scale كردن آن به مدل هاي بزرگ تر به دست آمده است.

Exercise 2)

در شبکه های CNN فیلتر های کانولوشن برای استخراج ویژگی های تصویر استفاده می شوند. اندازه فیلترها یکی از عوامل تعیین کننده در ویژگیهای استخراج شده از تصویر است. پیش از معرفی ماژول های Inception طراحان شبکه باید با توجه به تصویر اندازه فیلترها را تعیین میکردند.

ایده ماژول Inception استفاده از فیلترهای با ابعاد مختلف به طور همزمان است. به این صورت که چند فلیتر با ابعاد مختلف (فیلترهای کانولوشنی و pooling) روی ورودی اعمال میشوند. سپس خروجی آنها کنار یکدیگر قرار میگیرد (concat) می شوند). در این حالت feature mapها مشتمل بر ویژگی های مختلف خواهند بود. هر ماژول شامل چند عملیات کانولوشنی و pooling موازی است. شکل زیر به صورت بلوکی یک ماژول Inception دلخواه را نشان می دهد.

مشكل اين شبكه ها چه بود؟

در نگاه اول تعداد زیادی عملیات موازی، که یعنی هزینه محاسباتی زیاد! طراحان ماژول پس از این ضمن تلاش برای افزایش دقت، به اصلاحاتی برای کاهش هزینه محاسباتی نیز پرداختند.

نسخه V4 محصول توسعه TensorFlow بوده است. این نسخه تغییری در ساختارهای ماژول ارائه نداده. در واقع قبل از TensorFlowطراحان برای پایداری شبکه و همچنین رعایت قیدهای حافظه محافظه کارانه شبکه را طراحی می کردند با کاهش محدودیتهای طراحی به وسیله TensorFlow طراحان شبکه های عمیق تر با ماژولهایی با فیلترهای بیشتری را پیشنهاد دادند.

Inception-ResNet: Resnet با معرفی Residual blockها تاثیر زیادی بر دنیای شبکه عصبی گذاشت. به همین جهت طراحان Inception نیز سعی کردند از ویژگی مسیر

Residual در ساختار خود بهره ببرند. به این صورت که مجموعه فیلتر ها inceptionى در مسیر Residual قرار خواهند گرفت.

با به وجود آوردن این نوع ماژول مشکلی که در خود شبکه ResNet نیز به آن اشاره شده بود پدید آمد. اگر تعداد فیلترها از ۱۰۰۰ بیشتر می بود خروجی لایه ها بعد از چند هزار تکرار صفر میشد. راه حل پیشنهادی استفاده از Activation scaling در مسیر Residual بوده در واقع ضریبی از بلوک Inception به مسیر مستقیم اضافه شود. عمق و فیلترهای ماژولها در Inception-ResNet به گونه ای انتخاب شد که از نظر حجم محاسباتی مشابه کلا باشد. هر دو شبکه دقتی مشابه یکدیگر داشتند اما سرعت همگرایی Inception-ResNet به وضوح بالاتر است.

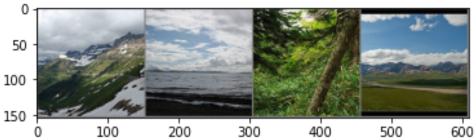
Exercise 3)

گزارش پروژه:

در این پروژه مسئله ما یک مسئله طبقه بندی یا classification است بر روی داده های rgb. rgb. الtel Image Classification که داده های عکسی هستند با کانال های رنگی Intel Image Classification ما باید این عکس ها را به 6 دسته مختلف اختصاص دهیم که شامل street و glacier ، mountain ، sea است.

بعضى از عكس ها را چاپ كرديم تا ببينيم چه عكسايي هستند:





کلاس های عکسای بالا به ترتیب از راست به چپ glacier,sea,forest,mountain کلاس های عکسای بالا به ترتیب از راست به

برای پیشبینی کلاس های این مدل از داده ها که عکس هستند باید از شبکه های عصبی کانولوشن استفاده کنیم. در صورت سوال گفته شده است که از شبکه های ResNet استفاده کنیم برای طبقه بندی داده ها.

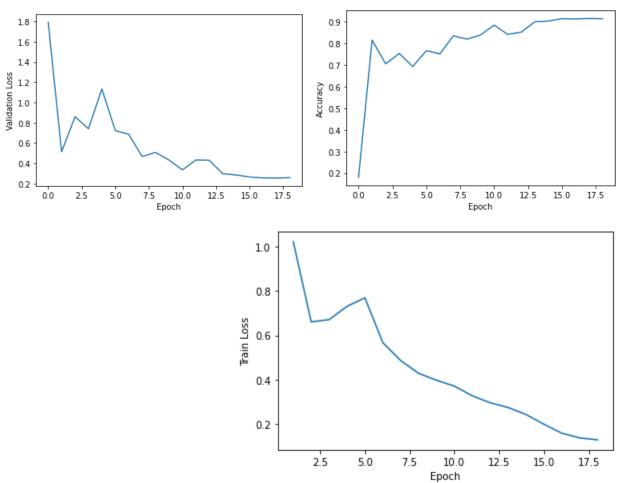
مدل ما دارای بلاک ها کانولوشن است که درون هرکدام از این بلاک ها کانولوشن 2 بعدی است ، لایه batch normalization و یک تابع فعالسازی relu و همینطور در بعضی مواقع در صورت نیاز یک لایه maxpool 2 بعدی هم خواهد داشت.

شبکه ما در اول یک بلاک کانولوشن دارد که ورودی 3 کانال رنگی می گیرد و خروجی 64 کانال میدهد سپس یک بلاک دیگر با maxpool که 64 میگیرد و 128 میدهد و لایه بعدی یک لایه resnet است که دارای 2 بلاک کانولوشن با ورودی و خروجی 128 که

خروجی این لایه علاوه بر خروجی این لایه ورودی های این لایه را هم به لایه بعدی انتقال میدهد که این همان چیزی است که در resnet ما داریم. در ادامه دوباره یک بلاک کانولوشن با ورودی 128 و خروجی 256 و یک بلاک کانولوشن دیگر با ورودی و کانولوشن با ورودی و است با 2 بلاک کانولوشن با ورودی و حروجی 512 و لایه بعدی باز یک لایه resnet است با 2 بلاک کانولوشن با ورودی و خروجی این 6 است که خروجی 512 و خروجی ان 6 است که و این لایه دارای لایه های classifier و maxpool2 و flatten و flatten است. مدل را با max learning rate 0.01 و داده های train , valid و داده های train , valid داشتیم:

Train loss: 0.12, validation loss: 0.25, validation accuracy: 0.91

نمودار های زیر روند آموزش رو به خوبی در طول این 18 ایپاک نشان می دهند:



در نهایت مدل را روی داده های تست هم ارزیابی کردیم که نتایج زیر را به همراه داشت:

Test loss: 0.27 , Test accuracy: 0.90

که نتایج بسیار خوبی می باشد.