# Rapport de projet CLANU Simona Miladinova-Seydou Dia



3GE1: 2018-2019

# **SOMMAIRE**

1) Introduction	1
2)Analyse Numérique	
3)IF2	
3.1 Prise en main	
3.2 Premiers développement: voir les données de prédictions	9
3.3 Seconds développements: Entraînement, Sauvegarde et Ressources	
3.4 Troisième développement: optimisation et observation lors de l'entraînement	
4)Conclusion Technique	21
5)Conclusion global du projet et organisation	



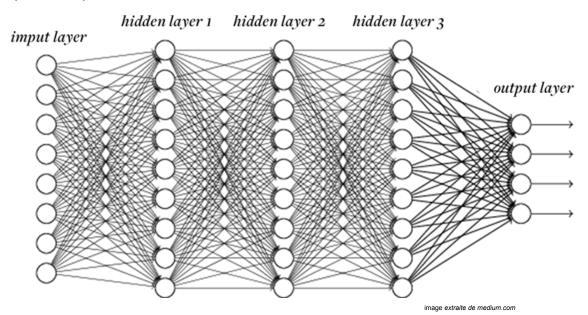
# Rapport de projet CLANU

#### 1. Introduction

Dans le cadre de notre formation au département génie électrique de l'INSA Lyon, nous avons été amenés à travailler sur l'étude d'un réseau de neurones permettant de classifier des images à partir d'une base données. Cette dernière est la base de données MNIST(Modified National Institute of Standards and technology). Ce projet à plusieurs objectif. L'étude de ce projet se fera en deux parties. La première consistera à trouver les paramètres optimaux sous matlab de notre réseau de neurones (le nombre d'époques, de couches cachées etc.). La seconde partie se fera en langage et aura pour but de nous familiariser avec l'environnement de développement Qt Creator et d'étudier l'implémentation d'un réseau de neurones en langage C. Cette étude intégrera le développement de fonction et d'étude de l'influence des paramètres et hypers paramètres du réseau.

Vous trouverez dans ce rapport l'ensemble des réponses aux questions des parties d'analyse numérique et d'informatique. Enfin nous apporterons une conclusion à notre projet et vous ferons un récapitulatif de l'organisation du projet.

Nous tenons à insister sur le fait que le rapport est détaillé et présente de nombreuses captures d'écran pour nous permettre à nous, futur ingénieurs, de revenir sur le rapport en ayant un accès facile à l'information dans le cas où nous serons amenés à travailler à l'avenir sur ce type de projet. Ces captures peuvent sembler redondantes pour certains, mais nous sommes convaincus qu'elles pourront s'avérer utiles lors de nos futures expériences professionnelles.





# II. Analyse Numérique

#### Question 1.

Il a été demandé dans un premier temps de modifier le code mis à notre disposition pour pouvoir réaliser des propagations avant et arrière, mais aussi d'implémenter un code qui permet de déterminer le label d'une image. Voici ci-dessous la fonction implémentée:

```
%-- Forward propagation
    [probas, ~] = L model forward(X, parameters);
    %display(probas);
    y prediction = zeros(size(probas));
    %-- Convert probas to label predictions
    for i=1:m
        V=0:
                %valeur max
        k=0;
        for j=1:10
            if (probas(j,i)>V)
                V=probas(j,i);
                k=j;
        end
       end
        y prediction(k,i) = 1; %COMMENTER APRES
end
end
```

Figure 1: Implémentation de la fonction predict

```
%-- Forward propagation: [LINEAR -> RELU]*(L-1) -> LINEAR -> SIGMOID.
%VOTRE CODE ICI
[AL, caches] = L_model_forward(X_mini_batch, parameters);%appel de la fonction Forward propagation
%-- Backward propagation.
[grads]=L_model_backward(AL, Y_mini_batch, caches);%appel de la fonction Backward propagation
%-- Update parameters.
%DECOMMENTER APRES
[parameters] = update_parameters(parameters, grads, learning_rate);
```

Figure 2:Implémentation des fonctions de propagations avant et arrière dans model\_sgd



Nous traçons le coût de validation et le coût d'entraînement pour différentes valeurs d'époques. Nous prenons respectivement num epochs=10 ; 100 et 200. Nous choisissons également de tracer la précision sur l'ensemble d'entraînement et la précision sur l'ensemble de validation.

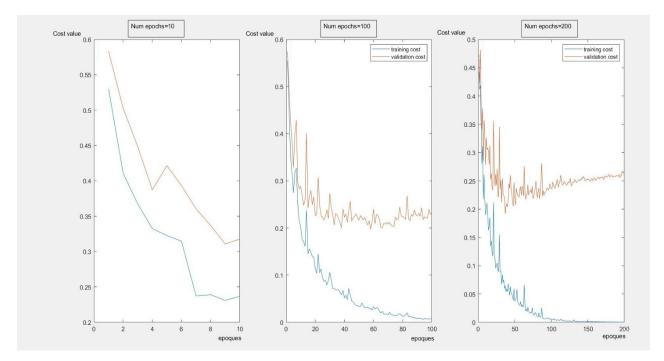


Figure 3 :Tracé du coût de validation en fonction des époques pour un nombre totale d'époques=10;100 et 200;

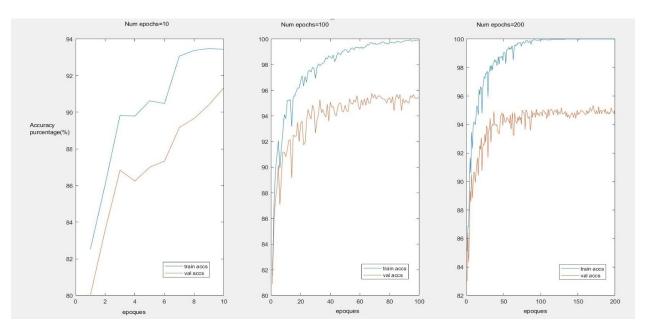


Figure 4 Tracé de la précision en fonction des époques pour un nombre totale d'époques=10;100 et 200;



Nous remarquons qu'en augmentant le nombre d'époques, le coût d'entraînement diminue à la suite de la dernière époque. Cela est normale parce que nous optimisons l'apprentissage sur les données d'entraînement. Cela dit, en s'intéressant au coût de validation, on remarque qu'il diffère grandement du coût d'entraînement lorsque l'on augmente le nombre d'époques.

#### Question 2.

Dans cette question, nous entraînons le réseau de neurones avec les valeurs données dans l'énoncé pour les paramètres suivants:

n\_hidden = 100 neurones num\_examples = 6000 exemples val split = 0.2 num\_epochs = 10, 100, 200

Le tableau ci-dessous récapitule bien les valeurs obtenues de l'entraînement après la 10e, 100e et 200e époque.

Nombre d'époque	Training cost	Validation cost	Training accuracy (%)	Validation accuracy (%)
10	0.23678	0.31772	93.4375	91.3333
100	0.0066768	0.23199	99.9167	95.5
200	0.00044319	0.26039	100	95.25

Tableau 1: Les valeurs issues de l'entraînement après la dernière époque avec les paramètres de la question 2

Sur les valeurs ci-dessus on voit bien que pour 200 époques j'ai un coût d'entraînement qui est le plus bas. 0.000044319 pour Num\_epochs=200 et pour Num\_epochs=100 nous avons 0.0066768. Mais on voit bien que le coût de validation est moins bon pour 200 époques. On peut donc conclure que nous sommes en surapprentissage. Nous avons trop entraîné notre réseau sur les données d'entraînement et il n'est pas aussi optimisé que pour d'autres données que le réseau à 200 époques. Nous sommes en apprentissage.

Nous entraînons maintenant le réseau de neurones avec différentes valeurs de couches cachées allant de 10 à 100 par pas de dix couches(10, 20... 90, 100)



#### Question 3.

Nous décidons de tracer les coûts d'entraînements et de validations minimaux en fonction du nombre de neurones. Nous fixons 100 époques(toujours pour 6000 exemples). On remarque que le coût est minimal pour un réseau à 80 neurones et un coût de validation minimal pour un réseau à 90 neurones. Cette étude montre bien qu'avoir plusieurs couches neurones n'est pas synonyme de meilleures convergences et d'optimisation.

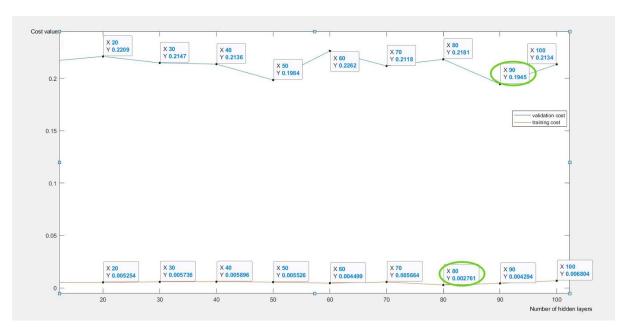


Figure 5 :Tracé du coût de validation et d'entraînement minimal pour une couche cachée allant de 20 à 100 neurones.

Nous cherchons ensuite l'époque correspondant à ce coût minimale et nous récupérons les valeurs de coût de validation, de précision d'entraînement et de validation.

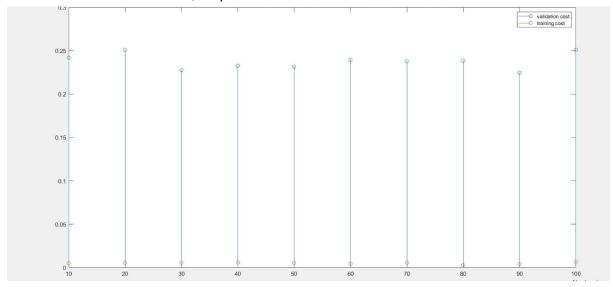


Figure 6 :Tracé du coût de validation et d'entraînement minimal pour différentes époques avec la fonction stem



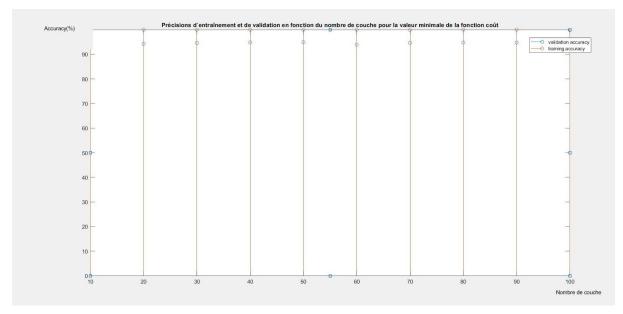


Figure 7 :Tracé de la précision d'entraînement et de validation pour une valeur minimale de de coût d'entraînement en fonction du nombre de neurone de la couche cachée.

#### Question 4.

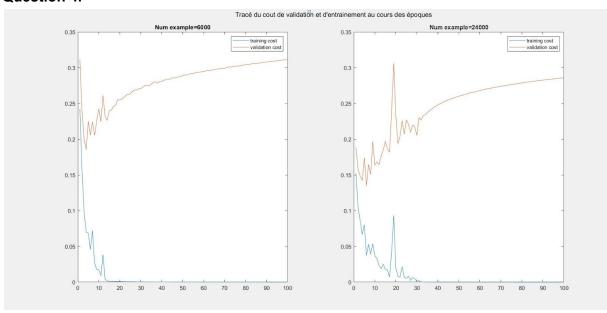


Figure 8 :Tracé de la précision d'entraînement et de validation pour 100 époques pour un nombre d'exemple de 6000 et 24000

Ici on voit bien pour un numéro d'exemple égale à 6000, nous avons un coût d'entraînement nul à partir de l'époque 18 et pour un numéro d'exemple égale à 24000 nous avons un coût d'entraînement nul à partir de la 31ème époque mais le coût de validation est plus faible. Cela est normal parce que nous avons plus de données d'entraînement donc plus de temps de calcul mais une meilleure d'avoir un meilleur coût de validation

#### Question 5.

Pour tester la précision de notre réseau personnalisé nous implémentons la fonction suivante qui va comparer la matrice de prédiction avec les données de sortie connues.



Figure 9 :Implémentation de la fonction accuracy qui permet de tester la précision sur les 10 000 derniers tests de la base de données.

Les données de tests correspondent aux dix mille derniers exemples de la base de données.

Avec un réseau à une couche caché de 105 neurones chacune, 45000 exemples et 17 époques, nous avons une précision de 95.98 %.

Nous ne sommes pas parvenus à augmenter ce taux de précision.

```
Validation cost after epoch 17: 0.11025
Training accuracy after epoch 17: 99.975
Validation accuracy after epoch 17: 97.4333

accy =

95.9804
```

Figure 10 : Précision pour un réseau à 1 couches cachées de 105 neurones



# III. <u>IF2</u>

La suite du projet se déroule sous Qt creator en C++. Nous aurons encore une fois à travailler avec un réseau de neurones, mais cette fois-ci, nous aurons à configurer tout d'abord l'IDE et gérer une chaîne de compilation sous Cmake. Après ce paramétrage nous pouvons commencer notre premier développement.

3.1Prise en main

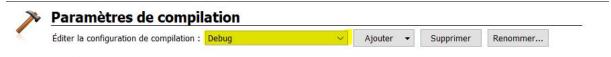
#### Question 1.

1- Ajustement de la variable SRC PATH

```
const string SRC_PATH=" D:\\Cours\\GE\\3GE\\S2\\CLANU\\IF2";
```

Cette valeur est ajustée de manière à indiquer à notre programme où se situent les fichiers de notre projet.

2. Nous passons le projet en mode Debug dans l'IDE Qtcreator



3. Nous exécutons le programme mnist\_mlp\_test. Pour cela il nous vous préciser en ligne de commande la lecture du fichier de réseau MLP trained.bin

# Executable: D:\Cours\GE\3GE\S2\CLANU\IF2\cpp\_build\src\mnist\_mlp\_test.exe Command line arguments: MLP\_trained.bin Working directory: D:\Cours\GE\3GE\S2\CLANU\IF2\cpp\_build\src Run in terminal

Figure 11:Précision en ligne de commande du MLP\_trained.bin

Après avoir exécuté le code, nous retrouvons une précision de 94.27% ce qui est une bonne précision en comparaison de l'étude sous Matlab.

```
Reading Training file : D:\Cours\GE\3GE
MNIST : IMAGE OPENED
Reading Label file : D:\Cours\GE\3GE\S2\
MNIST : LABEL OPENED
Reading network models (architecture and
[Test Set] Accuracy Rate: 94.27 %
```

Figure 12: Précision sur le test



Après avoir passé le projet en mode Debug nous pouvons déterminer la structure interne de notre réseau de neurones. C'est-à-dire le nombre de couches et le nombre de neurones dont chacune est constituée.

```
> layerNetwork
                                                                                          @0x443cb18 MLP_Layer
cout << "Reading network models (architecture and weights) f</pre>
                                                                             nHiddenLaver
MLP_Network mlp;
                                                                                                      int
                                                                             nHiddenUnit
                                                                                          100
                                                                                                      int
std::ifstream is (SRC_PATH+"/models/"+argv[1], std::ifstream
                                                                             nInputUnit
                                                                                          784
                                                                                                      int
is >> mlp;
                                                                             nOutputUnit
                                                                                          10
                                                                                                      int
is.close();
                                                                             nTrainingSet
                                                                                          0
                                                                                                      int
                                                                                          @0x64fd7f
                                                                                                      MNIST
                                                                           mnist
```

Figure 13: Paramètre du réseau de neurones

On voit bien ici que nous avons un réseau de neurones avec 5 couches (donc 3 couches cachées). La première couche dispose de **784 neurones**, les couches cachées quant à elles disposent de **100 neurones chacune** et la dernière dispose de **10 neurones**. On voit bien ici que l'on retrouve les couches d'entrée et de sortie présentées dans l'énoncé(784 et 10 neurones).

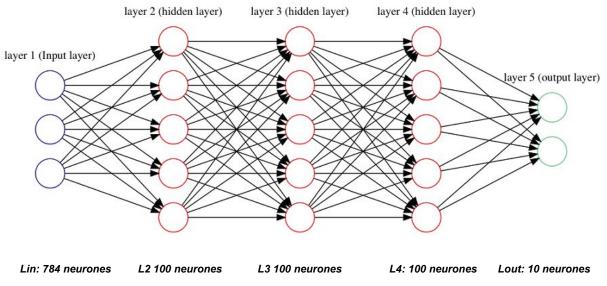


Figure 14: Structure du réseau de neurones



#### 3.2 Premiers développement: voir les données de prédictions

#### Question 1.

Avant de continuer le développement, nous passons le projet en mode Debug

#### Question 2.

Nous avons implémenté une fonction qui permet d'afficher les valeurs d'une matrice(notre image) 28x28 en console. Elle prend en argument les dimensions de la matrice et l'indice de l'image.

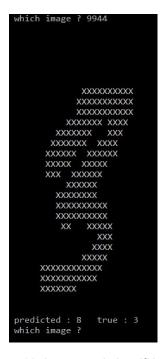
```
void PrintImage(float *im, int r, int c)
// Question 3.2.2 complete this function
int j=0;
               //Indice
    for(int i=0;i<r*c;i++)</pre>
                                   // tant que je n'ai pas parcouru tous les 28*28
                  if(im[i]==1)
                                       //si ==1 alors j'affiche un "X"
                     cout<<"X";
                  if(im[i]==0)
                                       //sinon j'affiche une "0"
                     cout<<" ";
            if(j==c)
                                        //quand j'ai parcouru toutes les colonnes; je fais un retour chariot
            {cout<<""<<endl;
            j=0;
}
                                        //je réinitialise la variable pour l'affichage de la ligne suivante
}
```

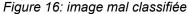
Figure 15: implémentation de la fonction PrintImage

Le code suivant permet d'afficher les indices des images qui ont été mal classées par notre réseau. Elle se situe dans le fichier mnist\_mlp\_test.cpp.

Le programme va nous afficher une image en fonction de l'index que nous lui aurons passé en argument. Ensuite, il va nous indiquer si elle a été bien classée par notre réseau ou non.







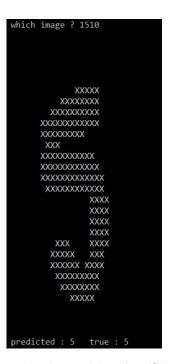


Figure 17: image bien classifiée

Ici, nous avons sélectionné l'image d'index 9944 et le réseau nous a prédit un 8 alors que c'était un 9 (cf. Figure 16).

En revanche, le label de l'image d'index 1510 est bien déterminé. Nous avons bien prédit un 5 pour cette image. (cf. Figure 17).

Nous implémentons aussi la fonction qui permet d'afficher toutes les images qui ont eu un label mal déterminé. Voici ci-dessous la fonction implémentée.

```
//(Question 3.2.3) ADD HERE THE CODE THAT PRINT ALL ERRONEOUS PREDICTED IMAGE INDEX
int m=0:
for(int i=0;i<nTestSet;i++)</pre>
                                                             //pour toutes mes images tests
    mlp.ForwardPropagateNetwork(inputTest[i]);
                                                                 //j'effectue ma propagation avant
    if(mlp.CalculateResult(inputTest[i],desiredOutputTest[i])==0.F)
                                                                        //je regarde si les résultats
         cout<<" "<<i;
                                                                         //si résultat faux alors j'affiche l'indice correspondant
            if(m==30)
                                                                         //si j'affiche 30 indices sur ligne je fais un retour
                {cout<<endl:
                                                                         //chariot
                m=0:
cout<<""<<endl;
```

Figure 18: Code permettant d'afficher l'indice d'une image qui est mal classée. Nous affichons au maximum 30 indices par lignes



Voici le résultat que nous obtenons en sortie.

Figure 19: Sortie de la console avec tous les indices des images mals classifiés.

# 3.3 Seconds développements: Entraînement, Sauvegarde et ressources

#### Question 1.

Dans le fichier MLP\_Layer.h on retrouve la fonction d'activation appelée **ActivationFunction:** cf code ci-dessous:

```
//! calcul de la fonction d'activation
inline float ActivationFunction(float value)
{
  if (activation_function == 'S') { return 1.F/(1.F + (float)exp(-value)); } // Sigmoid
  if (activation_function == 'R') { if (value < 0) return 0; else return value;} // ReLU
  else return 0;
}</pre>
```

Figure 20:Fonctions d'activation

On remarque que nos fonctions d'activation correspondent à la sigmoïde et la fonction Relu. En fonction du paramètre du constructeur ('S' ou 'R') l'une ou l'autre sera utilisé. Par défaut, c'est la fonction sigmoïde qui est appelée.

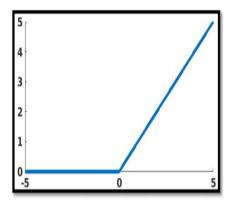


#### Equation:

#### Relu(rectifier)

$$f(x) = x += max(0, x)$$





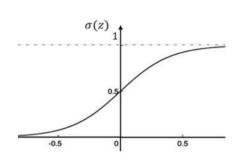


Figure 21: Fonction de Rectifier et Sigmoïde-extrait de cours "Réseaux de Neurones" de Bernard Olivier

#### Question 2.

Pour un réseau de neurones profond, la descente de gradient se déroule en trois étapes: La propagation avant, la propagation arrière et l'actualisation des paramètres.

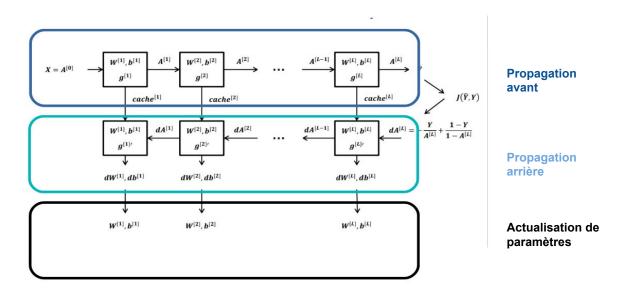


Figure 22: différentes étapes au cours d'une descente de gradient-extrait de cours **"Réseaux de Neurones"** de Bernard Olivier



Avec W, la matrice de poids de la couche considérée, b le vecteur des bias et g la fonction d'activation.

La descente de gradient s'effectue selon l'expression mathématique.

$$W = W - \infty \frac{\partial J(W,B)}{\partial W}$$

$$B = B - \infty \frac{bJ(W,B)}{bB}$$

Il s'agit d'une rétropropagation de gradient. Nous calculons le gradient de l'erreur pour chaque neurone de chacune des couches(de la dernière vers la première) pour chaque neurone.

$$Z^{[l]} = W^{[l]}A^{[l-1]} + b^{[l]}$$

$$A^{[l]} = g^{[l]}(Z^{[l]})$$

$$W^{[l]}, b^{[l]}, Z^{[l]}, A^{[l-1]}$$

$$dx^{[l-1]} = \frac{1}{m}dz^{[l]} \cdot A^{[l-1]T}$$

$$db^{[l]} = \frac{1}{m}sum(dz^{[l]}, 2)$$

$$dA^{[l-1]} = W^{[l]T} \cdot dz^{[l]}$$

-extrait de cours "Réseaux de Neurones" de Bernard Olivier

#### Question 3.

Le taux d'entraînement correspond au pas de la descente de gradient. Durant les premières époques, il a une très grande valeur et au cours des itérations il diminue. Lorsque nous sommes loin d'avoir minimisé notre fonction(au cours des premières itérations), il a une grande valeur et au fur et à mesure que nous la minimisons il va diminuer.

Voici ci-dessous une illustration

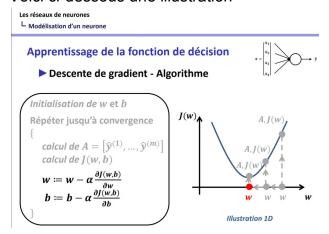


Figure 23: Principe de minimisation d'une fonction en 1D -extrait de cours "Réseaux de Neurones" de Bernard Olivier



Si nous étions en 1 dimension, le learning rate correspondrait à l'alpha. On voit bien que s'il est trop grand nous minimiserons notre fonction rapidement, mais au risque de ne jamais converger et osciller. Si nous le prenons trop petit, un algorithme qui utilise un seuil mettra beaucoup de temps à exécuter toutes les itérations. Pour notre programme, le principe est le même. Après chaque étape nous diminuons le learning rate selon la suite.

$$x_{n+1} = \frac{x0}{1 + n.xn}$$

x0: le learning rate initial

n: l'époque

```
learningRate = initialLR/(1+epoch*learningRate); // learning rate progressive decay
```

:ligne de commande faisant diminuer progressivement le taux d'apprentissage

#### Question 4.

Nous effectuons la même manipulation que lors du premier développement, mais cette fois-ci en indiquant que nous travaillerons avec le fichier de training.

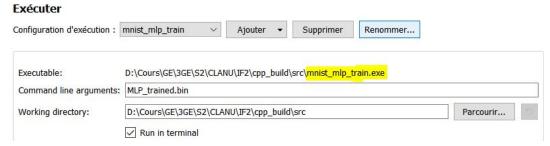


Figure 24: choix de l'exécutable dans l'IDE Qt creator

#### Question 5.

Nous compilons le projet en mode Release pour une version optimisée et parallèle.

#### Question 6.

Le nom du fichier de sauvegarde est toujours MLP train.bin.

Après étude du programme, nous remarquons que le réseau utilise une couche d'entrée de 784 neurones, deux couches cachées de 20 neurones et une couche de sortie de 10 neurones.

Ceci implique;

- -que la première couche cachée dispose de 784\*20+20 paramètres
- -que la Seconde couche cachée dispose de 20\*20+20 paramètres aussi-enfin que la couche de sortie dispose de 10\*20+10 paramètres

Nous avons donc au total 16330 paramètres.



Ces paramètres sont codés sous forme de float qui à une taille de **4 octets**. L'espace total alloué en mémoire est donc 4\*16330 octets ce qui équivaut à **65 320 octet**. Cet ordre de grandeur est normal pour un réseau de neurones de cette taille **(de l'ordre de 65 ko)** 

# **Question 7.**Comparaison de performance

	PC1	PC2	PC3
Processeurs	Core(TM) i7-4770 CPU: 3.40Ghz	Core(TM) i7-4770 CPU: 3.40Ghz	Core(TM) i5-7300 CPU: 2.50Ghz
Mémoire RAM installée	8GB	8.05 GB	8GB
Système Exploitation	Windows 10	Linux	Windows 10
Compilateur	MinGW	MinGW	MinGW
Temps pour l'apprentissage	0.120s	0.069	3.6s

Tableau 2: Comparaison de performances sur deux PC différents

On voit le pour des caractéristiques quasiment équivalent, un ordinateur tournant sous linux exécute le code plus rapidement qu'un ordinateur tournant sous windows 10. Le programme est 1.7 fois plus rapide sous Linux.



Troisième développement: optimisation et observations lors de l'entraînement

#### Question 1.

Dans cette question, nous cherchons à afficher la précision sur le jeu d'entraînement et sur le jeu de test. Nous tracerons ensuite au cours des époques l'évolution de la précision pour le jeu d'apprentissage et le jeu de test.

Pour cela, nous implémentons nos fonctions d'affichages dans la boucle qui dépend de l'époque dans laquelle nous sommes. Voici ci-dessous le code:

```
for( int i=0; i<nTestSet; i++)
    {
        mlp.ForwardPropagateNetwork(inputTest[i]);
        sums += mlp.CalculateResult(inputTest[i], desiredOutputTest[i]);
    }
accuracyRate = (sums / (float)nTestSet) * 100;
cout << "[TestSet]\t"<<"Accuracy Rate: " << accuracyRate << " %"<<endl;</pre>
```

Figure 25: Code permettant d'afficher la précision sur le jeu de test au cours des époques Il suffit de répéter la même action pour le jeu d'entraînement en modifiant le nom des variables.

#### On a donc:

```
accuracyRate = (sums / (float)nTestSet) * 100;
accuracyRate = (sums / (float)nTrainingSet) * 100;
```

Ces deux lignes de codes sont implémentées dans deux boucles for, elles-même implémentées dans la boucle d'entraînement.

Nous les traçons ensuite en fonction des époques.

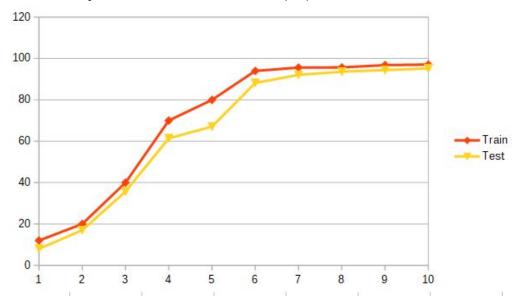


Figure 26: Evolution du coût et du taux d'entrainement



#### Question 2.

Le but du développement suivant est de sauvegarder notre réseau de neurones au cours des époques de manière à garder celui qui a les meilleures performances. A chaque fois que notre réseau s'améliore, nous le sauvegardons dans un fichier bin présent dans le dossier models (voir page suivante).

Figure 27: Sauvegarde du réseau dans un fichier bin

Partage Affichage  > Ce PC > DATA (D:) > Cours	> GE > 3GE > S2 > CLANU > IF	CO & models	
Ce PC / DAIA (D.) / Cours	7 GE / 3GE / 32 / CLAINU / II	-Z / models	
Nom	Modifié le	Туре	Taille
MLP_trained.bin	13/06/2019 20:52	2 Fichier BIN	782 Ko
MLP_trained_0_11.350000	0.bin 13/06/2019 20:43	Fichier BIN	782 Ko
MLP_trained_1_76.110001	.bin 13/06/2019 20:44	4 Fichier BIN	782 Ko
MLP_trained_2_88.480003	3.bin 13/06/2019 20:44	4 Fichier BIN	782 Ko
MLP_trained_3_91.809998	B.bin 13/06/2019 20:45	5 Fichier BIN	782 Ko
MLP_trained_4_92,059998	8.bin 13/06/2019 20:46	5 Fichier BIN	782 Ko
MLP_trained_5_92.079994	Lbin 13/06/2019 20:47	7 Fichier BIN	782 Ko
MLP_trained_6_93.379997	%bin 13/06/2019 20:48	B Fichier BIN	782 Ko
MLP_trained_7_93.199997	7.bin 13/06/2019 20:49	9 Fichier BIN	782 Ko
MLP_trained_8_93.800003	3.bin 13/06/2019 20:50	Fichier BIN	782 Ko
MLP_trained_9_94.270004	Lbin 13/06/2019 20:5	1 Fichier BIN	782 Ko
test.bin	22/04/2019 22:35	5 Fichier BIN	129 Ko

Figure 28: Ensemble des réseau sauvegarder pour 10 époques

Voici l'ensemble des réseaux sauvegarder pour 10 époques.



#### Question 3.

On voit qu'à un certain moment, plus aucun réseau n'est sauvegardé car nous avons atteint la précision maximale que peut fournir notre réseau. Après cela il n'est pas nécessaire de continuer à sauvegarder des réseaux de neurones car notre réseau est bien entraîné.

Par exemple pour un réseau avec à **3 couches cachées** chacunes de 3**0 neurones** et **30 époques** le programme va continuer à sauvegarder des réseaux de neurones jusqu'à son terme. Cela veut dire que la valeur maximale de la précision n'est jamais dépassée pour les époques suivantes.

En revanche, si l'on prend un réseau de neurones à 2 couches de 30 neurones chacune avec 50 époques nous arrêtons de sauvegarder les données au bout de 30 époques. Après cela, les taux de précisions ne sont pas plus élevés donc inutile de continuer à sauvegarder les réseaux.

#### Question 4.

Nous implémentons notre réseau de neurones en C avec les paramètres trouvés à la question 5 de la partie analyse numérique. Nous avions un réseau à **1 couche**, **105 neurones** et **17 époques**. Nous avions un résultat de 95.98%. En implémentant ces même paramètres sous C++, nous obtenons une précision de **96.99%**.

On voit bien que le résultat est meilleur sous C++ que sous Matlab.

```
D:\logiciel\Qt\Tools\QtCreator\b...
                                                 TestSet]
                                                               Accuracy Rate: 96.98 %
int main(int argc, char *argv[])
                                                 [TrainigSet] Accuracy Rate: 98.9778 %
17 | err: 0.00986009 | lr: 0.053419 | 39.3989
     int nHiddenUnit
                                                                                             eurons in
                                  = 110;
                                                 time: 798.992 sec
                                                 [Result]
     int nHiddenLayer
                                                                                              dden laye
                                  = 1;
                                                [Training Set] Accuracy Rate: 99.0311 %
                                  = 10;
                                                               Accuracy Rate: 96.99 %
     int nMiniBatch
                                                 [Test Set]
                                                                                              mples in
                                                 Appuyez sur <ENTR<sub>l</sub>E> pour fermer cette fenÛtre
     float learningRate
                                  = 0.1;
                                                                                              te...)
     int nTrainingSet
                                  = 45000;
                                                                                              0
     int nTestSet
                                  = 10000;
```

Figure 29: Test en c++ avec les paramètres optimaux trouvés sous Matlab.

	Matlab	C++
Couches cachées	1	1
Neurones	105	105
Epoques	17	17
Précision de test	95.98%	96.99%

Tableau 3: Comparaison de performance sous C++ et Matlab



#### Question 5.

Nous allons optimiser notre réseau de neurones pour avoir les meilleurs paramètres qui nous donnerons une meilleure précision de test. Nous allons jouer sur le nombre de couche cachées, le nombre de neurones et le nombre d'époques.

Après de nombreux tests nous retenons les paramètres pour un nombre de **45000 exemples**, de **110 neurones** et de **17 époques**. Nous obtenons une précision sur le jeu de test de **97.02** %

#### Caractéristique du réseau optimal

	Paramètre
Couches cachées	1
Neurones	110
Epoques	17
Nombre d'hyper paramètres	784*110+110+10*110+10 <b>=87 460</b>
Mémoire à allouer	87 460*8 <b>=349 ko</b>
Précision de test	97.02%

```
int main(int argc, char *argv[])
{
    int nHiddenUnit
                         = 110;
                                                                        on
    int nHiddenLayer
                         = 1;
                                                                        n
    int nMiniBatch
                         = 10;
                                                                        es
    float learningRate
                         = 0.1;
                                                                        . .
    int nTrainingSet
                         = 45000;
                         = 10000;
    int nTestSet
    float errMinimum = 0.01: //
```



## IV Conclusion Technique

Tout au long de notre étude nous avons pu remarquer que la qualité d'un réseau de neurones ne dépend pas de sa taille ni du nombre de paramètre qu'il contient. Ces derniers varient très fortement en fonctions du nombre et de type de données que nous lui fournissons.

Nous particulièrement apprécié la comparaison des deux PC qui nous a permis de voir que les performances de notre programme peuvent être affectés en fonction du hardware, chose que nous négligeons un peu trop par moment. De plus la comparaison entre matlab et le c a permis de se rendre compte la différence du temps d'exécution entre les langage interprété, comme MATLAB, et les langage compilé, comme C.



### V. Conclusion globale du projet et organisation

Nous considérons que ce projet a été très formateur. Il est indispensable pour un ingénieur d'acquérir des notions en réseaux de neurones à l'heure où leur utilisation est de plus en plus courante dans l'industrie. Du secteur de l'énergie à l'aéronautique en passant par la robotique. Ce projet nous a permis de plonger encore plus dans les réseaux de neurones et mettre en applications les notions acquises lors du premier semestre dans le module AN.

De plus, nous ne faisons pas souvent le lien, mais l'organisation a été un point déterminant dans la réalisation du projet.

Nous avons décidé de diviser ce projet en trois parties pour pouvoir livrer à temps ce rapport. La première phase du projet était la compréhension du sujet et la familiarisation avec les outils de développement. La seconde consistait à développer l'application et implémenter les lignes de codes. La troisième et dernière phase quant à elle était la rédaction du rapport. La première phase s'est bien sûr faite à deux pour avoir une compréhension commune du projet. Nous avons pu échanger et lever tout questionnement vis-à-vis de la structure globale du projet.

Pour la seconde et troisième phase, nous avons décidé de les réaliser en même temps. Nous avons alloué des créneaux dans notre emploi du temps pour réaliser le projet. Pour avancer plus rapidement, nous avons décidé de travailler tous les deux sur chacun des thématiques au même moment. Pendant que l'un codait, l'autre rédigeait le rapport et commentait les résultats. Nous alternions souvent les rôles de manière diversifier les tâches de travails de cette manière nous pouvions constamment échanger pour avancer et avoir une vision claire de chacun des éléments du projet.

Nous avons dès le début écarté l'idée de travailler chacun sur une des parties du projet en coupant les tâches en deux. Nous considérons que cette méthode n'est pas efficace et ne permet pas d'avancer plus vite et ne favorise pas l'échange entre nous deux.

Pour conclure ce rapport, nous avons pris du plaisir à réaliser ce projet et nous sommes convaincus que nous serons amenés à réutiliser les réseaux de neurones dans nos futures carrières d'ingénieur