
运用BP神经网络实现性别检测（工作报告）

标签: OpenCV BP神经网络 人脸识别 性别识别 python

OpenCV Freebreeze

运用BP神经网络实现性别检测（工作报告）

1. 兴趣的起源

2. 准备工作

anaconda

pycharm

OpenCV

3. 简单的尝试

3.1 人脸检测

3.2 在视频中检测人脸

4. 进阶应用

4.1 BP神经网络

4.2 核心函数学习

4.3 数据的获得和处理

4.4 工作流程

4.5 结果演示

5. 总结

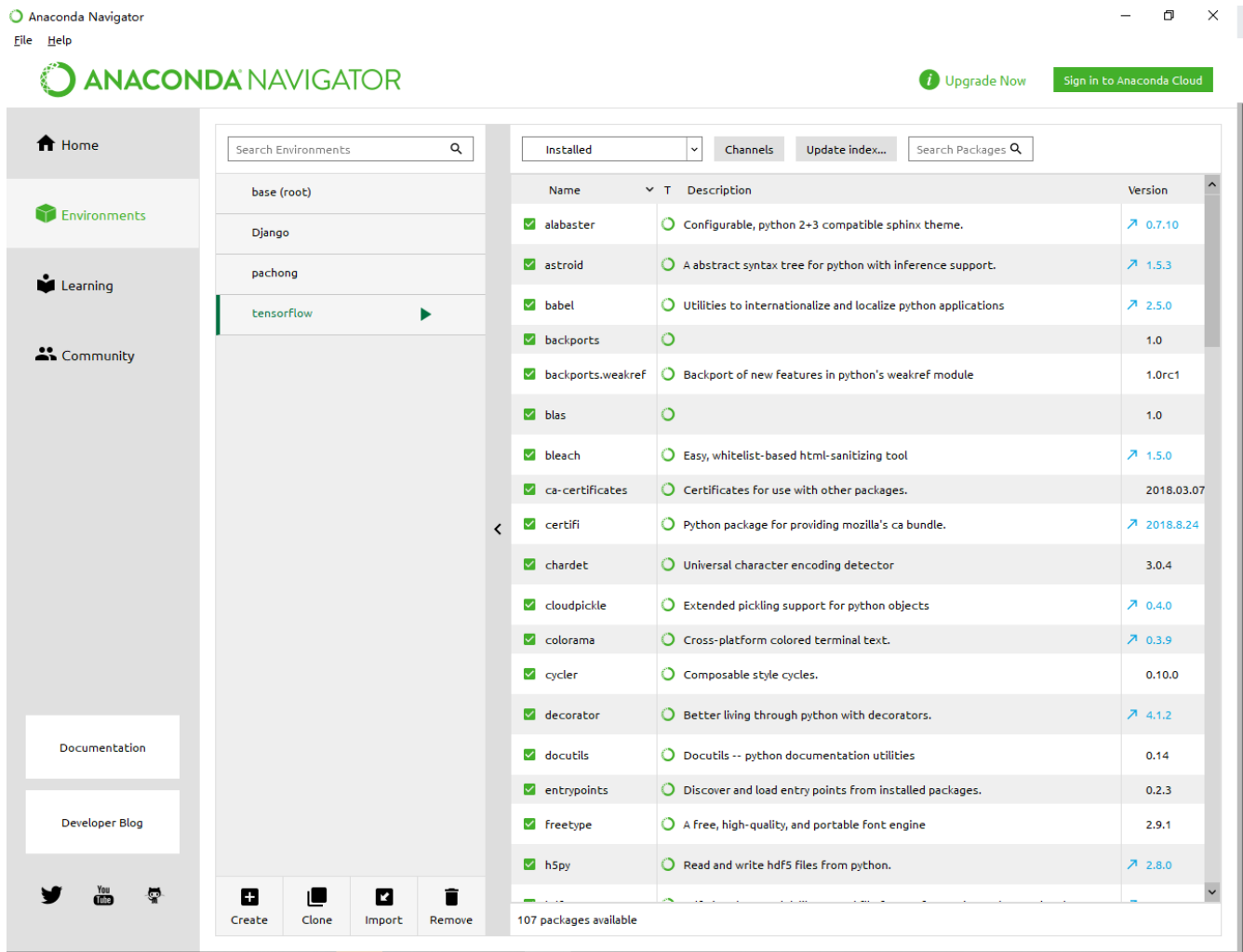
1. 兴趣的起源

之前去超市的时候，发现大润发里面有一个显示屏，人走过去的时候就会检测人脸，并对性别和年龄做出判断。我对此十分感兴趣，在上了机器学习这门课后，听老师说实现人脸识别不是一件困难的事情，这就激发了我自己动手实现人脸识别和性别识别的梦想。

2. 准备工作

由于完全是一个小白进行开发，中间走了很多弯路，所以在这里重新梳理了一下所用到的工具，并对其用法进行一个简要的介绍。

[anaconda](#)

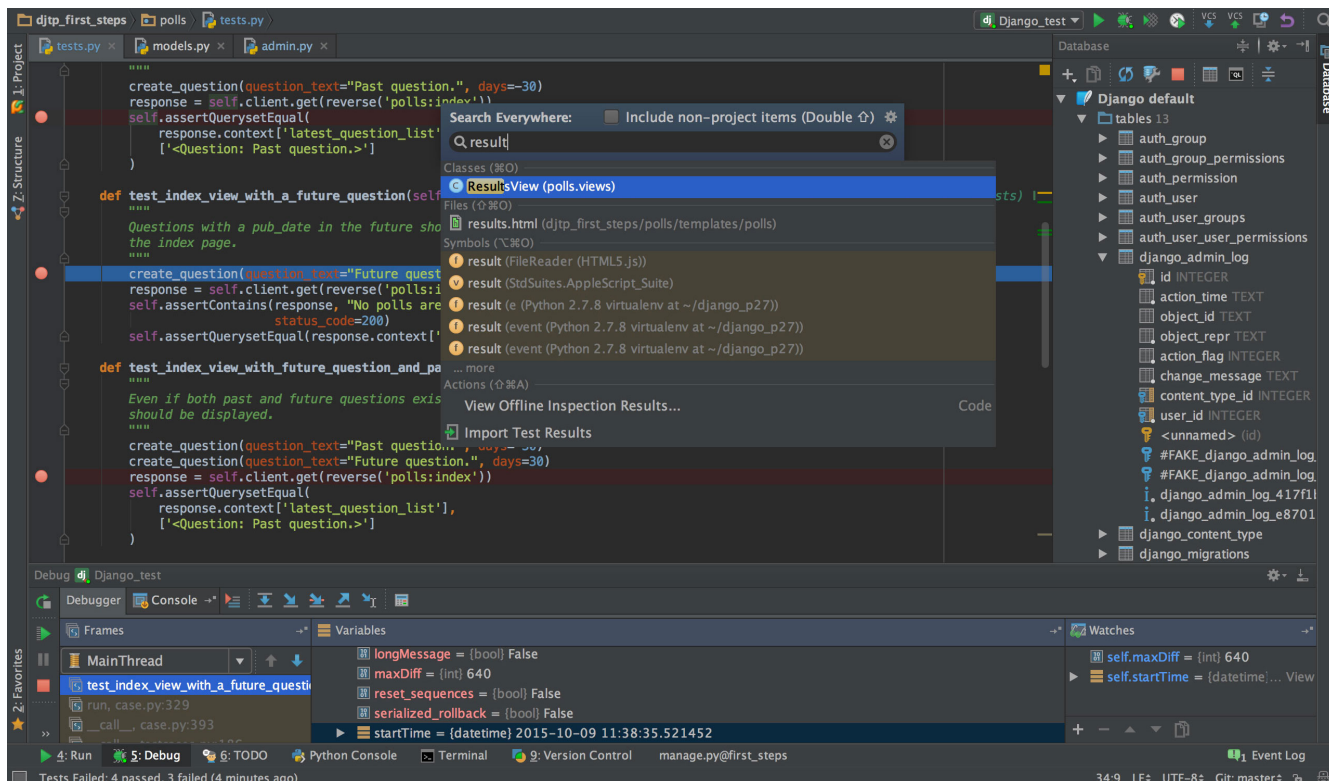


anaconda界面

anaconda是一个专业的python管理器。之前我直接在官网安装python，使用pip进行管理，到后面发现很多包pip根本安装不了。anaconda的优点在于：

1. anaconda提供了界面化的设置。能够十分方便的下载和删除应用包。还能很容易的查看已安装的包和能安装的包。
2. anaconda能够十分方便地对Python环境进行设置。能够很快地独立创建一个新环境，十分方便管理。

pycharm



pycharm应用界面

pycharm是一个python编程的IDE，[安装](#)十分便捷。同时里面也[支持anaconda环境](#)。

OpenCV

OpenCV是一个基于BSD许可（开源）发行的跨平台计算机视觉库，可以运行在Linux、Windows、Android和Mac OS操作系统上。它轻量级而且高效——由一系列 C 函数和少量 C++ 类构成，同时提供了Python、Ruby、MATLAB等语言的接口，实现了图像处理 and 计算机视觉方面的很多通用算法。我们可以使用OpenCV的python接口，在anaconda里面可以搜索opencv安装相应的包。

The screenshot shows the Anaconda Navigator application. On the left is a sidebar with navigation options: Home, Environments, Learning, and Community. Below these are links to Documentation and Developer Blog, and social media icons for Twitter, YouTube, and GitHub. The main panel is titled 'Search Environments' and has a search bar containing 'opencv'. Below the search bar, there's a list of environments: 'base (root)' and 'picture'. To the right of the search bar, there's a filter dropdown set to 'Installed', and buttons for 'Channels', 'Update index...', and 'opencv'. Below these, there's a table with columns 'Name', 'Description', and 'Version'. The table lists two packages: 'libopencv' and 'py-opencv', both with version '3.4.2'. At the bottom of the main panel, there's a status bar that says '2 packages available matching "opencv"'. At the bottom of the sidebar, there are buttons for 'Create', 'Clone', 'Import', and 'Remove'.

Name	Description	Version
libopencv	Computer vision and machine learning software library.	3.4.2
py-opencv	Computer vision and machine learning software library.	3.4.2

anaconda下搜索opencv

3. 简单的尝试

在下载好python编辑器并且配置好环境之后，我们就可以开始大胆尝试了。所有的源码都在我[GitHub仓库](#)中

3.1 人脸检测

第一步我们需要检测出人脸，这里我们利用opencv自带的分类器识别人脸，并画出框框显示人脸区域。先展示代码然后再进行说明。

```
import cv2

filename = 'C:/Users/zhao1/Desktop/show/test/example/1.jpg'
casvade_face_name='C:/Users/zhao1/Desktop/show/test/cascades/haarcascade_frontalface_default.xml'

def detect(filename) :
    face_cascade=cv2.CascadeClassifier(casvade_face_name)
    img=cv2.imread(filename)
    gray=cv2.cvtColor(img,cv2.COLOR_BGR2GRAY)

    faces=face_cascade.detectMultiScale(gray,1.5,3)

    for (x,y,w,h) in faces:
        img = cv2.rectangle(img,(x,y),(x+w,y+h),(255,0,0),2)
    cv2.namedWindow('find')
    cv2.imshow('face',img)
    cv2.imwrite('C:/Users/zhao1/Desktop/show/test/人脸.jpg ',img)
    cv2.waitKey(0)
```

```
detect(filename)
```

```
import cv2
```

这句话是导入opencv应用包，我们需要确定自己的环境中已经下载并安装了opencv.

```
filename = 'C:/Users/zhao1/Desktop/show/test/example/1.jpg'
casvade_face_name='C:/Users/zhao1/Desktop/show/test/cascades/haarcascade_frontalface_default.xml'
```

filename是要检测的照片路径，casvade_face_name是人脸分类器的绝对路径。这里我使用的是绝对路径，如果想要工程的可移植性更好的话最好用相对路径。

注意：在python中，路径要小心反斜杠产生转义字符。所以这里使用'/'代替原本路径的'\'，具体可以学习一下python语法

```
face_cascade=cv2.CascadeClassifier(casvade_face_name) img=cv2.imread(filename)
```

第一行是读取分类器，并返回一个值；第二行是读取图片文件。

```
gray=cv2.cvtColor(img,cv2.COLOR_BGR2GRAY) faces=face_cascade.detectMultiScale(gray,1.5,3)
```

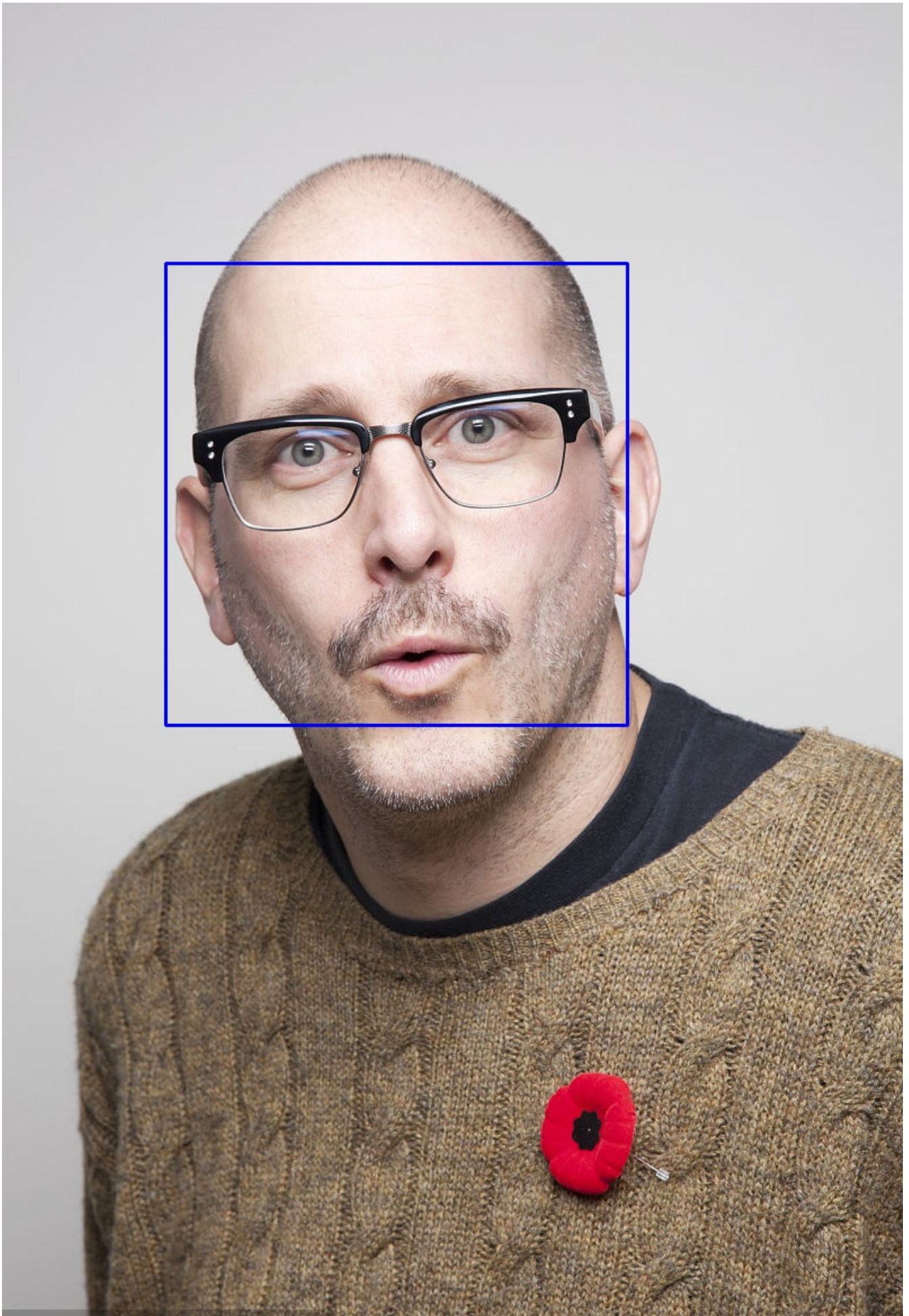
第一行是将读到的图片进行灰度化处理，这是因为opencv处理是对灰度照片进行处理。第二行detectMultiScale是对人脸检测的函数，后面的参数可以点进去查看详情

```
def detectMultiScale(self, image, scaleFactor=None, minNeighbors=None, flags=None,
minSize=None, maxSize=None): # real signature unknown; restored from __doc__
    """
        detectMultiScale(image[, scaleFactor[, minNeighbors[, flags[, minSize[,
maxSize]]]]) -> objects
        . @brief Detects objects of different sizes in the input image. The detected
objects are returned as a list
        . of rectangles.
        .
        . @param image Matrix of the type CV_8U containing an image where objects are
detected.
        . @param objects Vector of rectangles where each rectangle contains the
detected object, the
        . rectangles may be partially outside the original image.
        . @param scaleFactor Parameter specifying how much the image size is reduced at
each image scale.
        . @param minNeighbors Parameter specifying how many neighbors each candidate
rectangle should have
        . to retain it.
        . @param flags Parameter with the same meaning for an old cascade as in the
function
        . cvHaarDetectObjects. It is not used for a new cascade.
        . @param minSize Minimum possible object size. Objects smaller than that are
ignored.
        . @param maxSize Maximum possible object size. Objects larger than that are
ignored. If `maxSize == minSize` model is evaluated on single scale.
        .
        . The function is parallelized with the TBB library.
```

这是一个经常使用的函数。

```
for (x,y,w,h) in faces: img = cv2.rectangle(img,(x,y),(x+w,y+h),(255,0,0),2) cv2.namedWindow('find')  
cv2.imshow('face',img) cv2.imwrite('C:/Users/zhao1/Desktop/show/test/人脸.jpg ',img)
```

这些是画出方框并保存。其中(x,y,w,h)里面的x,y是指检测到的人脸左上角的坐标，w,h分别是区域的长度和宽度。下面是这个例程最后的效果，大家可以添加自己的图片。



图片来源：视觉中国 www.vcg.com

人脸识别效果图

上面我们就实现了对人脸的简单识别。

3.2 在视频中检测人脸

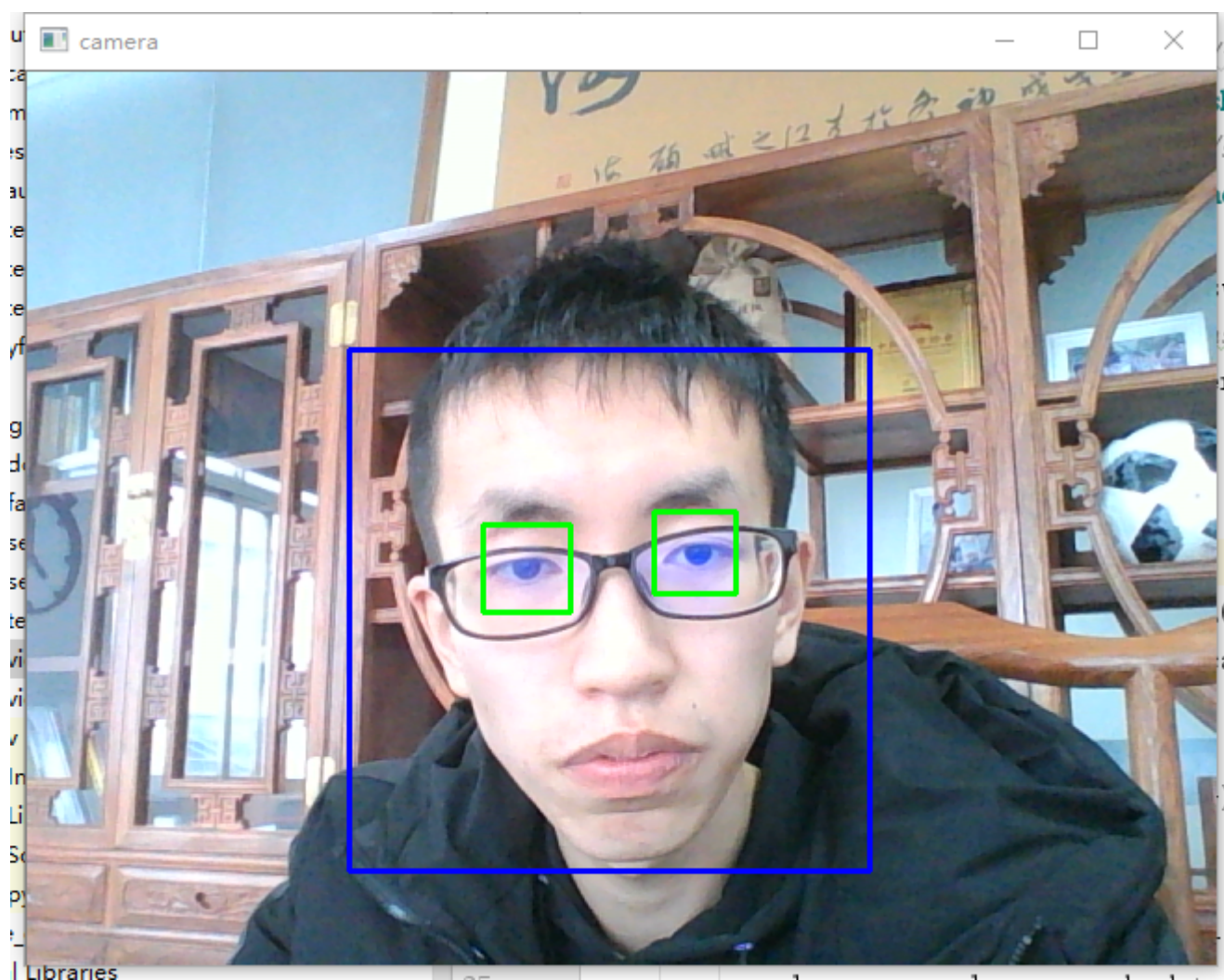
在实现图片中检测人脸之后，我们尝试从视频中实现人脸的识别。主体代码和之前的类似，只是增加了摄像头的驱动还有图像的获取。下面具体说明。

```
camera= cv2.VideoCapture(0)
```

要使用摄像头，需要使用cv2.VideoCapture(0)创建VideoCapture对象，参数：0指的是摄像头的编号。如果你电脑上有两个摄像头的话，访问第2个摄像头就可以传入1。

```
ret, frame=camera.read()
```

这是从摄像头中读取图片，frame相当与前面的img，后面的处理与前面类似。下面是效果图。



视频实现人脸和眼睛识别 在这里我还加入了眼睛的识别，感兴趣的可以查看[源代码](#)。

4. 进阶应用

在掌握简单的应用之后我开始了进阶之路。在这里我们需要应用BP神经网络对样本训练之后再判断视频中人的性别。这个[源代码](#)是我经过认真整理之后的代码，里面的注释写的很详细，大家可以仔细阅读。

4.1 BP神经网络

后面的代码都是根据老师的[课件](#)进行分析的。人工神经网络(ANNs)提供了一种普遍而且实用的方法，来从样例中学习值为实数、离散或向量的函数。反向传播算法使用梯度下降来调节网络参数以最佳拟合由输入-输出对组成的训练集合。我们结合代码和资料学习会对此理解更深刻。

4.2 核心函数学习

下面先列出算法的核心函数，后面再对照老师的资料详细讲解

```
'''
    训练样本：百度的图片。女生标签为0，男生标签为1。
    训练方法：简单的梯度下降法
    参考：https://blog.csdn.net/yunyunyx/article/details/80539222
'''

'''
设置一个隐藏层，为每张照片像素值-->pixel_mat      隐藏层神经元个数-->1
输入为每张图片的灰度像素矩阵
x_train:训练样本的像素数据
y_train: 训练样本的标签
w: 输出层权重
b: 输出层偏置
w_h: 隐藏层权重
b_h: 隐藏层偏置
step: 循环步数
'''
def mytrain(x_train,y_train):

    step=int(input('mytrain迭代步数: '))
    a=double(input('学习因子: '))
    inn = pixel_mat                #输入神经元个数
    hid = int(input('隐藏层神经元个数: '))    #隐藏层神经元个数
    out = 1                        #输出层神经元个数

    w = np.random.randn(out,hid)
    w = np.mat(w)
    b = np.mat(np.random.randn(out,1))
    w_h = np.random.randn(hid,inn)
    w_h = np.mat(w_h)
    b_h = np.mat(np.random.randn(hid,1))

    for i in range(step):
        #打乱训练样本
        r=np.random.permutation(photonum)
        x_train = x_train[:,r]
        y_train = y_train[:,r]
        for j in range(photonum):
            x = np.mat(x_train[:,j])
```

```

x = x.reshape((pixel_mat,1))
y = np.mat(y_train[:,j])
y = y.reshape((1,1))
hid_put = layerout(w_h,b_h,x)
out_put = layerout(w,b,hid_put)

#更新公式的实现
o_update = np.multiply(np.multiply((y-out_put),out_put),(1-out_put))
#计算输出单元误差项, y->tk
h_update = np.multiply(np.multiply(np.dot((w.T),np.mat(o_update)),hid_put),
(1-hid_put)) #隐藏单元误差项

outw_update = a*np.dot(o_update,(hid_put.T))
#从隐藏层到输出层的dw
outb_update = a*o_update
hidw_update = a*np.dot(h_update,(x.T))
hidb_update = a*h_update

w = w + outw_update
#更新参数
b = b+ outb_update
w_h = w_h +hidw_update
b_h =b_h +hidb_update

return w,b,w_h,b_h

```

这个函数输入有两个矩阵，一个是样本数据，一个是样本标签，至于如何得到这些数据，我们后面再说，现在只要关注函数本身就好。这里的样本数据是像素值，样本标签是人为设定的，我们设置0为女生，1为男生。

首先，函数要求我们手动输入几个参数，分别是迭代步数、学习因子和隐藏神经元个数。迭代步数会影响我们最后的准确度和学习所需要的时间，学习因子是反向传播算法的一个参数，而隐藏神经元个数和输入的像素个数有关。

接下来就是对参数的初始化。

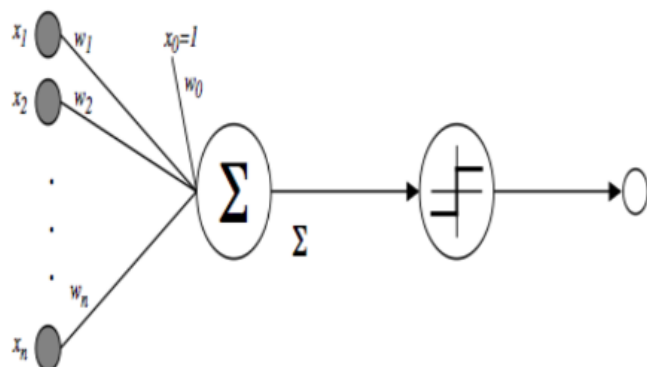
```

w: 输出层权重 b: 输出层偏置 w_h: 隐藏层权重 b_h: 隐藏层偏置 step: 循环步数
w = np.random.randn(out, hid) w = np.mat(w) b = np.mat(np.random.randn(out, 1))
w_h = np.random.randn(hid, inn) w_h = np.mat(w_h) b_h = np.mat(np.random.randn(hid, 1))

```

每个参数上面都有注释，现在说明一下参数和[老师PDF](#)里面的对应情况。我们总共有三层，输入层，隐藏层和输出层。输入层神经元个数是照片像素个数，输出是神经元只有一个，隐藏层个数人为设定。看到关于感知器的那页。

感知器



$$o(x_1, \dots, x_n) = \begin{cases} 1 & \text{if } w_0 + w_1x_1 + \dots + w_nx_n > 0 \\ -1 & \text{otherwise.} \end{cases}$$

简化表示:

$$o(\vec{x}) = \begin{cases} 1 & \text{if } \vec{w} \cdot \vec{x} > 0 \\ -1 & \text{otherwise.} \end{cases}$$

Navigation icons: back, forward, search, etc.

w :对应就是由 w_1, w_2, \dots, w_n 组成的向量，只不过是输出层的权重。同理 w_h 也是如此。 b :输出层的偏置，对应的就是 w_0 。 b_h 也是如此。

有了输出层和隐藏层，我们就要处理输入层，下面这段就是对输入层的处理。

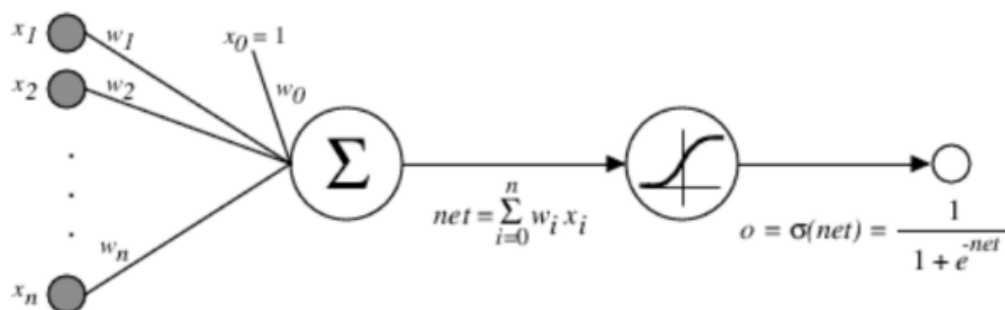
打乱训练样本

```
r=np.random.permutation(photonum)
x_train = x_train[:,r]
y_train = y_train[:,r]
for j in range(photonum):
    x = np.mat(x_train[:,j])
    x = x.reshape((pixel_mat,1))
    y = np.mat(y_train[:,j])
    y = y.reshape((1,1))
```

还是上面的对照表，实际上我们输入的 x_train 是一个很大的矩阵，包含了所有照片的像素值，每一列就代表一张照片的像素向量。所以 $x_train[:,r]$ 代表的就是第 r 张照片的像素向量。单独整理成矩阵之后， x 对应的就是 x_1, x_2, \dots, x_n 这些输入。**值得注意的是，偏置也有输入 x_0 ，只不过默认值为1，所以在PDF中没有表示出来。**

有了数据的初始化之后，我们就要用sigmoid函数对结果进行初始化，以便于后面的更新。看到PDF有关于sigmoid单元的描述

Sigmoid 单元



$$\sigma(x) = \frac{1}{1 + e^{-x}}$$

$$\frac{d\sigma(x)}{dx} = \sigma(x)(1 - \sigma(x))$$

可得梯度下降法则用于训练：

- 单个 sigmoid 单元
- 由 sigmoid 单元构成的多层网络 → 反向传播 (Backpropagation)

Navigation icons: back, forward, search, etc.

这里使用了一个layerout函数，是自己写的

```
hid_put = layerout(w_h,b_h,x) out_put = layerout(w,b,hid_put)
```

这里要详细看一下图中的那个求和了。 $net = \sum_{i=0}^n w_i x_i = w_0 x_0 + w_1 x_1 + \dots w_n x_n$ 由于 $x_0 = 1$, 所以上式也可以写作 $net = \sum_{i=0}^n w_i x_i = w_0 + w_1 x_1 + \dots w_n x_n$ 因此在这个layerout函数中, b_h代表的就是 w_0 , w_h 和 x 的向量积就是后面的累加。这两句话的就是先算出输入层到隐藏层的值, 再将这个输出值作为输入, 计算隐藏层到输出的值。

反向传播算法

Backpropagation(training_examples , η , n_{in} , n_{out} , n_{hidden})

- 创建网络: n_{in} 个输入, n_{hidden} 个隐藏单元, n_{out} 个输出
- 初始化所有网络权值为小的随机值 (如 $[-0.05, 0.05]$)
- 在遇到终止条件前:

对于训练样例 training_examples 中的每个 $\langle \vec{x}, \vec{t} \rangle$:

- 把输入沿网络前向传播
 - 把实例输入网络, 并计算网络中每个单元 u 的输出 o_u 。
- 使误差沿网络反向传播
 - 对于网络的每个输出单元 k , 计算它的误差项 δ_k

$$\delta_k \leftarrow o_k(1 - o_k)(t_k - o_k)$$

- 对于网络的每个隐藏单元 h , 计算它的误差项 δ_h

$$\delta_h \leftarrow o_h(1 - o_h) \sum_{k \in \text{outputs}} w_{h,k} \delta_k$$

- 更新每个网络权值 $w_{i,j}$

$$w_{i,j} \leftarrow w_{i,j} + \Delta w_{i,j}$$

其中

$$\Delta w_{i,j} = \eta \delta_j x_{i,j}$$

对应这部分的代码是代码中 *更新公式的实现* 后面那一部分, 我们将一句一句介绍。

```
o_update = np.multiply(np.multiply((y-out_put),out_put),(1-out_put)) #计算输出单元误差项,
```

这是计算输出单元误差, 其中multiplied是python中的一个计算乘积的方法。out_put对应的 o_k , 而y则对应的是 t_k 。o_update对应的是 δ_k

```
h_update = np.multiply(np.multiply(np.dot(w.T),np.mat(o_update)),hid_put),(1-hid_put)) #隐藏单元误差项
```

这里是计算隐藏单元的误差, h_update对应的是 δ_h , dot是python计算向量点乘的方法。w.T是将w矩阵转置, hid_put对应的是 o_h 。

之所以叫误差沿网络反向传播, 是因为我们先算出输出层的误差, 将这个误差作为输入, 再计算隐藏层的误差。

计算完误差之后我们就需要更新每个网络的权值了。

```
outw_update = anp.dot(o_update,(hid_put.T)) #从隐藏层到输出层的dw outb_update = ao_update
hidw_update = anp.dot(h_update,(x.T)) hidb_update = ah_update
```

这里就是计算输入层到隐藏层, 隐藏层到输出层的 $\Delta w_{i,j}$, 其中a对应的就是学习因子 η 。

后面几行就是更新权重了, 这里不做过多解释。

4.3 数据的获得和处理

在学习完核心代码之后，我们只要获得输入的矩阵就可以啦。其他的代码比较简单，注释因该能看懂，我就简略地介绍。之前说过，输入矩阵是一个很大的矩阵，矩阵中的每一列就代表一张照片，比如我们由200张照片，每张照片由 $1010=100$ 个像素点，那么这个矩阵就是一个 100×200 的矩阵。要得到这些数据，我们第一步需要找到人脸识别库，有很多开源的[人脸识别库](#)大家可以从里面获得各种各样想要的照片。获得了照片之后，我们首先要识别人脸，这个在函数

```
def get_face_from_photo(i,path,spath):
```

这里将人脸识别出来之后灰度化再重新保存成带有编号的照片。由于识别出来的人脸像素值太大，而且不同的照片包含的像素值不同，所以我们需要统一每张照片的像素值，用到了这个函数

```
def change_photo_size(path,spath):
```

这里统一像素值之后吧照片又保存到另外一个文件夹。

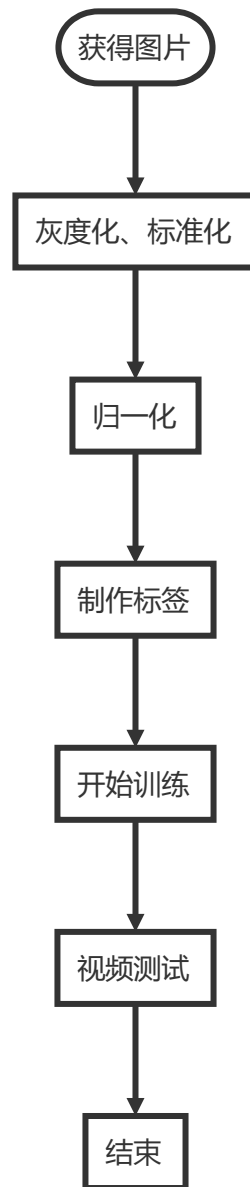
得到像素值统一的灰度图片之后，我们需要将所有图片都弄到一个大矩阵里面作为核心函数的输入，因此我们有这个函数

```
def read_photo_for_train(k,photo_path):
```

这个函数返回了一个矩阵。 这样我们就完成了整个数据处理啦！

4.4 工作流程

整个工作流程是从工程中主函数开始的。下面是流程图。



训练结束的时候相当于就是确定了每一层的权重，然后将待测的照片输入就可以。获取视频中的人脸并进行处理的速度会有点慢，所以视频会比较卡。

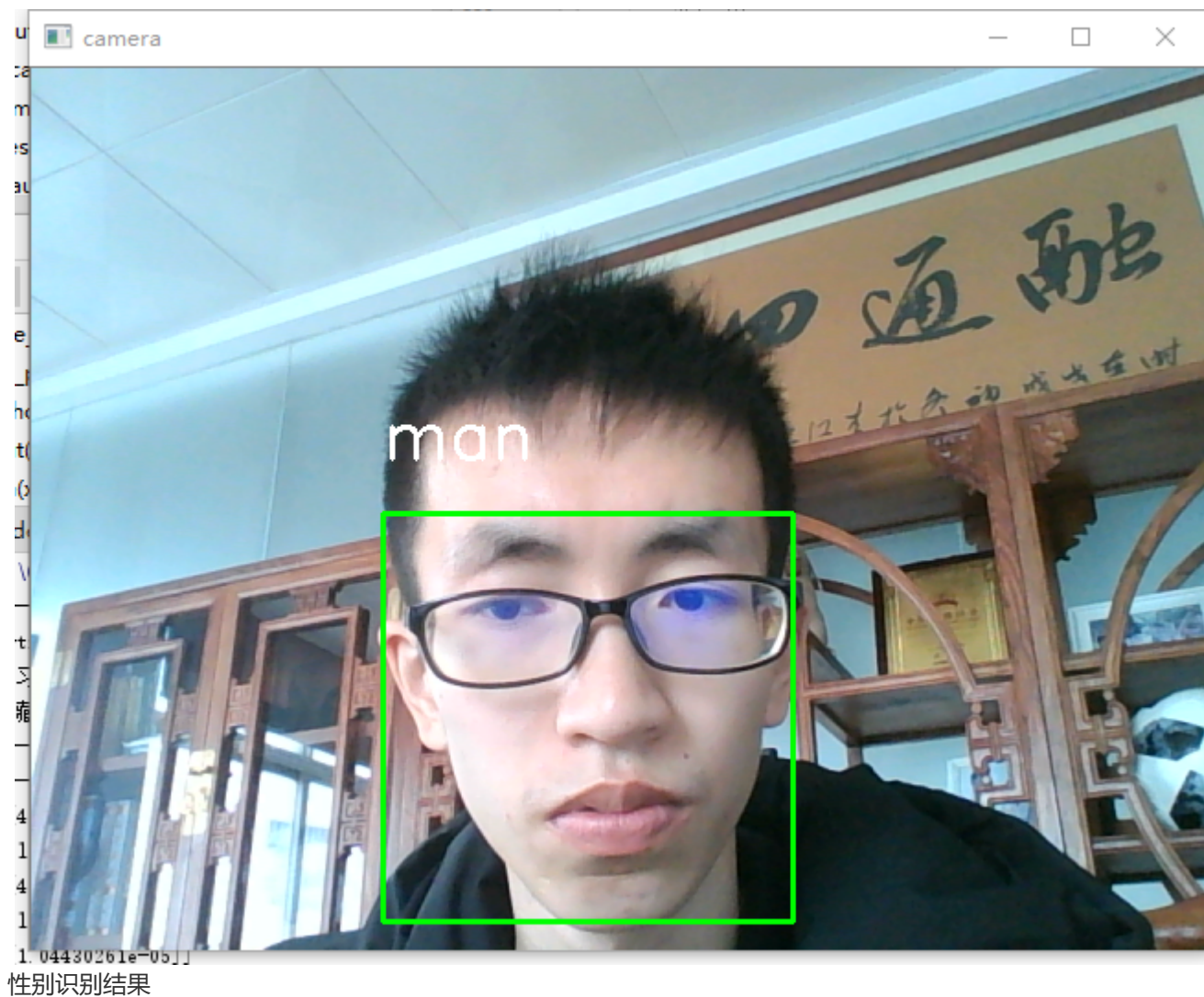
4.5 结果演示

下面我们来看一下演示的结果 运行程序之后会首先读取照片训练样本，当所有的照片处理完之后，会提醒你输入迭代步数，学习因子和隐藏层数。

```
video_sex_rec x
C:\G\ProgramData\Anaconda3\envs\picture\python.exe C:/Users/zhao1/Desktop/show/test/program/video_sex_rec.py

-----开始训练-----
mytrain迭代步数: 800
学习因子: 0.28
隐藏层神经元个数: 800
-----训练结束-----
-----视频测试-----
FFmpeg: 2020-08-11 10:11:11
输入参数
```

注意我们输入的迭代步数和神经元个数都比较大，计算时间可能会比较久，测试的时候可以改成300左右



性别识别结果

5.总结

经过这一阵子的折腾，我深刻认识到想要学到真本领，还是需要自己亲自动手实践，在实践中才能将理论理解的更加深刻！