計算機科学実験及演習4画像処理レポート

工学部 情報学科 計算機科学コース 学生番号: 1029358455 氏名: 登古紘平

2025年10月24日

課題内容

[課題 2] のコードをベースに,3 層ニューラルネットワークのパラメータ $W^{(1)},W^{(2)},b^{(1)},b^{(2)}$ を学習するプログラムを作成せよ.

- ネットワークの構造、バッチサイズは課題 2 と同じで良い.
- 学習には MNIST の学習データ 60,000 枚を用いること.
- 繰り返し回数は自由に決めて良い. 教師データの数を N, ミニバッチのサイズを B としたとき, N/B 回の繰り返しを 1 エポックと呼び, 通常はエポック数とミニバッチサイズで繰り返し回数を指定する.
- 1 エポック内の処理では学習データ 60,000 枚を重複なく利用すること.(図 10 参照. 単純にミニバッチをランダムに取得する課題 2 のコードを N/B 回実行すればよいわけではない.)
- 学習率 n は自由に決めて良い(0.01 あたりが経験的に良さそう)
- 各エポックの処理が終了する毎に、1 エポック内の平均クロスエントロピー誤差、学習データに対する 正答率、及びテストデータに対する正答率を標準出力に出力すること(これにより学習がうまく進んで いるかどうか、どの程度で学習を打ち切って良さそうか、を確認することができる)。この時の出力は、 単に1 エポック内の最後のミニバッチに対するクロスエントロピー誤差や正答率とはしないこと。これ らの3種の値については、値を保存しておき、エポック毎にプロットすることを薦める。
- 学習終了時に学習したパラメータをファイルに保存する機能を用意すること. フォーマットは自由. パラメータを numpy の配列 (ndarray) で実装している場合は numpy.save() や numpy.savez() 関数が利用できる.
- ファイルに保存したパラメータを読み込み、再利用できる機能を用意すること. (numpy.load() 関数が利用できる)

1 作成したプログラムの説明

このプログラムは、誤差逆伝播法による3層ニューラルネットワークの学習を実装したものである。今回は 新たに以下の二つの関数を実装した。

● get_shaffled_index: 学習データ分の長さの、0から始まるインデックスの配列を生成し、そのインデックスをシャッフルしその配列を返す関数。課題2では、学習データからランダムに100枚を選んで用いたが、課題3では、学習データ全てを重複なく用いるため、この関数を用いて、ループごとにランダムなデータを用いることを実現した。

def get_shaffled_index():

index = np.arange(len(train_images)) # 0 から始まるインデックスの配列を作成 np.random.shuffle(index) # インデックスをシャッフル return index

• get_accuracy: 正答率を計算する関数。順伝播の出力から予測結果を取得する get_predicted_class 関数をすでに実装していたので、この関数では、順伝播の出力と正解ラベルを受け取り、予測結果と正解ラベルが一致した個数を計算し、それを配列の長さで割ることで正答率を出力している。

```
\label{eq:control_def} \begin{split} & def \ get\_accuracy(y\_prop, \ y\_true): \\ & y\_pred = get\_predicted\_class(y\_prop) \\ & accuracy = np.sum(y\_pred == y\_true) \ / \ len(y\_prop) \\ & return \ accuracy \end{split}
```

今回、中間層の個数は 10 個、学習率は 0.01、エポック数は 10、バッチサイズは 100 としている。for 文を用いてループ処理を行い、1 エポック毎に (学習データ ÷ バッチサイズ) 回のループを更に行っている。1 エポック毎の実行の流れとしては、 $get_shaffled_index$ 関数から出力された配列から先頭の値をバッチサイズ分取り出す。それを用いて、順伝播、クロスエントロピー誤差を計算する。その後、資料の通り実装した逆伝播、パラメータ更新を行う。1 エポックにおける学習のループが終了すると、 $get_accuracy$ 関数を用いて正答率を計算し、その結果を配列に保存する。また、平均クロスエントロピー誤差、正答率を標準出力に表示させる。すべてのループが終了すると、matplotlib.pyplot を用いて、それらをプロットしたものを表示する。更新されたパラメータは自動でファイルに保存される。このプログラムの実行時、natplotlib.pyplot で natplotlib.pyplot を用いて、それを初期値とする。

2 実行結果

ロードしますか? yes or no: no

1 エポック目

平均クロスエントロピー誤差: 1.6683479264819345

テストデータに対する正答率: 0.7029 学習データに対する正答率: 0.6917

2 エポック目

平均クロスエントロピー誤差: 1.290009013291961

テストデータに対する正答率: 0.7726

学習データに対する正答率: 0.76498333333333333

. .

10 エポック目

平均クロスエントロピー誤差: 0.6334008819285666

テストデータに対する正答率: 0.8411

学習データに対する正答率: 0.8377833333333333

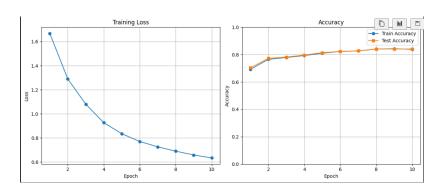


図1 プロット結果 (ロード無し)

ロードしますか? yes or no: yes

1 エポック目

平均クロスエントロピー誤差: 0.6074049847542984

テストデータに対する正答率: 0.858

学習データに対する正答率: 0.857216666666666

2 エポック目

平均クロスエントロピー誤差: 0.5954952880557283

テストデータに対する正答率: 0.8582

学習データに対する正答率: 0.85313333333333333

. . .

10 エポック目

平均クロスエントロピー誤差: 0.5157515634899839

テストデータに対する正答率: 0.8636

学習データに対する正答率: 0.863016666666667

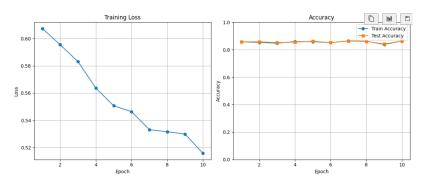


図2 プロット結果 (ロード有り)

実行結果より、パラメータをロードしなかった場合、エポックを重ねるごとに訓練誤差が減少し、訓練データ・テストデータ双方の正答率が順調に向上しており、学習が正しく進んでいることが確認できる。一方、ロードした場合は、学習済みの状態から開始するため初期精度が高く、さらに学習を進めることで正答率が86%以

上に達した。これにより、パラメータの保存・読み込み機能も正しく動作していることがわかる。

3 工夫点

get_shaffled_index 関数により出力された配列の先頭から順に値を取り出し、重複なく学習を行えるよう実装したのは工夫した点であるといえる。また、すでに実装していた get_predicted_class 関数を再利用し、記述量を削減した。ただ、正答率計算の際、データの形を整え、順伝播を行った出力を関数は入力として受け取るが、そうするのであれば、データと正解ラベルを直接受け取り、正答率計算の関数内で順伝播も行うように実装した方が、より簡潔になったかもしれない。

4 問題点

今回のプログラムを実行すると、Runtime Warning: overflow encountered in exp return 1/(1+np.exp(-x)) という警告文が出てしまった。これは、シグモイド関数の出力に対する警告文である。また、実行結果を見ると、ロードを行った方は、途中で正答率が逆に下がっている部分がある。今回ロードしたパラメータはすでに何回か学習していたものであるので、過学習が起き始めている可能性がある。このプログラムでは、保存するファイル、読み込むファイルが固定されているため、中間層の数や学習率を変化させて学習した場合でもパラメータが更新されてしまう。そのため、ロードするか否かの外部入力だけでなく、ファイルを指定できるようにし、また、パラメータの削除 (初期化) まで実装すればさらに良いプログラムになると感じた。

5 リファクタリング

リファクタリングには、Gemini(2.5 Pro)を用いた。

- プロンプト: (コード貼り付け) これは、誤差逆伝播法による3層ニューラルネットワークの学習を表している。逆伝播、正答率計算部分のコードを、関数を定義して、現在記述されている関数及びコードを用いて簡潔にまとめろ。
- 目的: 関数をまとめて再定義し、メイン処理部分の記述量を削減しコードの可読性を高める、また、自分が認識していない論理エラーや冗長性を発見すること。

このリファクタリングにより、メインループ内の逆伝播とパラメータ更新のロジックが backward_propagation_and_update 関数に、性能評価のロジックが evaluate_model 関数にそれぞれ整理された。以下にメインループ部分のリファクタリング前後を示す。

リファクタリング前 (メイン処理部分):

--- 逆伝播 ---

ソフトマックス関数とクロスエントロピー誤差の合成関数の微分, 誤差(予測-正解)をバッチサイズで割ったもの (バッチサイズ, 10) dEn_dak = (output_probabilities - one_hot_labels) / batch_size # 中間層の出力 (h_out) に対する勾配 (バッチサイズ, 10) @ (10, 100) -> (バッチサイズ, 100)

```
dEn_dX = np.dot(dEn_dak, weight2)
   # weight2 の勾配 (10, バッチサイズ) @ (バッチサイズ, 100) -> (10, 100)
   dEn_dW_1 = np.dot(dEn_dak.T, hidden_layer_output)
   # bias2 の勾配 (バッチサイズ, 10) の行列を列ごとに合計 -> (10,)
   dEn_db_1 = np.sum(dEn_dak, axis = 0)
   # 中間層の入力に対する勾配, シグモイド関数の微分の値 y*(1-y) を乗算する
   (バッチサイズ, 100) * (バッチサイズ, 100) -> (バッチサイズ, 100).. 要素ごとの積
   dEn_dX_sig = dEn_dX * (hidden_layer_output * (1 - hidden_layer_output))
   # weight1 の勾配 (100, バッチサイズ) @ (バッチサイズ, 784) -> (100, 784)
   dEn_dW_2= np.dot(dEn_dX_sig.T, batch_image_vector)
   # bias1 の勾配 (バッチサイズ, 100) の行列を列ごとに合計 -> (100,)
   dEn_db_2 = np.sum(dEn_dX_sig, axis=0)
   weight1 -= dEn_dW_2 * learning_rate
   bias1 -= dEn_db_2 * learning_rate
   weight2 -= dEn_dW_1 * learning_rate
   bias2 -= dEn_db_1 * learning_rate
num_batches = len(train_images) // batch_size
train_loss_list.append(error_sum / num_batches)
train_images_vector = train_images.reshape(len(train_images), -1)
train_prob, _ = forward_propagation(train_images_vector, weight1, bias1, weight2, bias2)
train_accuracy = get_accuracy(train_prob, train_labels)
train_acc_list.append(train_accuracy)
test_images_vector = test_images.reshape(len(test_images), -1)
test_prob, _ = forward_propagation(test_images_vector, weight1, bias1, weight2, bias2)
test_accuracy = get_accuracy(test_prob, test_labels)
test_acc_list.append(test_accuracy)
```

リファクタリング後:

関数再定義

```
def backward_propagation_and_update(batch_image_vector, hidden_layer_output,
  output_probabilities, one_hot_labels,
```

weight1, bias1, weight2, bias2, learning_rate):

....

```
更新後のパラメータを返す。
   current_batch_size = batch_image_vector.shape[0]
   # --- 逆伝播 ---
   dEn_dak = (output_probabilities - one_hot_labels) / current_batch_size
   dEn_dX = np.dot(dEn_dak, weight2)
   dEn_dW_1 = np.dot(dEn_dak.T, hidden_layer_output)
   dEn_db_1 = np.sum(dEn_dak, axis = 0)
   dEn_dX_sig = dEn_dX * (hidden_layer_output * (1 - hidden_layer_output))
   dEn_dW_2= np.dot(dEn_dX_sig.T, batch_image_vector)
   dEn_db_2 = np.sum(dEn_dX_sig, axis=0)
   # --- パラメータ更新 ---
   weight1 -= dEn_dW_2 * learning_rate
   bias1
         -= dEn_db_2 * learning_rate
   weight2 -= dEn_dW_1 * learning_rate
   bias2 -= dEn_db_1 * learning_rate
   return weight1, bias1, weight2, bias2
def calculate_accuracy(images, labels, weight1, bias1, weight2, bias2):
   指定されたデータセットに対するモデルの正答率を計算する関数。
   11 11 11
   # 1. データ全体を (枚数, 784) のベクトルに変換
   images_vector = images.reshape(len(images), -1)
   # 2. 順伝播で予測確率を計算
   probabilities, _ = forward_propagation(images_vector, weight1, bias1, weight2, bias2)
   #3. 正答率を計算
   accuracy = get_accuracy(probabilities, labels)
   return accuracy
```

逆伝播法を用いて勾配を計算し、全パラメータを更新する関数。

メイン処理部分

--- 逆伝播 ---

また、このコードは、1 エポックが終わってから学習データとテストデータを同時に正答率計算していたが、 デモ後、学習データにおいてバッチごとに計算をし、その平均を取る形にリファクタリングした。その結果が 以下の図である。

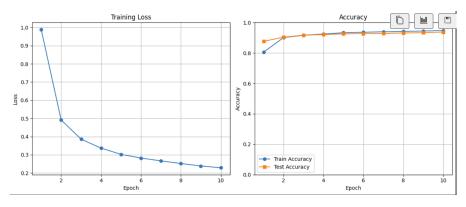


図3 プロット結果 (ロード無し、リファクタリング後)

ロードしますか? yes or no: no

1 エポック目

平均クロスエントロピー誤差: 0.9889775871377243

テストデータに対する正答率: 0.8767

学習データに対する正答率: 0.80568333333333342

2 エポック目

平均クロスエントロピー誤差: 0.49168776101597067

テストデータに対する正答率: 0.9041

学習データに対する正答率: 0.90153333333333333

. . .

10 エポック目

平均クロスエントロピー誤差: 0.22892615627134769

テストデータに対する正答率: 0.9375

学習データに対する正答率: 0.94753333333333

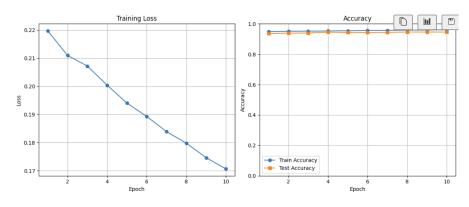


図4 プロット結果 (ロード有り、リファクタリング後)

ロードしますか? yes or no: yes

1 エポック目

平均クロスエントロピー誤差: 0.21973225422285714

テストデータに対する正答率: 0.9359

学習データに対する正答率: 0.9485500000000032

2 エポック目

平均クロスエントロピー誤差: 0.21095415393481143

テストデータに対する正答率: 0.9387

学習データに対する正答率: 0.9515333333333366

. . .

10 エポック目

平均クロスエントロピー誤差: 0.17066133044772294

テストデータに対する正答率: 0.946

学習データに対する正答率: 0.960816666666701

この変更により、リファクタリング前後で1エポック目の正答率に大きな差が開いた。