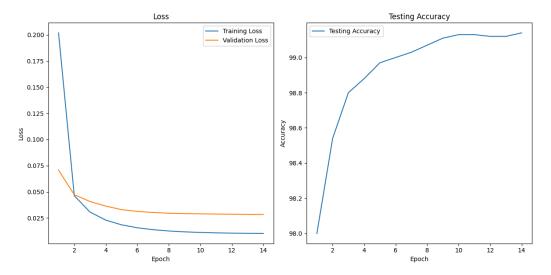
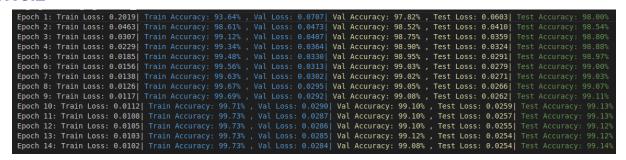
HW3.1



HW3.2



test accuracy = 99.14%

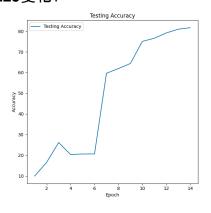
資料分割策略:

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。並且使用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。

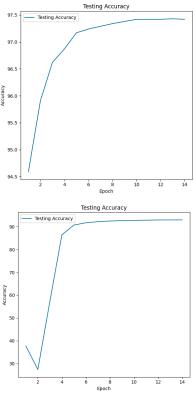
HW3.3

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

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。

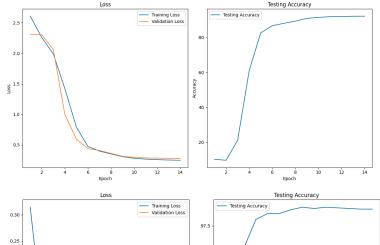
這是batch size = 128的結果,在前兩個epoch 從37%掉到28%,隨後逐漸上升,到第四個 epoch時準確度大約86%,並且最終在90%左右收斂,準確度相較batch size = 32的低。

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:

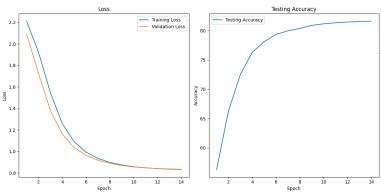
0.10



97.0

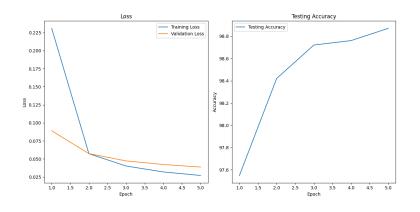
左圖是learning rate=1的結果 ,可以發現loss很大、且下降的 速度也較慢,準確度不高。

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。

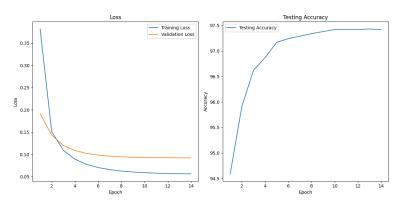


這是learning rate=0.001的結果,發現loss顯著增加了很多, 且準確度也不高,猜測可能是 因為梯度消失導致的狀況。

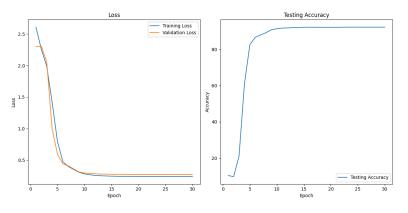
epoch變化:



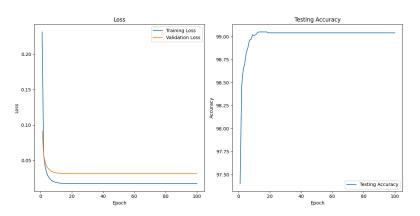
epoch = 5



epoch = 14



epoch = 30



epoch = 100

我用epoch = 5、14、30及100進行測試,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。

gamma變化:

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,猜測如果再設得更大就會發生過擬合的狀況。

而0.5則是收斂非常快速, training loss和validation 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而非範例程式的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。

在每一層之間,我用ReLU作為激活函數,避免梯度消失、並且加速收斂。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。

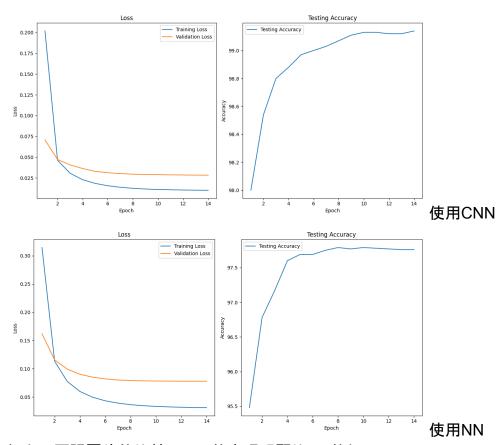
這種簡單的Fully connected layer NN足以讓訓練的準確度很高,而且因為結構簡單,訓練過程會比較穩定,不容易出現過擬合的狀況。

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。

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。所以由訓練過程和結果總結出優缺點各自如下:

	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



如上面兩張圖片的比較, CNN的表現明顯比NN的好。