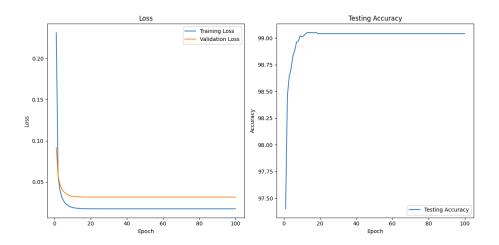
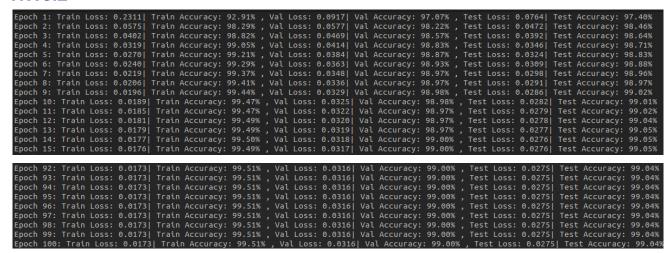
HW3.1



HW3.2



final test accuracy = 99.04%

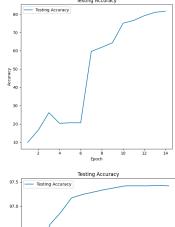
資料分割策略:

我利用torch.utils.data.random_split函數將完整的MNIST資料集的訓練集劃分成90%的訓練集和10%的驗證集,確保訓練過程資料的多樣性,以及使用驗證集檢測模型性能時可以確保模型的泛化能力、避免過擬合的狀況,並用於調整模型超參數和檢查模型在未知資料上的表現。還有使用MNIST資料集的測試集,這部分資料完全未參與模型的訓練或驗證,用於最終模型效能的評估。

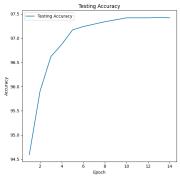
HW3.3

本次作業做了許多實驗, 測試了不同的batch size、learning rate和epoch及gamma變化, 以下是實驗結果的重點整理:

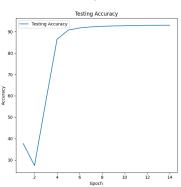
batch size變化:



左圖是batch size = 32的結果,模型在訓練過程中的準確率波動較大,且收斂速度較慢。



這是batch size = 64 的結果,模型在初期就達到94%以上的準確率,後面也隨著訓練過程穩定上升,直到97.5%左右逐漸收斂,這個設定的表現最佳。

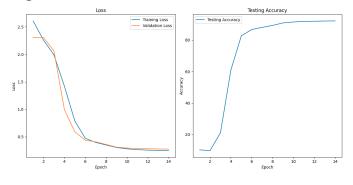


這是batch size = 128的結果,在前兩個epoch 從37%掉到28%,隨後逐漸上升,到第四個 epoch時準確度大約86%,並且最終在90%左右收斂,準確度相較batch size = 32的低。

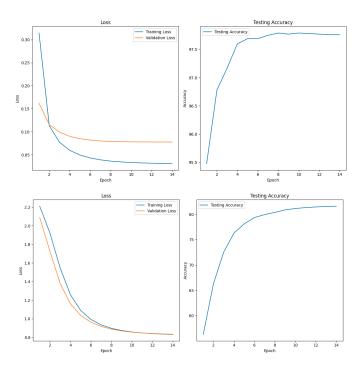
從這項實驗中可以發現:

batch size太小或太大可能造成模型表現不穩定或表現不佳, 適中的batch size (例如實驗中設定為64的結果)可以在訓練的穩定性及準確度取得更好的平衡。

learning rate變化:



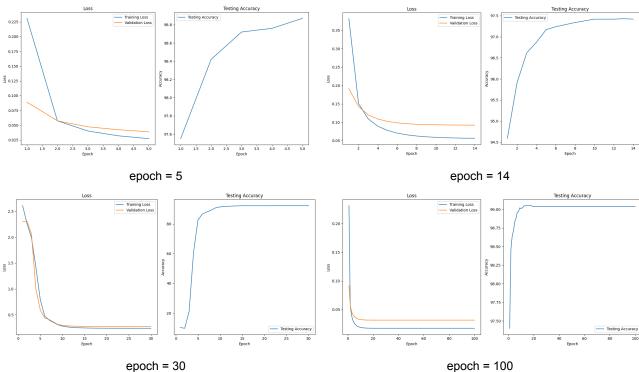
左圖是learning rate=1的結果,可以發現loss很大、且下降的速度也較慢,準確度不高。



這是learning rate=0.1的 結果,不論是loss的下降速 度、抑或準確度都有效提升 ,且得到了不錯的成績。

這是learning rate=0.001 的結果,發現loss顯著增加 了很多,且準確度也不高, 這個結果也跟之前作業的 實驗中得到的結論相似,也 就是learning rate太高或太 低都不好。

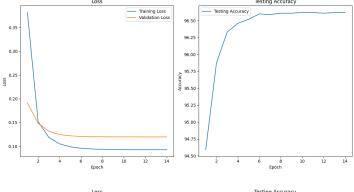
epoch變化:



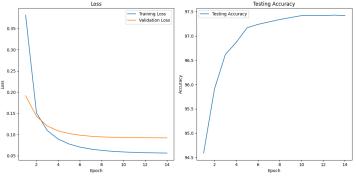
上面實驗是epoch = 5、14、30及100的結果,實驗下來發現只有在前14步左右會影響較多,超過15步以後就收斂得差不多了,並且當epoch設為100時會在第20步左右有準確度稍微下降的情況。因此在實驗結果中得出以下結論:

- 1. epoch如果太小,模型會來不及收斂到最好的解,導致訓練結果較差。
- 2. epoch如果太大, 會浪費計算資源、訓練時間會很久, 並且可能會過擬合。
- 3. 使用early stopping strategy可以防止過擬合導致的準確度下降。

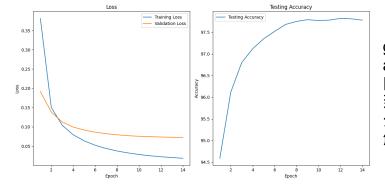
gamma變化:



gamma = 0.5, 收斂速度較快, 但 accuracy與其他兩個實驗相比不太好。 會有這個結果應該是因為模型在訓練 初期就快速接近局部最佳解, 並且在那 附近就停止探索, 導致沒辦法更充分尋 找全局的最佳解。



gamma = 0.7, 相較0.5的收斂速度慢一些, 但可以發現他的表現有提升, 證明了前述觀點。



gamma = 0.9, 收斂速度較慢, 但 accuracy最高。我認為會有這個結果是 因為模型需要更多的迭代來逐步收斂 到最佳解, 也因此讓模型能夠進行更充 分的探索, 有更大機會找到全局最佳 解。

這個實驗我用gamma = 0.5、0.7和0.9進行測試。0.9收斂速度較慢,但表現最好,但在第10~14個epoch時,accuracy發生兩次稍微下降再回升到原位的震盪,猜測應該是有一點過擬合的狀況。

而0.5則是收斂非常快速, training loss和val loss都大約在epoch=8時就收斂完了。

0.7同時具有快速收斂和優異表現的特性, 但因為他的最終結果還是沒有像0.9那麼好, 所以還是覺得0.9是最好的。

HW3.4

我設計了三層Fully connected layers來處理影像分類任務:

- 第一層是輸入層, 會接受一張28*28的影像, 輸出128個neuron。
- 第二層是隱藏層, 包含64個neuron。
- 第三層是輸出層, 會輸出10個類別數字的分類機率。

會選擇使用128和64個neuron而不是投影片中範例程式提供的512,是因為MNIST dataset的 圖片解析度很低,不需要用到太高的特徵維度,我使用的數量就足夠表達手寫數字的特徵了。

如果用太多的neuron反而可能會浪費計算資源、訓練時間變長,模型效能也不太會有顯著提升。甚至在進行實驗後發現,neuron設得太高反而分數還比較低。

在每一層之間, 我用ReLU作為激活函數, 加速收斂。在最終的輸出層沒有用激活函數是因為我們是分類任務, 直接對每個類別的得分計算Cross-entropy loss。

這種簡單的Fully connected layer NN足以讓訓練的準確度夠高,而且因為結構簡單,訓練過程會比較穩定,不容易出現過擬合的狀況。

而因為我用了訓練集、驗證集跟測試集的分割,也能夠確保模型能很好地泛化到沒見過的資料 上。

另外,我後來有嘗試使用early stopping strategy,讓模型訓練時間提前結束,避免後續過擬合導致accuracy降低的可能性。這個策略有成功讓test accuracy提升,但因為原本就已經99.04%了,所以並沒有提升非常多,只有升到99.05%。

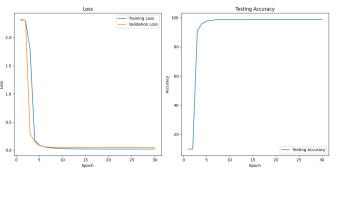
Bonus

CNN的結構有包含Convolution layers、Pooling layers和Fully connected layer, 相較NN的來得複雜, 但他在捕捉影像的局部特徵(手寫字元)的能力上比NN還要好。

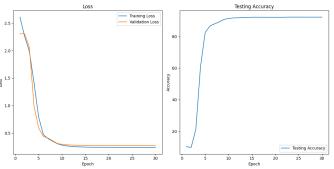
下面是我從訓練過程和結果總結出的優缺點:

	優點	缺點
NN	實作簡單	訓練速度較CNN慢、無法有效處理空 間結構特徵
CNN	計算效率較高、圖像處理表現優異	設計架構較複雜

下面為NN和CNN的實驗結果比較,由於其他次實驗也大多都是CNN表現較佳,因此這邊僅放其中一項實驗結果作展示。兩張圖表皆在超參數設定皆為epoch = 30, learning rate = 0.06的限制下運作,其餘超參數與範例程式預設的相同。



左圖是使用CNN的結果, 實驗結果的accuracy是98.75%, 而 training loss和val loss分別降到 0.0198和0.0464。



左圖是使用NN的結果, 實驗結果的accuracy是92.27%, 而 training loss和val loss則分別是0.2394和0.2726。

如上面實驗所示, CNN的表現明顯比NN的好。