

**МИНОБРНАУКИ РОССИИ**  
**САНКТ-ПЕТЕРБУРГСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ**  
**ЭЛЕКТРОТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ**  
**«ЛЭТИ» ИМ. В.И. УЛЬЯНОВА (ЛЕНИНА)**  
**Кафедра Математического обеспечения и применения ЭВМ**

**ОТЧЕТ**  
**по лабораторной работе №5**  
**по дисциплине «Искусственные нейронные сети»**  
**Тема: Распознавание объектов на фотографиях**

Студент гр.7382

Токарев А.П.

Преподаватель

Жукова Н.А.

Санкт-  
Петербург

2020

### **Цель работы.**

Распознавание объектов на фотографиях (Object Recognition in Photographs).

CIFAR-10 (классификация небольших изображений по десяти классам: самолет, автомобиль, птица, кошка, олень, собака, лягушка, лошадь, корабль и грузовик).

### **Порядок выполнения работы.**

1. Ознакомиться со сверточными нейронными сетями.
2. Изучить построение модели в Keras в функциональном виде.
3. Изучить работу слоя разреживания (Dropout).

### **Требования к выполнению задания.**

1. Построить и обучить сверточную нейронную сеть.
2. Исследовать работу сеть без слоя Dropout.
3. Исследовать работу сети при разных размерах ядра свертки.

### **Основные теоретические положения.**

Проблема автоматической идентификации объектов на фотографиях является сложной из-за почти бесконечного количества перестановок объектов, положений, освещения и так далее.

Набор данных CIFAR-10 состоит из 60000 фотографий, разделенных на 10 классов (отсюда и название CIFAR-10). Классы включают в себя общие объекты, такие как самолеты, автомобили, птицы, кошки и так далее. Набор данных разделяется стандартным способом, где 50 000 изображений используются для обучения модели, а остальные 10 000 - для оценки ее производительности.

Фотографии цветные, с красными, зелеными и синими компонентами, но маленькие, размером 32 на 32 пикселя.

### **Ход работы.**

Была построена сверточная нейронная сеть. Код предоставлен в приложении А.

Данная архитектура дает точность  $\sim 78\%$ , причём уже на 5 эпохе начинается переобучение, что видно по графику потерь. Графики точности и ошибки предоставлены на рис. 1 и рис. 2 соответственно.

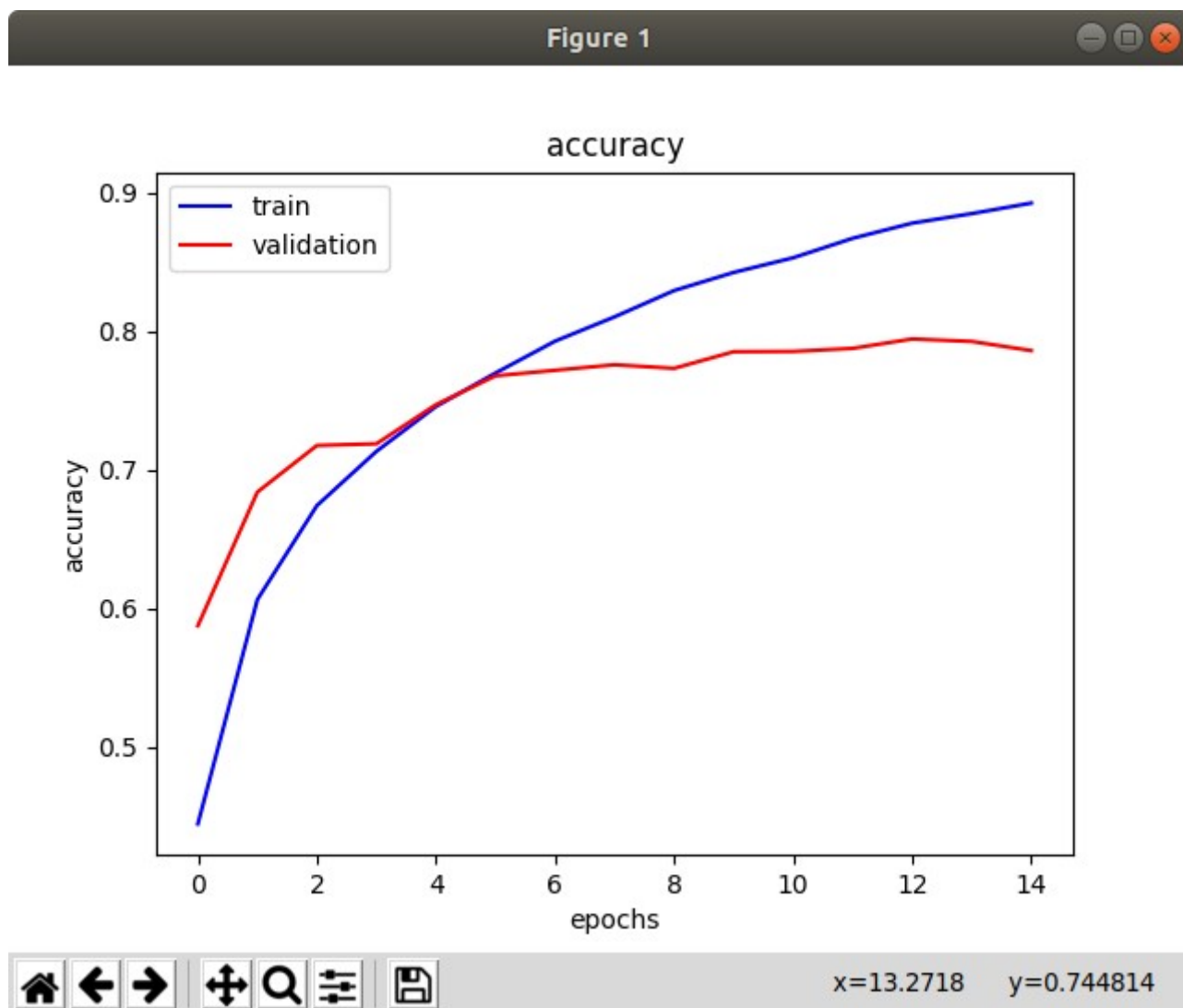


Рисунок 1 – График точности

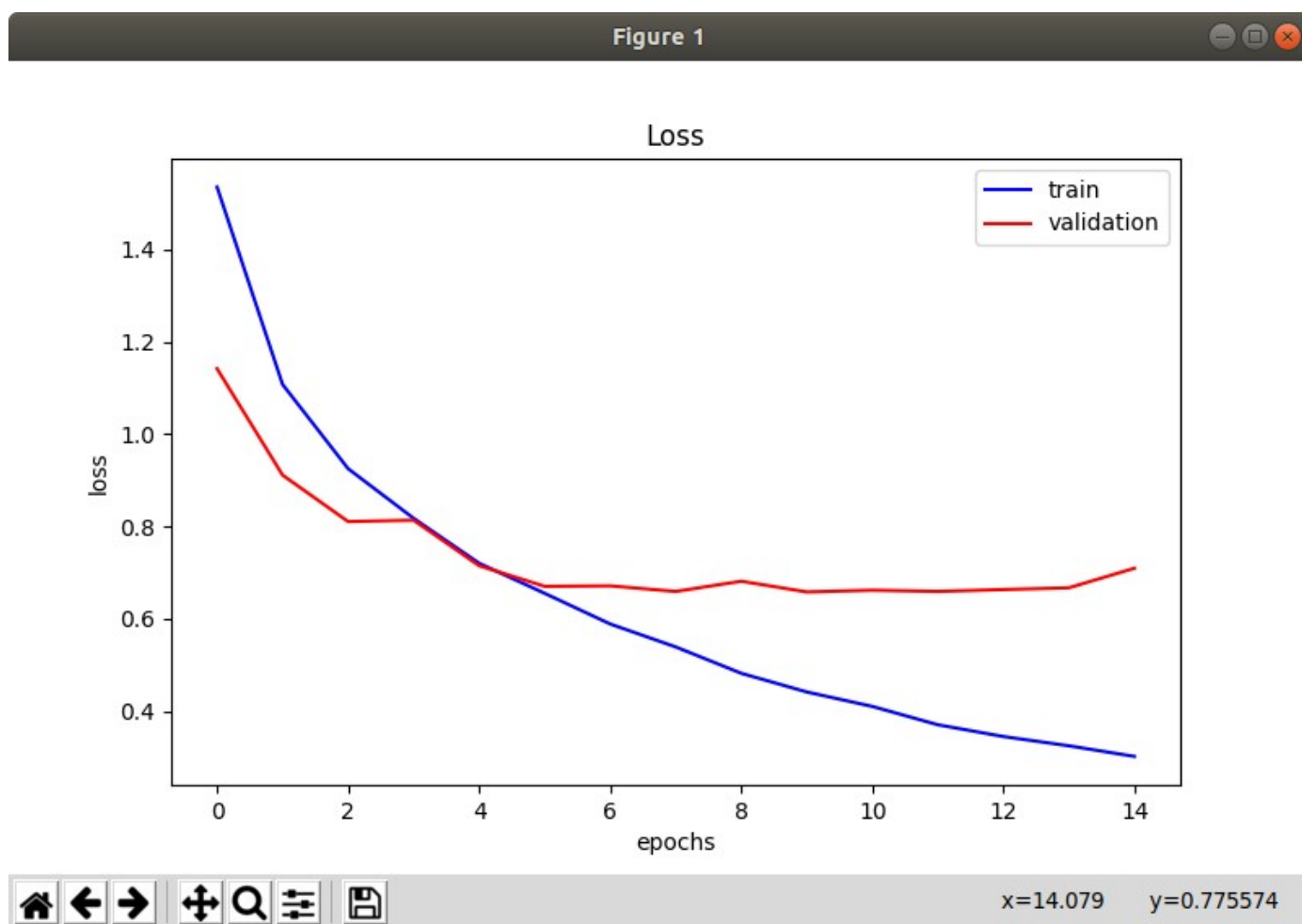


Рисунок 2 – График потерь

1. Уберем из моделей слои dropout.

Ошибка на тестовых данных начала расти, что является признаком переобучения. Это связано с тем, что слои dropout разряжают сеть, обнуляя выходные и входные сигналы нейронов. Графики точности и ошибки предоставлены на рис. 3 и рис. 4 соответственно.

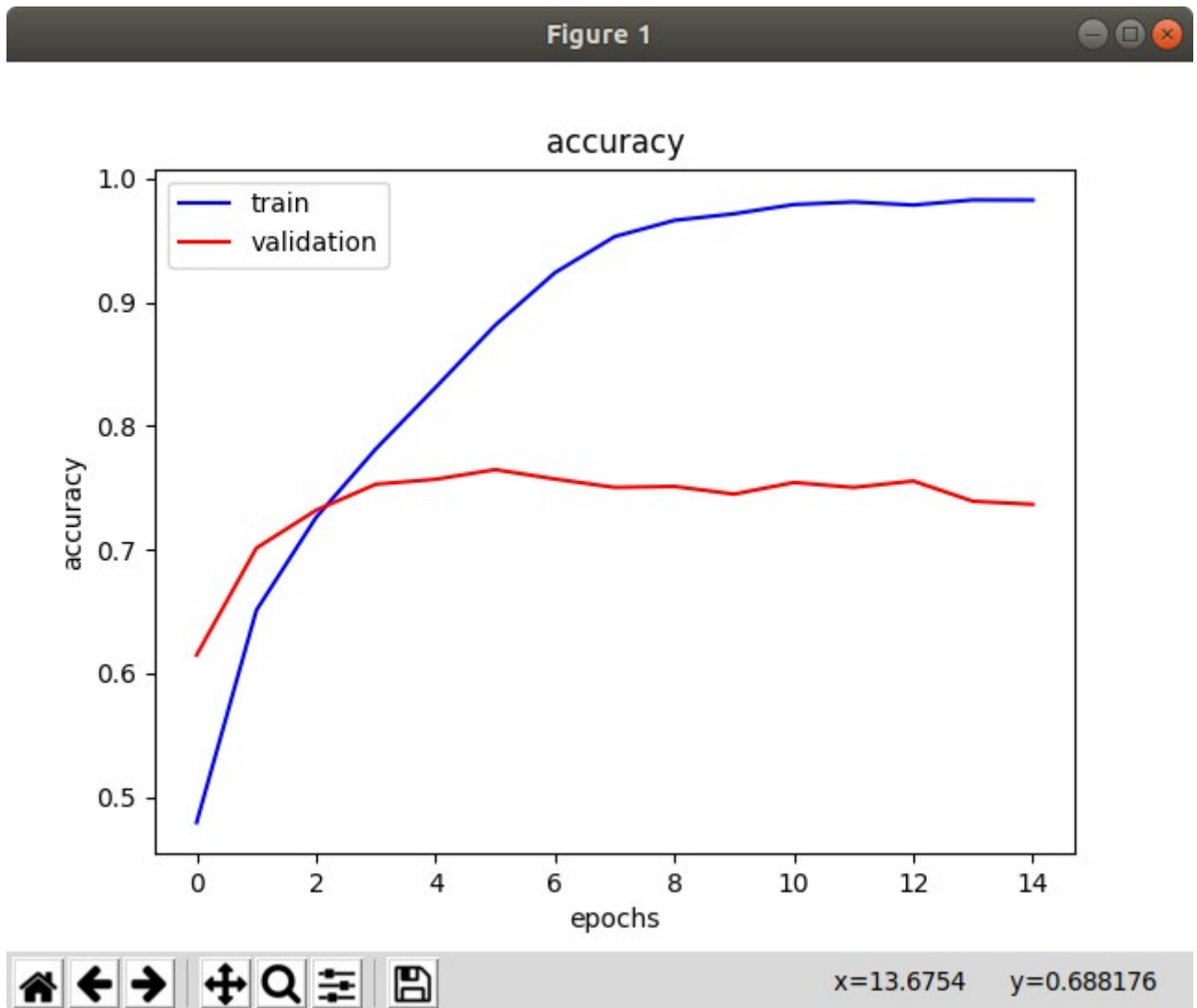


Рисунок 3 – График точности без dropout

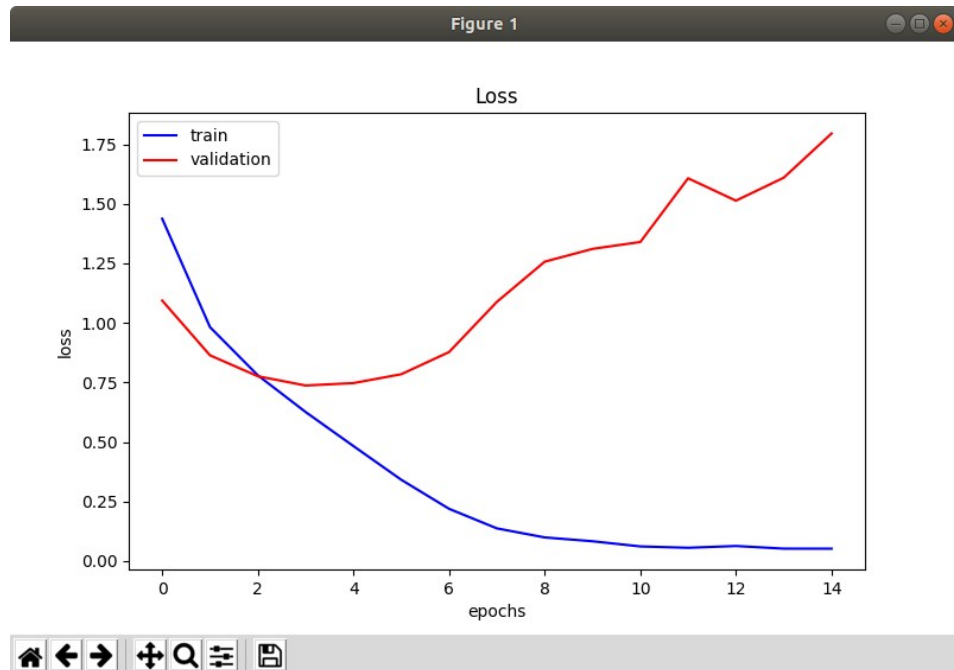


Рисунок 4 – График потерь без dropout

2. Исследуем работу сети при разных размерах ядра свертки.

Поменяем размер ядра на 5x5. Графики точности и ошибки предоставлены на рис. 5 и рис. 6 соответственно.

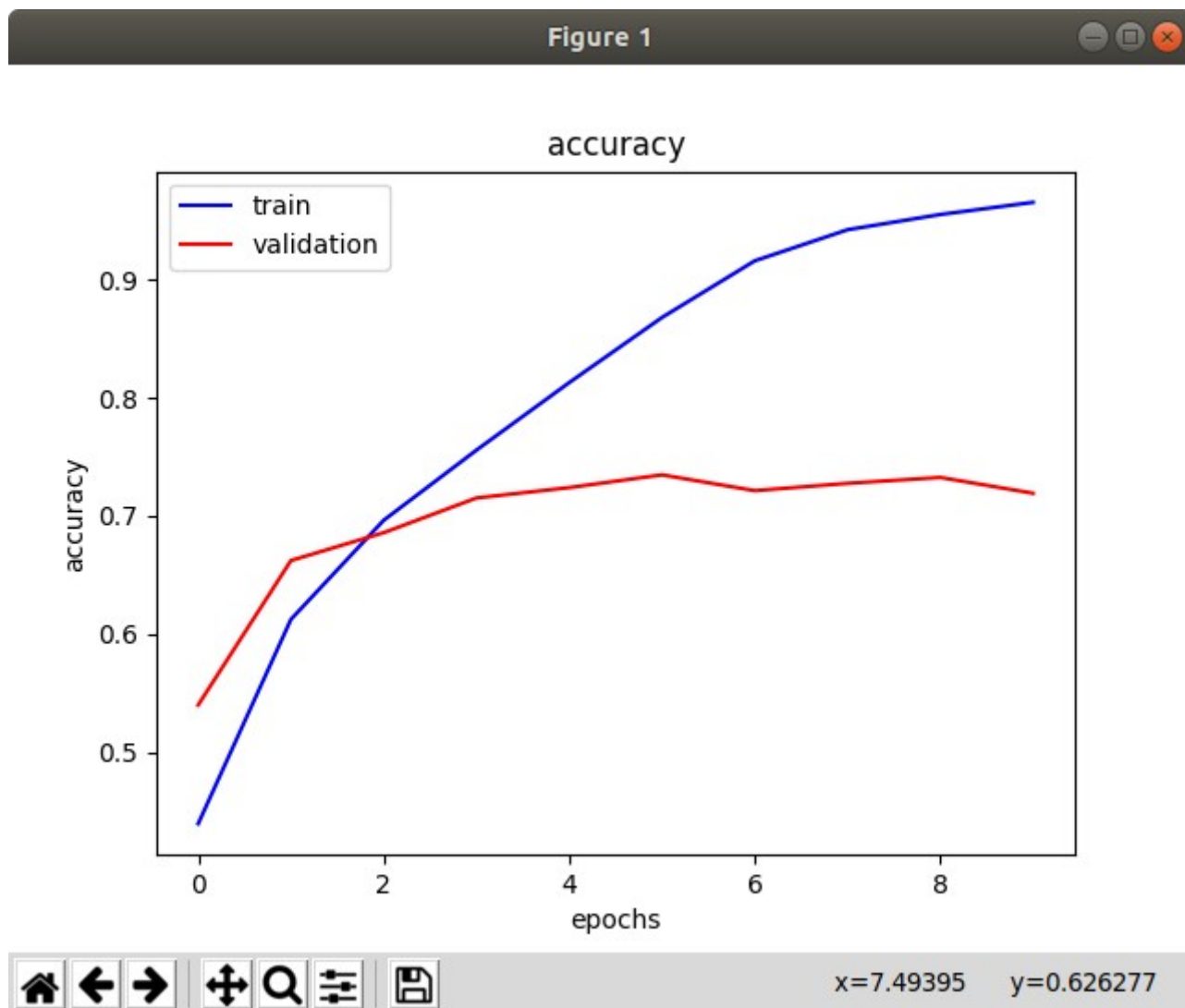


Рисунок 5 – График точности с размером ядра 5x5



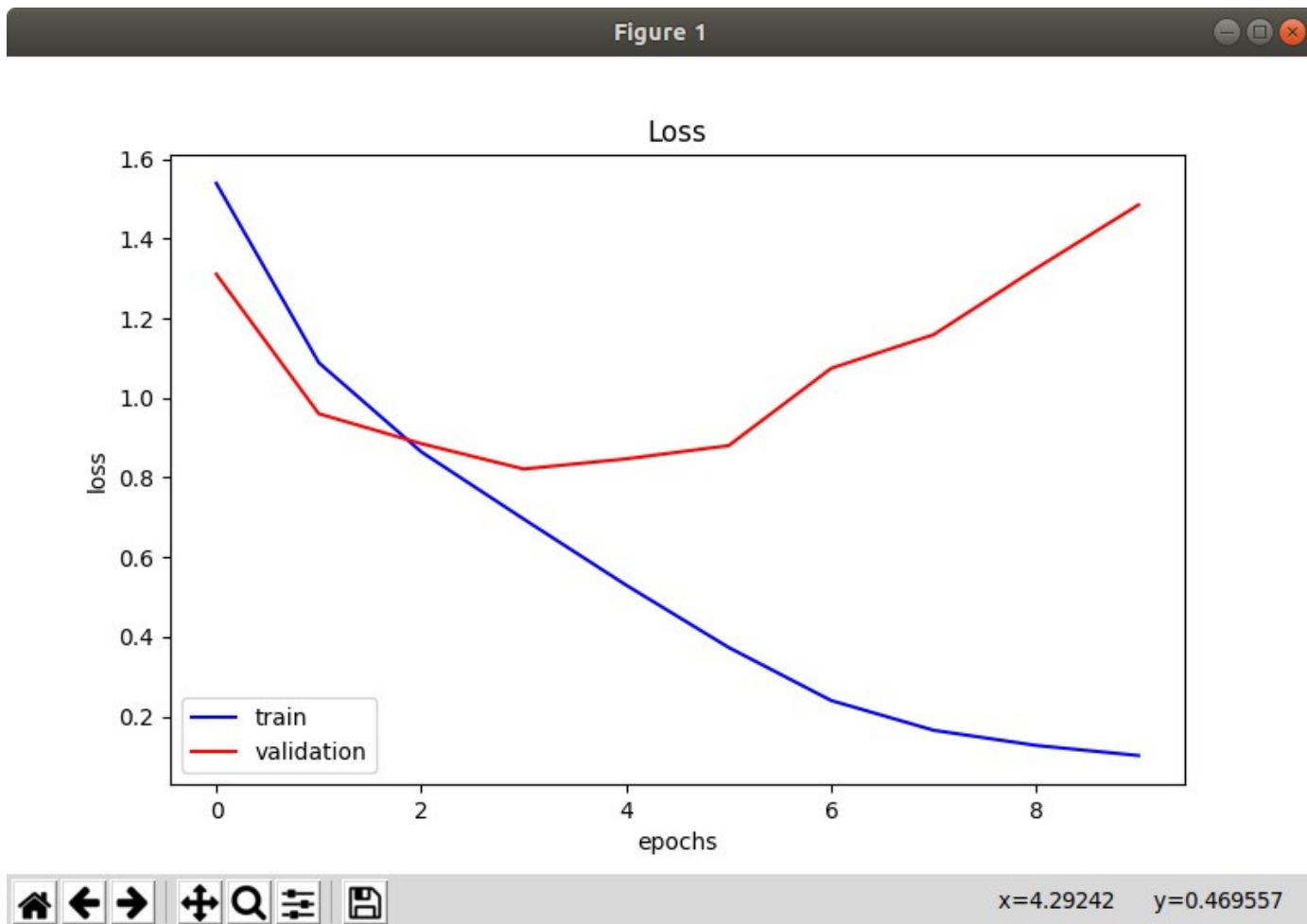


Рисунок 6 – График потерь с размером ядра 5x5

### **Выводы.**

В ходе работы была изучена задача классификация изображений из датасета CIFAR-10. Подобрана архитектура, дающая точность 78%. Показано, что Dropout увеличивает устойчивость сети к отклонению частей связи и к переобучению. Смена размера ядра свертки только ухудшила показания, так как сеть неправильно определяла признаки.

## Приложение А

### Исходный код

```
import matplotlib.pyplot as plt
from keras.datasets import cifar10
from keras.utils import np_utils
import numpy as np
from keras import Input, Model
from keras.layers import MaxPooling2D, Convolution2D
from keras.layers import Dense, Dropout, Flatten
from keras.losses import CategoricalCrossentropy
from keras.optimizers import Adam
def plot_loss(loss, v_loss):
    plt.figure(1, figsize=(8, 5))
    plt.plot(loss, 'b', label='train')
    plt.plot(v_loss, 'r', label='validation')
    plt.title('Loss')
    plt.ylabel('loss')
    plt.xlabel('epochs')
    plt.legend()
    plt.show()
    plt.clf()
def plot_acc(acc, val_acc):
    plt.plot(acc, 'b', label='train')
    plt.plot(val_acc, 'r', label='validation')
    plt.title('accuracy')
    plt.ylabel('accuracy')
    plt.xlabel('epochs')
    plt.legend()
    plt.show()
    plt.clf()
(X_train, y_train), (X_test, y_test) = cifar10.load_data()
num_train, depth, height, width = X_train.shape # there are 50000 training examples in CIFAR-10
num_test = X_test.shape[0] # there are 10000 test examples in CIFAR-10
num_classes = np.unique(y_train).shape[0] # there are 10 image classes
X_train = X_train.astype('float32')
X_test = X_test.astype('float32')
X_train /= np.max(X_train) # Normalise data to [0, 1] range
X_test /= np.max(X_train) # Normalise data to [0, 1] range
Y_train = np_utils.to_categorical(y_train, num_classes) # One-hot encode the labels
Y_test = np_utils.to_categorical(y_test, num_classes) # One-hot encode the labels
inp = Input(shape=(depth, height, width)) # N.B. depth goes first in Keras
conv_1 = Convolution2D(32, 5, 5, border_mode='same', activation='relu')(inp)
conv_2 = Convolution2D(32, 5, 5, border_mode='same', activation='relu')(conv_1)
pool_1 = MaxPooling2D(pool_size=(2, 2))(conv_2)
drop_1 = Dropout(32)(pool_1)
conv_3 = Convolution2D(64, 5, 5, border_mode='same', activation='relu')(pool_1)
conv_4 = Convolution2D(64, 5, 5, border_mode='same', activation='relu')(conv_3)
pool_2 = MaxPooling2D(pool_size=(2, 2))(conv_4)
drop_2 = Dropout(0.25)(pool_2)
flat = Flatten()(pool_2)
hidden = Dense(512, activation='relu')(flat)
drop_3 = Dropout(0.5)(hidden)
out = Dense(num_classes, activation='softmax')(hidden)
model = Model(input=inp, output=out)
model.compile(Adam(), loss=CategoricalCrossentropy(), metrics=['accuracy'])
H = model.fit(X_train, Y_train, batch_size=100, epochs=10, verbose=1, validation_split=.1)
l, accuracy = model.evaluate(X_test, Y_test)
print('test data', accuracy)
plot_loss(H.history['loss'], H.history['val_loss'])
plot_acc(H.history['accuracy'], H.history['val accuracy'])
```

