# **VGG**

VGGNet由牛津大学计算机视觉组合和Google DeepMind公司研究员一起研发的**深度卷积神经网络**。它通过反复的堆叠**3\*3的小型卷积核**和**2\*2的最大池化层**,成功的构建了16~19层深的卷积神经网络。VGGNet获得了ILSVRC 2014年比赛的亚军和定位项目的冠军。目前为止,VGGNet依然被用来**提取图像的特征**。

## 与AlexNet的区别

VGG与AlexNet在整体结构上相似,都是五个卷积层加上三个全连接层,但是他们在细节上有许多不同点。

- VGG包含140M个可训练参数,AlexNet只有50M个,所以VGG很占内存。
- VGG的每个卷积层都是由多个卷积层构成的,可以称之为**卷积块**,而AlexNet的卷积层就是单个的。
- VGG从始至终使用的都是3\*3的卷积核,而AlexNet并不是。
- VGG的最大池化层是**2\*2的且步长为2**,不是重叠层,而AlexNet的最大池化层是3\*3的且步长为2,是重叠层。
- VGG的每个卷积块后都会跟上一个最大池化层,而AlexNet只有第一个和第二个和第五个卷积层后面跟最大池化层。
- VGG抛弃了AlexNet中的LRN,因为LRN会**降低学习速度**并且还没有明显的效果,AlexNet中只有第一层和第二层使用LRN。
- 相比于AlexNet, VGG的网络模型更加清晰规范。

## 整体架构

A         A-LRN         B         C         D         E           11 weight layers         11 weight layers         13 weight layers         16 weight layers         19 weight layers           input (224 × 224 RGB image)           conv3-64         conv3-64         conv3-64         conv3-64         conv3-64         conv3-64	eight ers		
	ers		
input (224 × 224 RGB image)			
conv3-64	2 (4		
	5-64		
LRN conv3-64 conv3-64 conv3-64 conv3	3-64		
maxpool			
conv3-128   conv3-128   conv3-128   conv3-128   conv3-128   conv3-	-128		
conv3-128   conv3-128   conv3-128   conv3	-128		
maxpool			
conv3-256   conv3-	-256		
conv3-256   conv3-256   conv3-256   conv3-256   conv3-256   conv3			
conv3	-256		
maxpool			
conv3-512   conv3-512   conv3-512   conv3-512   conv3			
conv3-512   conv3-512   conv3-512   conv3-512   conv3-512   conv3			
conv3	-512		
maxpool			
conv3-512   conv3-512   conv3-512   conv3-512   conv3-512   conv3			
conv3-512   conv3-512   conv3-512   conv3-512   conv3-512   conv3	_		
conv3	-512		
maxpool			
FC-4096			
FC-4096			
FC-1000			
soft-max			

由此可见,VGG有多种架构,其中网络D是VGG-16,E是VGG-19。并且通道数都是从**64成倍递增至256**。

## 3\*3卷积核

VGG从始至终用的都是3\*3卷积核,并用很容易知道连续2个3\*3卷积核构成的卷积块相当于5\*5的卷积核,连续3个3\*3的卷积核构成的卷积块相当于7\*7的卷积核。那为什么VGG不用单个的5\*5或7\*7卷积核呢?论文中解释的原因有:

- 1. 采用3个而不是1个非线性校正层,使决策函数具有更强的分辨力。
- 2. **减少参数的数量**,假设输入输出都是C通道,那么3个3\*3卷积核总共的参数为3\*(3\*3\*C)=27C个,而1个7\*7的卷积核有7\*7\*C=49C个参数,**多了81%的参数数量**,这可以看作是对7\*7的卷积核进行了**正则化**。

### 1\*1卷积核

我们在网络C中可以看见第三四五个卷积块**最后跟了1个1\*1的卷积核**,它是在**不影响卷积层感受野**的情况下增加**决策函数非线性**的方法。

### 初始化

首先训练相对较浅的网络A,用**随机初始化**训练。然后训练后面更深的网络时,用网络A的前四个卷积层和最后三个全连接层初始化,中间的层使用随机初始化。随机初始化在 $N(0,10^{-2})$ 中取样,偏差全部初始化为0。

## 超参数

VGG的超参数设置和AlexNet大体相似。

- mini-batch=256,动量=0.9
- 权重衰减=5 \* 10<sup>-4</sup>, Dropout参数为0.5。
- 学习速率初始化为 $10^{-2}$ ,当验证集的准确性停止提高时降低10倍。
- epochs=74.

### 代码实现

```
import tensorflow as tf
 1
 2
     def vgg block(filters,channels):
 4
       vb = tf.keras.Sequential()
 5
       for in range(filters):
 6
          vb.add(tf.keras.layers.Conv2D(channels,(3,3),padding='same',activation='relu'))
 7
       vb.add(tf.keras.layers.MaxPool2D(2,2))
 8
       return vb
9
10
     def vgg(conv arch):
       net = tf.keras.Sequential()
11
12
       for (filters,channels) in conv_arch:
13
          net.add(vgg block(filters,channels))
14
       net.add(tf.keras.Sequential([
15
          tf.keras.layers.Flatten(),
16
          tf.keras.layers.Dense(4096,activation='relu'),
17
          tf.keras.layers.Dropout(0.5),
          tf.keras.layers.Dense(4096,activation='relu'),
18
19
          tf.keras.layers.Dropout(0.5),
20
          tf.keras.layers.Dense(1000,activation='softmax')
21
       ]))
22
       return net
23
     #VGG-19
24
25
     conv_arch = ((2,64),(2,128),(4,256),(4,512),(4,512))
26
27
    net = vgg(conv_arch)
```

### 模型参数

Model: "sequential\_7"

Layer (type)	Output Shape	Param #
sequential_8 (Sequential)	(1, 112, 112, 64)	38720
sequential_9 (Sequential)	(1, 56, 56, 128)	221440
sequential_10 (Sequential)	(1, 28, 28, 256)	2065408
sequential_11 (Sequential)	(1, 14, 14, 512)	8259584
sequential_12 (Sequential)	(1, 7, 7, 512)	9439232
sequential_13 (Sequential)	(1, 1000)	123642856

Total params: 143,667,240 Trainable params: 143,667,240

Non-trainable params: 0

# 备注

我的代码只是实现了VGG大体的架构,对于权重初始化是tensorflow中默认的方式,并不是原论文中的方式。