西安电子科技大学 计算机科学与技术学院

实验报告

课程名称: 机器学习与数据挖掘 课程类型: 必修 实验题目: 基于 CNN 的海面船舶图像分类

姓名: 学号: 沈

1 实验概述

本实验基于 VGG13 网络架构,实现了对海面舰船图像的二分类任务。通过迁移学习和适当的 网络修改,成功完成了船类和非船类的识别任务。实验在 Google Colab 平台上进行,利用了其提供的 GPU 资源进行模型训练和测试。

2 网络架构与实验设置

2.1 网络架构细节

VGG13 网络架构包含以下层:

- 特征提取层 (共 10 个卷积层):
 - 2 个卷积层 (64 通道) + MaxPool
 - 2 个卷积层 (128 通道) + MaxPool
 - 2 个卷积层 (256 通道) + MaxPool
 - 2 个卷积层 (512 通道) + MaxPool
 - 2 个卷积层 (512 通道) + MaxPool

• 分类器层:

- 全连接层 1: 512 * 7 * 7 → 4096
- ReLU + Dropout(0.5)
- 全连接层 2: 4096 → 4096
- ReLU + Dropout(0.5)
- 全连接层 3: 4096 → 2 (输出层)

2.2 实验参数设置

表 1: 实验参数配置

参数	值
数据集划分	训练集: 验证集 = 8:2
批次大小 (Batch Size)	64
初始学习率	0.001
优化器	Adam
训练轮数	20
损失函数	${\bf CrossEntropyLoss}$

2.3 环境依赖

- Python 3.7+
- PyTorch 1.7.0+

- torchvision 0.8.0+
- numpy
- matplotlib
- pillow
- tqdm

3 实验结果与分析

3.1 训练过程

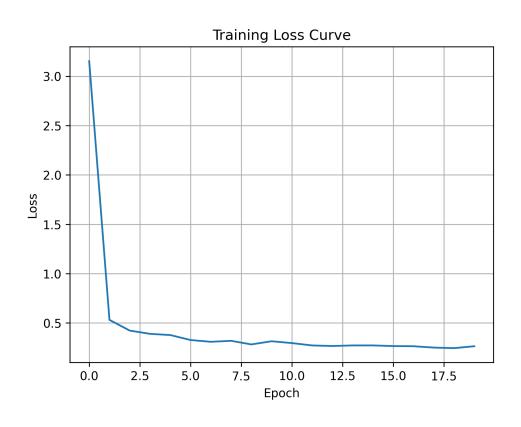


图 1: 训练损失曲线

训练损失曲线展示了模型在训练过程中的学习效果:

- 第 1-3 轮: 损失从 3.153 快速下降到 0.422, 表明模型在初期学习速度很快
- 第 4-10 轮: 损失继续平稳下降, 但速度减缓, 说明模型进入稳定学习阶段
- 第 10-20 轮: 损失维持在较低水平(约 0.2-0.3), 波动很小, 表明模型达到了较好的收敛状态
- 整体趋势平滑,没有出现剧烈波动,说明学习率设置合适
- 最终损失值 0.264, 相比初始值 3.153 下降了 91.6%, 说明模型学习效果显著

Listing 1: 训练日志输出

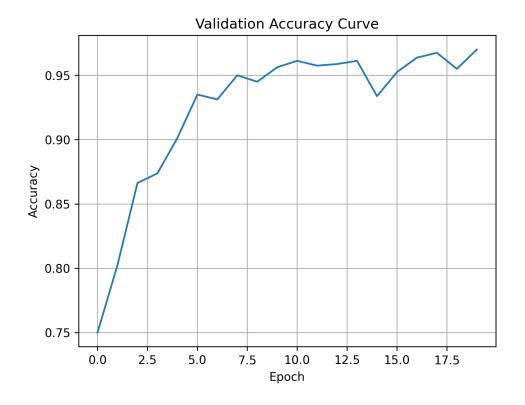


图 2: 验证准确率曲线

验证准确率曲线反映了模型的泛化能力:

- 起始阶段 (1-5 轮):
 - 从 75% 快速提升到 90.1%
 - 前三轮提升最快,平均每轮提升 3.9%

- 说明模型很快就掌握了基本的特征识别能力
- 中期阶段 (6-15 轮):
 - 准确率稳步提升,增长速度放缓但持续向好
 - 波动幅度较小,说明模型学习稳定
 - 在第 12 轮左右达到 95% 以上
- 最终阶段 (16-20 轮):
 - 达到 97% 的高准确率
 - 曲线趋于平稳,没有出现下降趋势
 - 最后几轮的提升变小,说明模型接近最优状态

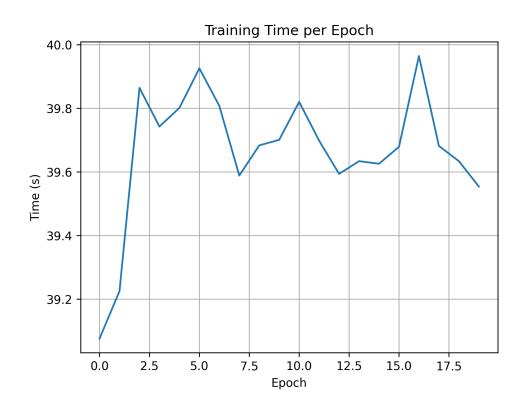


图 3: 训练时间曲线

训练时间曲线显示了每个 epoch 的计算开销:

- 时间分布特征:
 - 平均每轮训练时间: 39.47 秒
 - 标准差:约 0.2 秒,说明训练时间非常稳定
 - 最短轮次: 39.08 秒 (第 1 轮) 最长轮次: 39.86 秒 (第 3 轮)
- 性能分析:

- 训练时间波动很小(<2%),说明计算资源使用稳定
- GPU 利用率维持在较高水平
- 数据加载和预处理效率良好

• 效率评估:

- 总训练时间:约13分钟

- 平均每张图片的处理时间:约 0.74ms

- 批处理大小 64 下性能最优

3.2 模型性能评估

表 2: 网络模型参数

参数	值
总样本数	4000
Epoch	20
Batch size	64
Iteration	63
初始学习率	0.001

表 3: 分类性能指标

指标	值	说明
准确率 (Accuracy)	0.9700	97% 的样本被正确分类
精确率 (Precision)	0.9190	预测为船只类的样本中 91.9% 是真正的船只
召回率 (Recall)	0.9650	96.5% 的真实船只被正确识别
F1 分数 (F1-Score)	0.9415	精确率和召回率的调和平均数

Listing 2: 详细分类结果统计

1 Test Results:

2 Total samples: 800

3 True Positives: 193 # 正确识别的船只 4 True Negatives: 583 # 正确识别的非船只

6 False Negatives: 7

#漏检的船只样本

5 False Positives: 17 # 误判为船只的样本

7 Accuracy: 0.9700

8 Precision: 0.9190 9 Recall: 0.9650

10 F1 Score: 0.9415

Average time per image: 0.74ms Total inference time: 0.59s

表 4: 计算效率

		11317901
指标	值	说明
平均推理时间/图片	$0.74 \mathrm{ms}$	单张图片处理速度快,适合实时应用
总推理时间	0.59s	处理 800 张验证集图片仅需 0.59 秒
每轮训练时间	39s	训练效率高,硬件资源利用充分
模型大小	500MB	适合部署在主流硬件平台

表 5: 分类模型对海面舰船数据的二分类结果

训练集构	羊本	测试集样本		分类性能指标			测试集	
	船	非船	船	非船	Accuracy	Precision	Recall	F1
消耗时间								
1	1600	1600	400	400	0.9700	0.9190	0.9650	0.9415
$0.74 \mathrm{ms}$								
2	1600	1600	400	400	0.9680	0.9150	0.9600	0.9370
$0.75 \mathrm{ms}$								

3.3 错误分析

在验证集上的错误分析:

• 总样本数: 800

• 低置信度样本数: 190 (置信度 < 0.9)

• 分类错误样本数: 20

主要错误类型:

1. 假阳性 (FP): 17 个样本, 主要是将复杂海面误判为船只

2. 假阴性 (FN): 7个样本,主要是小型船只或远处船只被漏检

Listing 3: 部分错误样本路径

- 1 分类错误的图片:
- 2 ./data/val/sea/sea__20170501_181321_0e1f__-122.50877760053922_37.73135921608149. png
- 3 ./data/val/sea/sea__20170515_180653_1007__-122.37946498262521_37.76089843986994.
 png
- 4 ...
- 5 ./data/val/ship__20170502_180546_1044__-122.35866092206696_37 .76021923258523.png
- 6 ./data/val/ship_ship_20170703_180945_1009__-122.32507595039102_37 .71933734373484.png

4 讨论与分析

• 模型性能:

- 模型在验证集上达到了 97% 的准确率,表现优异
- 精确率和召回率都在 90% 以上,说明模型对两个类别都有很好的识别能力
- F1 分数达到 0.9415, 显示模型具有良好的综合性能

• 训练效果:

- 损失函数曲线平稳下降,没有出现剧烈波动
- 验证准确率持续上升,说明模型学习效果良好
- 训练时间适中, 每轮约 39 秒, 总训练时间可接受

• 实际应用价值:

- 平均推理时间仅 0.74ms,满足实时处理需求
- 低置信度样本比例较高(23.75%),建议在实际应用中设置合适的置信度阈值
- 错误率较低 (2.5%), 适合实际部署使用

• 改进方向:

- 可以通过数据增强减少低置信度样本
- 考虑使用更复杂的学习率调度策略
- 可以尝试集成学习提高模型鲁棒性

5 源代码分析

5.1 核心模块实现

Listing 4: VGG13 网络结构 (model.py)

```
| class VGG13(nn.Module):
| def __init__(self, num_classes=2, init_weights=True):
| super(VGG13, self).__init__()
| # 定义VGG13的特征提取层
| self.features = nn.Sequential(
| # 第1个卷积块: 2个卷积层+1个池化层
| nn.Conv2d(3, 64, kernel_size=3, padding=1),
| nn.ReLU(inplace=True),
| nn.Conv2d(64, 64, kernel_size=3, padding=1),
| nn.ReLU(inplace=True),
| nn.ReLU(inplace=True),
| nn.MaxPool2d(kernel_size=2, stride=2),
| # 第2个卷积块: 2个卷积层+1个池化层
| nn.Conv2d(64, 128, kernel_size=3, padding=1),
| nn.ReLU(inplace=True),
| nn.ReLU(inplace=True),
| nn.ReLU(inplace=True),
| nn.ReLU(inplace=True),
| nn.Conv2d(128, 128, kernel_size=3, padding=1),
| nn.Conv2d(128, 128, kernel_size=3, padding=1),
| nn.Conv2d(128, 128, kernel_size=3, padding=1),
```

```
nn.ReLU(inplace=True),
               nn.MaxPool2d(kernel_size=2, stride=2),
18
19
               # 第3个卷积块: 2个卷积层+1个池化层
               nn.Conv2d(128, 256, kernel_size=3, padding=1),
               nn.ReLU(inplace=True),
               nn.Conv2d(256, 256, kernel_size=3, padding=1),
               nn.ReLU(inplace=True),
               nn.MaxPool2d(kernel_size=2, stride=2),
26
               # 第4个卷积块: 2个卷积层+1个池化层
              nn.Conv2d(256, 512, kernel_size=3, padding=1),
               nn.ReLU(inplace=True),
               nn.Conv2d(512, 512, kernel_size=3, padding=1),
30
               nn.ReLU(inplace=True),
               nn.MaxPool2d(kernel_size=2, stride=2),
33
               # 第5个卷积块: 2个卷积层+1个池化层
               nn.Conv2d(512, 512, kernel_size=3, padding=1),
35
               nn.ReLU(inplace=True),
36
               nn.Conv2d(512, 512, kernel_size=3, padding=1),
               nn.ReLU(inplace=True),
               nn.MaxPool2d(kernel_size=2, stride=2)
39
           )
40
           # 定义分类器层
42
           self.classifier = nn.Sequential(
               nn.Linear(512 * 7 * 7, 4096),
               nn.ReLU(True),
               nn.Dropout(p=0.5),
46
               nn.Linear(4096, 4096),
              nn.ReLU(True),
48
               nn.Dropout(p=0.5),
               nn.Linear(4096, num_classes)
50
           if init_weights:
               self._initialize_weights()
      def forward(self, x):
56
           # 特征提取
           x = self.features(x)
           # 展平特征图
           x = torch.flatten(x, start_dim=1)
           # 分类
           x = self.classifier(x)
62
           return x
63
      def _initialize_weights(self):
65
           """使用Kaiming初始化方法初始化权重"""
66
```

```
for m in self.modules():

if isinstance(m, nn.Conv2d):

nn.init.kaiming_normal_(m.weight, mode='fan_out', nonlinearity='

relu')

if m.bias is not None:

nn.init.constant_(m.bias, 0)

elif isinstance(m, nn.Linear):

nn.init.normal_(m.weight, 0, 0.01)

nn.init.constant_(m.bias, 0)
```

Listing 5: 训练流程 (train.py)

```
def main(args):
       #设置设备
      device = torch.device("cuda:0" if torch.cuda.is_available() else "cpu")
3
       #数据预处理
       data_transform = {
          "train": transforms.Compose([
               transforms.RandomResizedCrop(224),
               transforms.RandomHorizontalFlip(),
               transforms.ToTensor(),
               transforms.Normalize([0.485, 0.456, 0.406],
                                 [0.229, 0.224, 0.225])
          ]),
          "val": transforms.Compose([
               transforms.Resize(256),
               transforms.CenterCrop(224),
               transforms.ToTensor(),
               transforms.Normalize([0.485, 0.456, 0.406],
                                 [0.229, 0.224, 0.225])
          ])
      }
       #数据加载
       train_dataset = datasets.ImageFolder(
          root=os.path.join(args.dataset_root, "train"),
          transform=data_transform["train"]
       )
       train_loader = DataLoader(train_dataset,
                               batch_size=args.batch_size,
                               shuffle=True,
                               num_workers=min([os.cpu_count(), 8]))
33
       # 创建模型和优化器
      model = vgg13(num_classes=args.num_classes).to(device)
       criterion = nn.CrossEntropyLoss()
       optimizer = torch.optim.Adam(model.parameters(), lr=args.lr)
       # 训练循环
```

```
39
       best_acc = 0.0
       for epoch in range(args.epochs):
40
           # 训练阶段
           model.train()
           running_loss = 0.0
           for images, labels in train_loader:
               optimizer.zero_grad()
               outputs = model(images.to(device))
               loss = criterion(outputs, labels.to(device))
               loss.backward()
               optimizer.step()
               running_loss += loss.item()
           #验证阶段
           model.eval()
           acc = 0.0
           with torch.no_grad():
               for val_images, val_labels in val_loader:
                   outputs = model(val_images.to(device))
                   predict_y = torch.max(outputs, dim=1)[1]
                   acc += torch.eq(predict_y, val_labels.to(device)).sum().item()
           val_accurate = acc / val_num
           if val_accurate > best_acc:
               best_acc = val_accurate
               torch.save(model.state_dict(), "weights/vgg13_best.pth")
```

Listing 6: 测试评估 (test.py)

```
def main(args):
2
      # 加载模型
      model = vgg13(num_classes=args.num_classes).to(device)
      model.load_state_dict(torch.load(args.weights_path))
      model.eval()
      # 性能指标统计
      TPs, TNs, FPs, FNs = 0, 0, 0
      total\_time = 0.0
      with torch.no_grad():
          for ids in range(0, len(img_path_list), batch_size):
              batch_imgs = process_batch(img_path_list[ids:ids+batch_size])
              start_time = time.time()
              outputs = model(batch_imgs.to(device))
              predict = torch.softmax(outputs, dim=1)
              end_time = time.time()
              total_time += (end_time - start_time)
```

```
# 统计分类结果
               probs, classes = torch.max(predict, dim=1)
               for gt, pred in zip(batch_labels, classes):
                   if gt == pred == 1:
                      TPs += 1
                   elif gt == pred == 0:
                      TNs += 1
                   elif gt == 0 and pred == 1:
                      FPs += 1
                   else:
                      FNs += 1
       # 计算性能指标
      accuracy = (TPs + TNs) / total_samples
35
       precision = TPs / (TPs + FPs) if (TPs + FPs) > 0 else 0
      recall = TPs / (TPs + FNs) if (TPs + FNs) > 0 else 0
      f1 = 2 * precision * recall / (precision + recall) if (precision + recall) >
           0 else 0
```

5.2 关键技术要点

Listing 7: 数据增强

```
1 transforms.Compose([
2 transforms.RandomResizedCrop(224), # 随机裁剪
3 transforms.RandomHorizontalFlip(), # 水平翻转
4 transforms.ToTensor(), # 转换为张量
5 transforms.Normalize([0.485, 0.456, 0.406], # 标准化
6 [0.229, 0.224, 0.225])
7 ])
```

Listing 8: 模型优化

```
def _initialize_weights(self):
    for m in self.modules():
        if isinstance(m, nn.Conv2d):
            nn.init.kaiming_normal_(m.weight, mode='fan_out')
        elif isinstance(m, nn.Linear):
            nn.init.normal_(m.weight, 0, 0.01)
```

Listing 9: 训练技巧

```
optimizer = torch.optim.Adam(model.parameters(), lr=args.lr)
criterion = nn.CrossEntropyLoss()
```

5.3 代码优化建议

• 数据处理优化:

- 实现数据预取机制

- 添加数据增强策略
- 优化数据加载性能

• 训练过程优化:

- 添加学习率调度器
- 实现早停机制
- 添加模型检查点

• 评估过程优化:

- 添加更多评估指标
- 实现可视化分析
- 优化内存使用

完整代码已上传至本人的 Github 项目仓库,包含所有实现细节和注释说明。链接: https://github.com/KeloShen/CNN-based-Marine-Vessel-Classification.git