

گزارش تمرین دوم یادگیری عمیق

زهرا ختن لو ۹۸۲۴۳۰۹۲

بخش اول: سوالات

۱. مزایای استفاده از CNN در تسک های پردازش تصویر چیست؟

CNN ها در کاهش تعداد پارامترها بدون از دست دادن کیفیت مدل بسیار موثر هستند. تصاویر دارای ابعاد زیادی هستند (زیرا هر پیکسل به عنوان یک ویژگی در نظر گرفته می شود) که با توانایی های CNN در کاهش ابعاد با تعداد زیادی از پارامترهای یک تصویر مطابقت دارد. این کاهش ابعاد تصویر در لایه های کانولوشن که سعی در استخراج ویژگی های تصویر با استفاده از فیلتر ها دارد، محقق می شود. همچنین، CNN ها برای شناسایی لبه های اجسام در هر تصویر آموزش داده می شوند.

۲. آنچه در فرآیند Normalization Batch رخ می دهد را به صورت مختصر توضیح دهید و مزایای استفاده از آن در شبکه های عصبی عمیق را نیز بیان نمایید.

ا ابتدا میانگین μ و واریانس σ^2 مقادیر فعال سازی batch ها را با استفاده از عبارات زیر محاسبه μ کند.

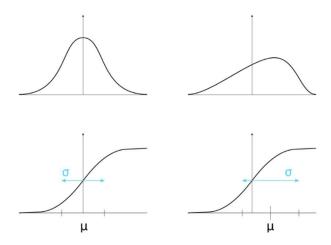
(1)
$$\mu = \frac{1}{n} \sum_{i} Z^{(i)}$$
 (2) $\sigma^2 = \frac{1}{n} \sum_{i} (Z^{(i)} - \mu)^2$

سپس بردار فعال سازی $Z^{(i)}$ را به صورت زیر normalize می کند. به این ترتیب، خروجی هر نورون از توزیع نرمال استاندارد در سراسر batch پیروی می کند. (ε ثابتی است که برای اثبات عددی استفاده می شود)

(3)
$$Z_{norm}^{(i)} = \frac{Z^{(i)} - \mu}{\sqrt{\sigma^2 - \epsilon}}$$

در نهایت خروجی لایه $\hat{Z}(i)$ را با اعمال یک تبدیل خطی و به کمک رو پارامتر قابل آموزش γ و $\hat{Z}(i)$ به شکل فرمول $\hat{Z}(i)$ محاسبه می کند. چنین مرحله ای به مدل اجازه می دهد تا با تنظیم آن دو پارامتر، توزیع بهینه را برای هر لایه پنهان انتخاب کند:

- دهد تا انحراف معیار را تنظیم کنید. γ اجازه می دهد تا انحراف معیار
- امکان تنظیم سوگیری، تغییر منحنی در سمت راست یا چپ را فراهم می کند. eta



در هر iteration ، شبکه میانگین μ و انحراف معیار σ مربوط به دسته فعلی را محاسبه می کند. سپس با استفاده از میانگین متحرک نمایی γ (EMA) و β را از طریق شیب نزول آموزش می دهد.

مزایای استفاده از batch normalization:

این نرمالسازی به دلیل اینکه ورودی ها را در یک لایه برای هر دسته استاندارد می کند باعث تثبیت فرآیند یادگیری و کاهش چشمگیر تعداد دوره های آموزشی مورد نیاز برای آموزش شبکه های عمیق می شود، و در نتیجه باعث افزایش سرعت یادگیری شبکه می شود.

۳. توضیح دهید چرا Learning Residual از محوشدگی گرادیان (Gradient Vanishing) جلوگیری میکند.

ResNets به شبکه های عصبی اطلاق می شود که skip connection ها بخشی از معماری شبکه هستند. این اتصالات به اطلاعات گرادیان اجازه می دهد از لایه ها عبور کند، با ایجاد این اتصال، اطلاعات خروجی لایه قبلی به خروجی لایه عمیق تر اضافه می شود. این اجازه می دهد تا اطلاعات قسمت های قبلی شبکه به بخش های عمیق تر شبکه منتقل شود و به حفظ انتشار سیگنال حتی در شبکه های عمیق تر کمک کند.

توجه داشته باشید که ResNet ها مجموعه ای از شبکه های نسبتا کم عمق هستند و مشکل محو شدگی گرادیان را با حفظ جریان گرادیان در کل عمق شبکه حل نمی کنند - بلکه آنها به سادگی با ساخت مجموعه هایی از بسیاری از شبکه های کوتاه با هم از مشکل جلوگیری می کنند.

بخش دوم: ییاده سازی

در این بخش بعد از پیاده سازی شبکه با بعد ثابت ۳ برای کرنل و مقادیر مختلف برای number of filter در این بخش بعد از پیاده سازی شبکه با بعد ثابت ۳ برای کردیم و نتایج در نوت بوک ها به شکل زیر حاصل شده است.

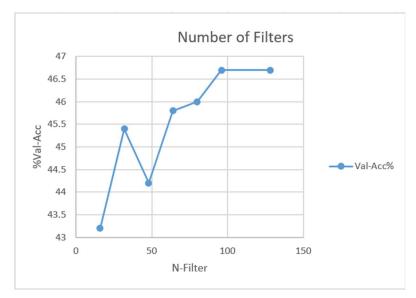
```
NF = 16
Epoch [30/30], Loss: 1.6004, Time (s): 457
Epoch [30/30], Val Loss: 1.5906, Val Acc: 43.2%, Time(s): 459
NF = 32
Epoch [30/30], Loss: 1.5026, Time (s): 644
Epoch [30/30], Val Loss: 1.5095, Val Acc: 45.2%, Time(s): 646
NF = 48
Epoch [30/30], Loss: 1.4513, Time (s): 836
Epoch [30/30], Val Loss: 1.5207, Val Acc: 44.0%, Time(s): 838
NF = 64
Epoch [30/30], Loss: 1.4169, Time (s): 1068
Epoch [30/30], Val Loss: 1.5019, Val Acc: 45.4%, Time(s): 1071
NF = 80
Epoch [30/30], Loss: 1.3794, Time (s): 1284
Epoch [30/30], Val Loss: 1.5415, Val Acc: 44.3%, Time(s): 1288
NF = 96
Epoch [30/30], Loss: 1.3514, Time (s): 1661
Epoch [30/30], Val Loss: 1.4845, Val Acc: 46.0%, Time(s): 1665
```

NF = 128

Epoch [30/30], Loss: 1.3359, Time (s): 2373 Epoch [30/30], Val Loss: 1.5095, Val Acc: 45.3%, Time(s): 2379

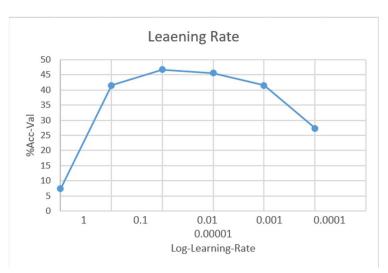
با توجه به نتایج نموداری به شرح زیر بدست می آید که همانطور که مشخص است با کرنل ثابت، با افزایش NF مقدار ۱۹۶ برای NF مناسب به نظر می رسد. بنابراین مقدار ۹۶ برای NF مناسب به نظر می رسد.

N-Filter	Val-Acc%	
16	43.2	
32	45.4	
48	44.2	
64	45.8	
80	46	
96	46.7	
128	46.7	



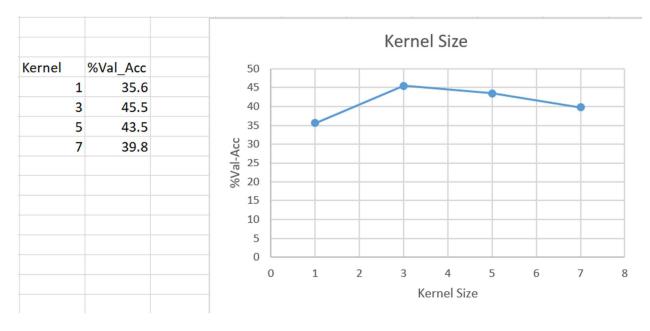
به طور مشابه برای مقادیر مختلف learning rate هم خروجی می گیریم که نتایج به در نوت بوک های LR پیوست شده و به شرح نمودار زیر است.

LR		Learn-Rate	%Val-Acc
	0	1	7.4
	1	0.1	41.5
	2	0.01	46.7
3	0.001	45.5	
	4	0.0001	41.5
	5	0.00001	27.3

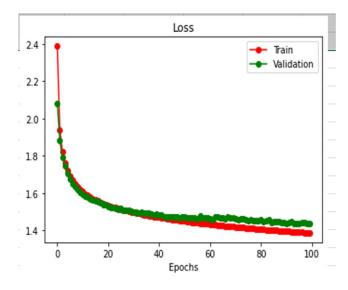


همانطور که در تصاویر مشخص است با کاهش نرخ یادگیری تا مقادیر ۰۰۰۱ خروجی نیز بهتر شده و مقدار acc افزایش یافته است اما بعد از این مقدار نتایج نزولی شده در نتیجه یک مقدار اپتیممی را باید برای نرخ یادگیری در نظر گرفت.

همچنین به طور مشابه مقادیر مختلف را نیز برای کرنل تست می کنیم و بازنمایی آن به شکل زیر است.

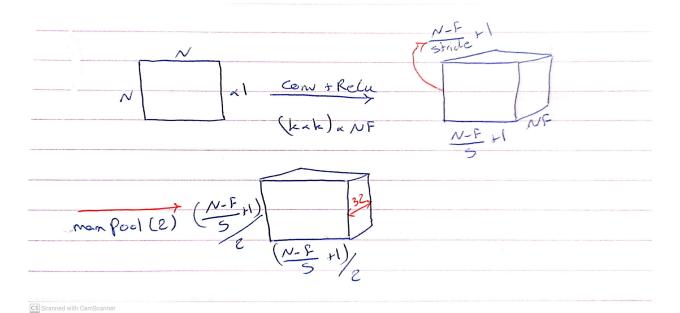


همانطور که مشخص است مقدار ۳ برای کرنل حالت بهینه را دارد.

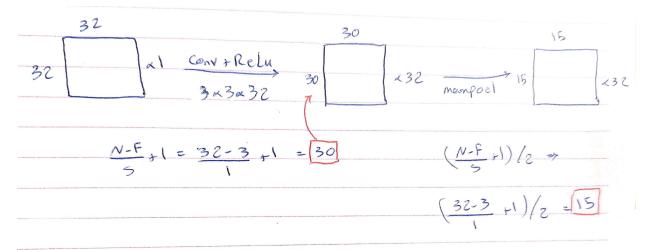


همچنین طبق نمودار زیر مشخص است که با افزایش تعداد ایپاک ها مقدار تابع loss کاهش یافته است.

برای محاسبه feature map به روش زیر عمل می شود.



بنابراین با توجه به مقادیر لایه مشخص شده feature map را در آن لایه به شکل زیر محاسبه می کنیم.



CS Scanned with CamScanner

نتایج بدست آمده بعد از آموزش شبکه base model:

همانطور که در خروجی های موجود در نوت بوک مشخص است نتایج این مدل در ۳۰ ایپاک به شکل زیر بدست آمده است.

```
Eginning training ...

Epoch [1/30], Loss: 2.4039, Time (s): 19

Epoch [1/30], Vol Loss: 2.2082, Val Acc: 30.5%, Time(s): 21

Epoch [2/30], Loss: 1.9507, Time (s): 40

Epoch [2/30], Loss: 1.9507, Time (s): 40

Epoch [2/30], Loss: 1.9507, Time (s): 40

Epoch [2/30], Val Loss: 1.7819, Val Acc: 35.4%, Time(s): 42

Epoch [2/30], Val Loss: 1.7819, Val Acc: 38.2%, Time(s): 63

Epoch [4/30], Loss: 1.7519, Val Acc: 38.2%, Time(s): 63

Epoch [4/30], Val Loss: 1.7519, Val Acc: 39.8%, Time(s): 84

Epoch [5/30], Val Loss: 1.7267, Val Acc: 39.8%, Time(s): 84

Epoch [5/30], Val Loss: 1.6899, Val Acc: 40.6%, Time(s): 105

Epoch [6/30], Val Loss: 1.6696, Val Acc: 41.1%, Time(s): 126

Epoch [6/30], Val Loss: 1.6696, Val Acc: 41.1%, Time(s): 126

Epoch [7/30], Val Loss: 1.6509, Val Acc: 41.6%, Time(s): 147

Epoch [8/30], Val Loss: 1.6509, Val Acc: 41.6%, Time(s): 147

Epoch [8/30], Val Loss: 1.6519, Time (s): 168

Epoch [9/30], Val Loss: 1.6639, Time (s): 168

Epoch [9/30], Val Loss: 1.6639, Time (s): 188

Epoch [10/30], Val Loss: 1.6619, Time (s): 209

Epoch [10/30], Val Loss: 1.6319, Time (s): 209

Epoch [10/30], Val Loss: 1.6319, Time (s): 209

Epoch [10/30], Val Loss: 1.6319, Time (s): 229

Epoch [10/30], Val Loss: 1.6319, Time (s): 229

Epoch [10/30], Val Loss: 1.5916, Val Acc: 42.6%, Time(s): 229

Epoch [10/30], Val Loss: 1.5917, Val Acc: 42.6%, Time(s): 229

Epoch [10/30], Val Loss: 1.5918, Time (s): 231

Epoch [10/30], Val Loss: 1.5926, Val Acc: 43.6%, Time(s): 229

Epoch [10/30], Val Loss: 1.5939, Time (s): 233

Epoch [10/30], Val Loss: 1.5939, Time (s): 333

Epoch [10/30], Val Loss: 1.5939, Time (s): 339

Epoch [10/30], Val Loss: 1.5939, Val Acc: 43.6%, Time(s): 335

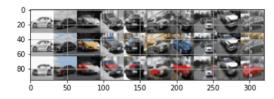
Epoch [10/30], Val Loss: 1.5949, Val Acc: 44.2%, Time(s): 337

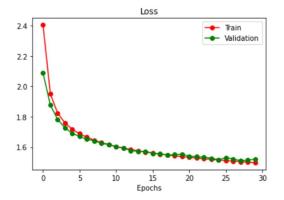
Epoch [10/30], Val Loss: 1.5949, Val Acc: 44.2%, Time(s): 399

Epoch [10/30], Val Loss: 1.5949, Val Acc: 44.4%, Time(s): 548

Epoch [20/30], Val Loss:
```

که خروجی آن در تصویر زیر و روند تغییر تابع loss در نمودار زیر بازنمایی شده است.

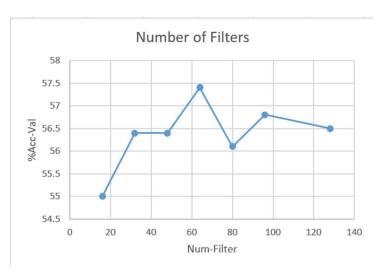




پیاده سازی شبکه U-net

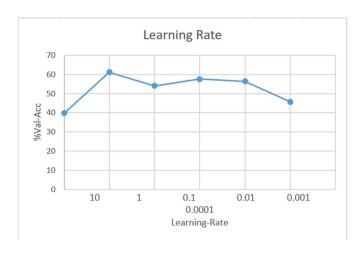
در این حالت مانند شبکه قبل نتایج را برای مقادیر مختلف learning rate, number of filter و kernel بدست آورده ایم که به شرح نمودار های زیر است:

N-Filter	Val-Acc%	
16	55	
32	56.4	
48	56.4	
64	57.4	
80	56.1	
96	56.8	
128	56.5	

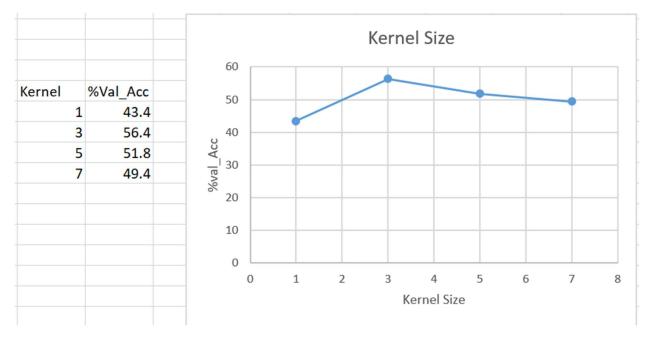


بنا براین مقدار ۶۴ برای number of filter در این شبکه مناسب به نظر می رسد.

LR		Learn-Rate	%Val-Acc
	0	10	39.8
	1	1	61.2
	2	0.1	54
	3	0.01	57.6
	4	0.001	56.4
	5	0.0001	45.7



مقدار ۱ برای نرخ یادگیری خروجی بهتری داشته.



در این شبکه نیز مقدار ۳ برای کرنل بهینه ترین حالت بوده است.

برای مقایسه نتایج این شبکه با شبکه قبل داریم:

basemodel Epoch [30/30], Loss: 1.4972, Time (s): 633
Epoch [30/30], Val Loss: 1.5197, Val Acc: 44.7%, Time(s): 635

U-net Epoch [30/30], Loss: 1.2096, Time (s): 692
Epoch [30/30], Val Loss: 1.2101, Val Acc: 56.4%, Time(s): 694

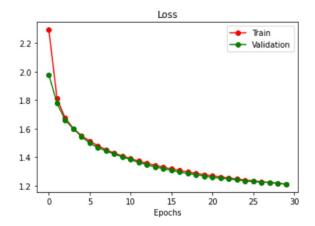
همانطور که مشخص است در ایپاک های آخر یادگیری این دو شبکه درصد accuracy به میزان قابل توجهی افزایش یافته که نشان می دهد skip connection های بین لایه ام و لایه اول، لایه (۱)ام و لایه دوم، و... اثرگذاری قابل توجهی روی عملکرد شبکه داشته است همچنین این اثرگذاری را می توان در توابع loss دو شبکه مشاهده کرد.

24 Train Walidation

18
16
0 5 10 15 20 25 30

شبکه اولیه base model

شىكە U-net



پیاده سازی بخش residual block

دراین بخش در هر لایه از یک مسیری استفاده شده است که علاوه بر اینکه هر لایه ورودی خود را پس انجام یک سری عملیات از لایه قبل می گیرد بایدد ورودی های لایه قبل نیز بدون آن تغییرات به ورودی لایه بعد اضافه شود که با افزایش پارامتر ها باعث می شود که خروجی مناسب تری در این شبکه حاصل شود.

U-net Epoch [30/30], Loss: 1.2096, Time (s): 692 Epoch [30/30], Val Loss: 1.2101, Val Acc: 56.4%, Time(s): 694

residual Epoch [25/25], Loss: 0.9064, Time (s): 4349 block Epoch [25/25], Val Loss: 0.8474, Val Acc: 70.5%, Time(s): 4359

همانطور که مشخص چنین معماری باعث افزایش قابل توجه مقدار accuracy شده است.

همچنین مقدار تابع loss نیز به نسبت شبکه های قبل در ایباک های آخر کاهش داشته است.

