# ML\_Hw6

#### 一、 想法

這次作業作業我是使用 CNN 的 Encoder、Decoder 來完成,我有嘗試用 Resnet、VAE 來實作,不過效果都挺差的,VAE 的部分,本身對於處理去雜訊的圖片上有較好的準確度,對於這次作業的任務就沒有那麼好的表現; Resnet 的部份讓我蠻匪夷所思的,Resnet 對於處理圖片上相較於傳統上簡易的 CNN 明顯優於其,不過也許是其解釋圖片的能力太過於詳細,以至於做人臉的 Anomaly Detection 效果就會較差。

## 二、 實作

本次作業我是用 CNN 做 Multi-Encoder 來完成準確度來到 98.7%左右,模型如下圖:

```
class conv_autoencoder(nn.Module):
    def __init__(self):
        super(conv_autoencoder, self).__init__()
        self.encoder1 = nn.Sequential(
            nn.Conv2d(3, 12, 4, stride=2, padding=1),
            nn.BatchNorm2d(12),
            nn.ReLU(),
            nn.Conv2d(12, 24, 4, stride=2, padding=1),
            nn.BatchNorm2d(24),
            nn.ReLU(),
            nn.Conv2d(24, 48, 4, stride=2, padding=1),
            nn.BatchNorm2d(48),
            nn.ReLU(),
            # nn.Tanh(),
            nn.BatchNorm2d(48),
        self.encoder2 = nn.Sequential(
            nn.Conv2d(3, 8, 4, stride=2, padding=1),
            nn.BatchNorm2d(8),
            nn.ReLU(),
            nn.Conv2d(8, 24, 4, stride=2, padding=1),
            nn.BatchNorm2d(24),
            nn.ReLU(),
            nn.Conv2d(24, 48, 4, stride=2, padding=1),
            nn.BatchNorm2d(48),
            # nn.Tanh(),
            nn.ReLU(),
            nn.BatchNorm2d(48),
        self.encoder3 = nn.Sequential(
            nn.Conv2d(3, 8, 3, stride=2, padding=1),
            nn.BatchNorm2d(8),
            nn.ReLU(),
            nn.Conv2d(8, 24, 3, stride=2, padding=1),
            nn.BatchNorm2d(24),
            nn.ReLU(),
            nn.Conv2d(24, 48, 3, stride=2, padding=1),
            nn.BatchNorm2d(48),
            # nn.Tanh(),
            nn.ReLU(),
            nn.BatchNorm2d(48),
        self.decoder = nn.Sequential(
            nn.ConvTranspose2d(48, 24, 4, stride=2, padding=1),
            nn.BatchNorm2d(24),
            nn.ConvTranspose2d(24, 12, 4, stride=2, padding=1),
            nn.BatchNorm2d(12),
            nn.ReLU(),
            nn.ConvTranspose2d(12, 3, 4, stride=2, padding=1),
            nn.BatchNorm2d(3),
            nn.ReLU(),
            nn.BatchNorm2d(3),
```

```
def forward(self, x):
    x = self.encoder1(x) + self.encoder2(x) + self.encoder3(x)

x = self.BN(x)

x = self.decoder(x)

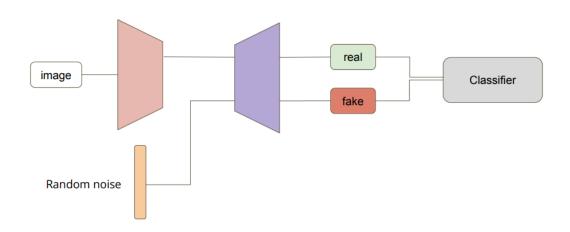
return x
```

另外值得注意的是在 Encoder、Decoder 結束後,我都有做 Batch Normalization,不過我不知道為什麼這樣做會變好==,這是 trial and error 之後測出來的。

## 三、 額外實作

在 Hw06-Classifier 的檔案中,我有試著實作以下流程:

#### Add random noise and extra classifier



先訓練好一個 Encoder 和 Decoder 的模型,然後將訓練集,透過訓練好的模型產生圖片,此時的圖片為 Real,然後我們再將訓練集的資料經過 Encoder 後,先加入 Random noise後再經過 Decoder,此時產生的圖片為 Fake,我們將這些資料再拿去訓練 1 個 CNN 分類器,不過這個效果沒有達到理

想,應該是 Fake 的 Domain 和測試集的 Anomaly 資料不同導致的,不過有人有成功做出來,我想我可能還有一些地方沒做好,如果有興趣的人可以試試看。