此次作業是使用 CNN 的 model 去跑 cifar10 的資料集,Keras 本身就內建提供了 cifar10 的訓練資料集,所以 import 後再透過 load_data()下載資料集後,就可使用。

```
import keras
from keras.datasets import cifar10
```

(x_train, y_train), (x_test, y_test) = cifar10.load_data()

cifar10 的 train data 有 50000 筆,每筆資料為 32x32 的大小,且為 RGB 三 原色的彩色圖片,它的 test data 有 10000 筆,每筆資料也是 32x32 的大小,也 是 RGB 三原色的彩色圖片。

將資料集載入後,要對圖片進行預先的處理, cifar 的圖片每筆本身都是三維陣列, CNN 輸入層要求每筆資料都是三維陣列, 所以不用進行轉換; 但因為是彩色圖片, 我們要轉換成黑白以提高訓練模型準確率, 故會做/255, 因為RGB 的顏色數值為 0~255, 黑白圖片的顏色數值為 0~1。

```
x_train = x_train/255
x_test = x_test/255
```

再來要建立 Convolutional Neural Network 的模型,在一開始會先載入所需的相關套件,接著建立 Sequential 順序模組。

```
from keras.models import Sequential from keras.layers import Dense, Dropout, Flatten from keras.layers import Conv2D, MaxPooling2D, Activation
```

我建立的模型是先加入兩層輸入層與卷積層,filter 設為 64,filter 的大小設為 3x3 去做特徵的比對,激活函數使用 relu;再來加入一層池化層以 2x2 進行縮減取樣,圖片的大小就會變為原本的四分之一;接著加入一層 Dropout,其中的隨機 25% Neural 進行隱藏以避免 overfitting;之後我將上述過程中的filter 大小改為 128 後再重複兩次。

```
#model
model = Sequential()
model.add(Conv2D(64, (3, 3), border_mode='same', activation='relu', input_shape=(32, 32, 3)))
model.add(Conv2D(64, (3, 3), border_mode='same', activation='relu', input_shape=(32, 32, 3)))
model.add(MaxPooling2D(pool_size=(2,2)))
model.add(Conv2D(64, (3, 3), activation='relu'))
model.add(Conv2D(128, (3, 3), border_mode='same', activation='relu', input_shape=(32, 32, 3)))
model.add(Conv2D(128, (3, 3), border_mode='same', activation='relu', input_shape=(32, 32, 3)))
model.add(MaxPooling2D(pool_size=(2,2)))
model.add(Conv2D(128, (3, 3), border_mode='same', activation='relu', input_shape=(32, 32, 3)))
model.add(Conv2D(128, (3, 3), border_mode='same', activation='relu', input_shape=(32, 32, 3)))
model.add(Conv2D(128, (3, 3), border_mode='same', activation='relu', input_shape=(32, 32, 3)))
model.add(MaxPooling2D(pool_size=(2,2)))
model.add(Dropout(0.25))
```

接著模型加入平坦層,將多維度的陣列拉平轉換成一維陣列;再來加入隱藏層,有 1024 個神經元,激活函數使用 relu;最後加入輸出層,因為 class 只有 10 種(airplane、automobile、bird、cat、deer、dog、frog、horse、ship、truck),所以只有 10 個神經元,激活函數使用 softmax,至此模型建立完畢。

```
model.add(Flatten())
model.add(Dense(1024, activation='relu'))
model.add(Dropout(0.25))
model.add(Dense(num_classes, activation='softmax'))
print[model.summary()]
```

建立完模型後就要利用模型進行訓練,首先設定模型的訓練方式,設定 Loss 損失函數為 categorical_crossentropy,Optimizer 最佳化方法為 adam, Model 評估準確率方法為 accuracy;再來開始訓練,我的訓練次數設定 10 次,訓練時每批次有 128 筆,設定有 10000 筆作為驗證資料,最後會將 test data 的 準確率印出。

在這次作業中最主要的目標就是想辦法提升準確率,所以在建立模型時,一直在試到底需要多少層,然後要如何做參數的設定,才能將準確率提高,一開始我以助教的程式碼來進行訓練,發現準確率大概五成多一些,於是我開始進行一些修改,首先是多加幾層卷積與池化層去跑,發現準確率能提升到七成後,開始對參數進行調整,如將 filter 的數目增加(32、64、128 都有試過)、將optimizer 改成 adam……等,再試了多種組合與幾次的參數調整之後,下圖是此次作業訓練出來 test accuracy 最高的 model,test accuracy 為 81.05%左右。

模型

ayer (type)	Output Shape	Param #			
onv2d_1 (Conv2D)	(None, 32, 32, 64)	1792			
onv2d_2 (Conv2D)	(None, 32, 32, 64)	36928			
ax_pooling2d_1 (MaxPooling2	(None, 16, 16, 64)	0			
ropout_1 (Dropout)	(None, 16, 16, 64)	0			
onv2d_3 (Conv2D)	(None, 16, 16, 128)	73856			
onv2d_4 (Conv2D)	(None, 16, 16, 128)	147584			
ax_pooling2d_2 (MaxPooling2	(None, 8, 8, 128)	0			
ropout_2 (Dropout)	(None, 8, 8, 128)				
onv2d_5 (Conv2D)	(None, 8, 8, 128)	147584			
onv2d_6 (Conv2D)	(None, 8, 8, 128)	147584			
ax_pooling2d_3 (MaxPooling2	(None, 4, 4, 128)				
ropout_3 (Dropout)	(None, 4, 4, 128)	0			
latten_l (Flatten)	(None, 2048)	0			
ense_1 (Dense)	(None, 1024)	2098176			
ropout_4 (Dropout)	(None, 1024)	0			
ense_2 (Dense)	(None, 10)	10250			

準確率截圖

```
| Anaconda Prompt (Anaconda3) - conda install tensorflow - condact - con
```