

Project1 说明文档

姓名: 林奕铨

学号: 20302010008

Part1. 反向传播算法

代码基本结构

文件目录结构

```
|
# 网络结构
├─ data_manager.py # 训练与测试数据管理
├─ network.py # 主要网络结构
# 回归任务
├─ regression.py # 回归任务 (包括数据生成、训练、测试、拟合可视化等)
├─ regression # 存储回归任务的数据及模型
│   ├── data10000.npy
│   └── my_sin_model.pkl
# 分类任务
├─ classification.py # 分类任务 (包括数据预处理、训练、测试等)
├─ classification # 存储分类任务的数据及模型
│   ├── data_bmp
│   ├── dataX.npy
│   ├── dataY.npy
│   └── my_model.pkl
└─
```

代码基本结构

▼ network.py

定义网络基本结构

▼ 函数定义

为了实现灵活调整激活函数、损失函数的目的，在文件开头定义了一组函数及其导函数。以激活函数为例，其参数都是一个 `numpy` 矩阵，返回的也是一个 `numpy` 矩阵。

这样做的好处在于，在定义网络结构的激活函数时，只需传入 Callable 对象即可。因此可以方便地更换激活函数、或在不同层使用不同的激活函数。

```
def ReLU(X):
    return np.maximum(0, X)

def ReLU_derived(X):
    return np.where(X <= 0, 0, 1)

def identity(X):
    return X

def identity_derived(X):
    return np.ones(X.shape)
```

▼ 线性层定义

线性层类用于进行线性变换和激活函数变换。该类的实例化对象可以作为神经网络的一层，用于构建一个完整的神经网络。

该类包含以下方法：

1. `__init__` 方法：初始化线性层的参数，包括输入大小、输出大小、激活函数、激活函数的导数等。同时，随机初始化该层的权重矩阵 `w` 和偏置向量 `b`。

2. `forward` 方法：前向传播过程中，将输入数据进行线性变换和激活函数变换，得到该层的输出，并返回该输出。
3. `test_forward` 方法：用于测试前向传播过程中的线性变换和激活函数变换，不会记录该层的输入、输出等状态。
4. `backward` 方法：反向传播过程中，根据损失函数对该层输出的导数，计算该层权重矩阵和偏置向量的梯度，并返回该层输入的导数，以便进行下一层的反向传播。
5. `update` 方法：根据梯度下降的优化算法，更新该层的权重矩阵和偏置向量。

▼ 神经网络定义

神经网络类作为一个完整的神经网络，用于进行训练和预测。它由多个线性层类组合而成。

该类包含以下方法：

1. `__init__` 方法：初始化神经网络的参数，包括每层的神经元数量、激活函数和激活函数的导数。在该方法中，通过调用 `LinearLayer` 类的构造函数，创建了多个线性层，并将它们组合在一起，构成了一个完整的神经网络。
2. `forward` 方法：前向传播过程中，将输入数据依次传递给每一层，并将每一层的输出作为下一层的输入，最终得到神经网络的输出，并返回该输出。
3. `backward` 方法：反向传播过程中，根据损失函数对神经网络输出的导数，依次计算每一层的输入的导数，并将其传递给上一层，以便进行下一层的反向传播。
4. `update` 方法：根据梯度下降的优化算法，更新神经网络的参数，包括每一层的权重矩阵和偏置向量。
5. `test_forward` 方法：用于测试神经网络的前向传播过程，只记录输出但不改变神经网络本身的参数。

▼ regression.py

回归任务的训练与测试

▼ 训练函数

1. 创建神经网络：通过调用 `Network` 类的构造函数，创建一个多层神经网络，并指定每层的神经元数量、激活函数和激活函数的导数。
2. 进行训练：通过循环迭代训练数据集，依次计算每个样本的输出，并根据损失函数的导数计算每一层的梯度，并更新神经网络的参数。
3. 保存模型：将训练好的神经网络模型保存到文件中，以便后续的预测使用。

```
# create the network
my_network = Network(
    neurons_per_layer=neurons,
    activation_functions=activation_functions,
    activation_derived_functions=activation_derived_functions,
)

# training
for epoch in range(epochs):
    X_train, Y_train = data_manager.train_data()
    for i in range(data_manager.train_size):
        x = X_train[:, i:i+1]
        y = Y_train[:, i:i+1]
        y_pred = my_network.forward(x)

        dLoss_dy = loss_function_derived(y, y_pred)
        my_network.backward(dLoss_dy)
        my_network.update(learning_rate)

    if i == 0:
        print(f"epoch {epoch}, loss {loss_function(y, y_pred)}")

# save the model
with open("regression/my_sin_model.pkl", "wb") as f:
    pickle.dump(my_network, f)
```

▼ 测试函数

1. 加载模型：通过调用Python标准库 `pickle` 的 `load` 函数，从文件中加载训练好的神经网络模型。

2. 进行测试：通过调用神经网络对象的 `test_forward` 方法，对测试数据集进行预测，并计算预测结果与真实标签之间的均方误差 (MSE) 和平均误差。
3. 绘制图像：将测试数据集的真实标签和预测结果绘制在同一张图上，以便进行可视化比较。

```
# load the model
my_network = None
with open("regression/my_sin_model.pkl", "rb") as f:
    my_network = pickle.load(f)

# testing
X_test, Y_test = data_manager.test_data()
Y_pred = my_network.test_forward(X_test)
print(f"MSE = {MSE(Y_test, Y_pred)}")
print(f"Avg error = {np.average(np.abs(Y_test - Y_pred))}")

# plotting
plt.scatter(X_test, Y_test, color='blue', s=5, label='actual')
plt.scatter(X_test, Y_pred, color='red', s=5, label='predicted')
plt.legend()
plt.show()
```

▼ **classification.py**

分类任务的训练与测试

▼ 训练函数

训练函数与回归任务的训练函数一致。

▼ 测试函数

1. 加载模型：通过调用Python标准库 `pickle` 的 `load` 函数，从文件中加载训练好的神经网络模型。
2. 进行测试：通过调用神经网络对象的 `test_forward` 方法，对测试数据集进行预测，并计算预测结果与真实标签之间的准确率。

```
# load the model
my_network = None
with open("classification/my_model.pkl", "rb") as f:
    my_network = pickle.load(f)

# testing
X_test, Y_true = data_manager.test_data()
Y_pred = my_network.test_forward(X_test)
true = np.argmax(Y_true, axis=0)
pred = np.argmax(Y_pred, axis=0)
correct = np.sum(true == pred)
total = len(pred)
print(f"correct: {correct}, total: {total}, accuracy: {correct / total * 100: .2f}%")
```

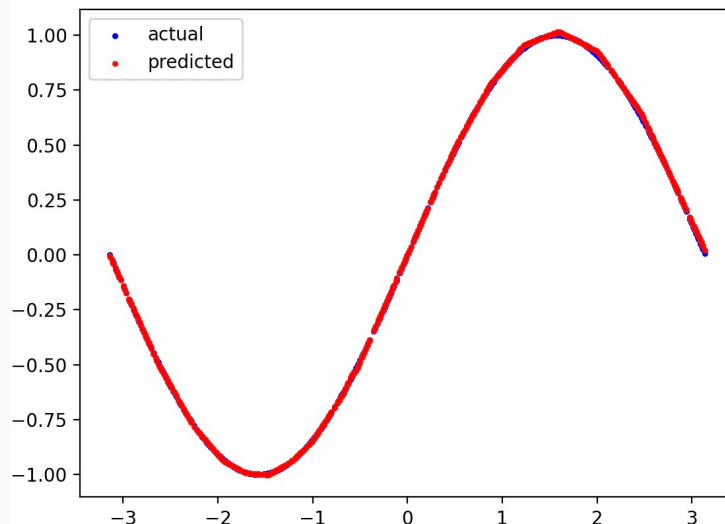
| 实验结果与参数比较

实验结果

回归任务

MSE = **0.0283**

平均误差为 **0.00370**



分类任务

correct: 711, total: 744, accuracy: 95.56%

不同网络结构、网络参数的实验比较

对于回归任务

我采用了仅一层隐藏层 (50 个神经元) 的网络结构, 激活函数为 ReLU 函数, 学习率为 0.005, epochs 为 1000。

该网络已经能够较好地解决拟合问题。

对于分类任务

```
learning_rate = 0.05
epochs = 5000
neurons = [784, 256, 64, 12]
activation_functions = [None, ReLU, ReLU, softmax]
activation_derived_functions = [None, ReLU_derived, ReLU_derived, identity_derived]
loss_function = cross_entropy
loss_function_derived = cross_entropy_and_softmax_derived
```

对于 28*28 的输入图片, 展开成一维向量后长度为 784。为了确保充分学习样本的特征, 线性层的神经元数量至少需要上百的规模。经过尝试和研究, 我认为上述网络规模比较合适。一方面, 增加规模很难提高模型在验证集上的准确率, 并且会显著降低训练效率; 另一方面, 减小模型规模可能导致模型无法充分学习图像特征。

对于权重参数 w 和偏置参数 b 的初始化: 最初我将 w 设置为 0 到 1 的均匀随机数, b 初始设置为 0, 发现训练效果不佳, 大致只能到达 75% 左右的准确率。

使用以下方法后, 准确率大幅度提升:

1. w 初始化为 $[-1, 1]$ 的随机数 / $\sqrt{\text{连接的神经元个数}}$
2. b 初始化为 最后一层 $[-0.2, +0.2]$ 其他层 $[-1, 0]$

在选择激活函数方面, sigmoid 函数涉及指数运算, 反向传播求误差梯度时计算量较大。ReLU 函数, 只需与 0 进行比较即可完成激活函数的计算与反向传播的求导, 计算量显著降低, 可以提高训练效率。

对反向传播算法的理解

反向传播算法的基本思想是通过链式法则, 将网络的损失函数对于每个参数的导数计算出来, 然后根据导数更新参数, 从而使得网络的输出更好地逼近目标值。

包含以下几个步骤：

1. 前向传播：将训练数据输入网络，通过各个层的线性变换和激活函数计算得到网络的输出。
2. 计算损失：将网络输出与真实标签进行比较，计算损失函数的值，用于衡量网络的输出与真实值之间的差距。
3. 反向传播：根据损失函数对于网络输出的导数，通过链式法则逐层计算每个参数的导数。从输出层开始，将导数乘以激活函数的导数，然后将结果传递到上一层，依次计算每层的参数的导数。
4. 参数更新：根据参数的导数和学习率等参数，使用梯度下降的优化算法更新网络中的参数，使得损失函数的值逐渐减小。
5. 重复迭代：通过不断重复前向传播、反向传播和参数更新的过程，逐渐优化网络的参数，使得网络输出与真实标签更加接近，达到最优的模型。

在Python程序中，使用 `for` 循环进行训练效率较低，关键在于如何将上述过程转换为矩阵计算，并使用 `numpy` 库提高训练效率。

推导过程如下：

Handwritten mathematical derivations for backpropagation in a neural network. The left side shows the chain rule for the loss derivative with respect to the input, breaking it down into layers and weights. The right side shows the matrix representation of the same process, using Jacobian matrices for the weights and activation functions. Dimensions like 3×1 , 3×2 , and 3×3 are indicated for the matrices.

Part2. 卷积神经网络

代码基本结构

文件目录结构

```
|
├── data_manager.py # 训练与测试数据管理
├── network.py # CNN网络结构
├── train.py # 训练函数
├── test.py # 测试函数
├── classification # 存储数据及模型
│   ├── data
│   │   ├── testing.pkl
│   │   ├── training.pkl
│   │   └── validation.pkl
│   ├── data_bmp
│   └── model.pth
```

代码基本结构

- ▼ **network.py**
CNN网络结构

▼ LeNet-5 卷积神经网络定义

1. `__init__` 方法：该类继承自 `torch.nn.Module` 类，利用 `pytorch` 库的相关函数，构建了包括卷积层、池化层、全连接层的 LeNet-5 卷积神经网络。
2. `forward` 方法：将张量 `x` 输入网络，依次经过 7 层返回输出。

▼ `train.py`

训练函数文件

首先从 `data_manager` 中读取训练、验证和测试数据集。之后定义了损失函数为交叉熵损失函数、优化器为随机梯度下降 (SGD)、并定义了一个学习率调度器，用于动态调整学习率。

训练过程的每个 `epoch` 中，再分为多个 `batch`。在每个批次中，先将梯度清零、计算模型的输出、计算损失函数、进行反向传播、更新模型参数。

在每个 `epoch` 结束后，使用验证数据集来评估模型的准确率。首先将模型设置为评估模式，然后使用 `torch.no_grad()` 上下文管理器来关闭梯度计算。将验证集输入模型，最后输出当前训练轮次的损失和验证集准确率，然后使用学习率调度器来动态调整学习率。

在训练全部结束后，将训练好的模型保存到文件中。

▼ `test.py`

测试函数文件

首先从 `data_manager` 中加载测试数据集，并使用 `torch.load()` 函数加载训练好的模型参数。将模型设置为评估模式，并使用 `torch.no_grad()` 上下文管理器来关闭梯度计算。

在测试过程中，通过测试数据集的模型输出，使用 `torch.max()` 函数来获取每个样本的预测标签，并统计正确预测的样本数。最后输出测试集的总样本数、正确预测的样本数和准确率。

设计实验改进网络并论证

如图为 `batch_size=64`，`epoch=50` 时的训练数据。

可发现：

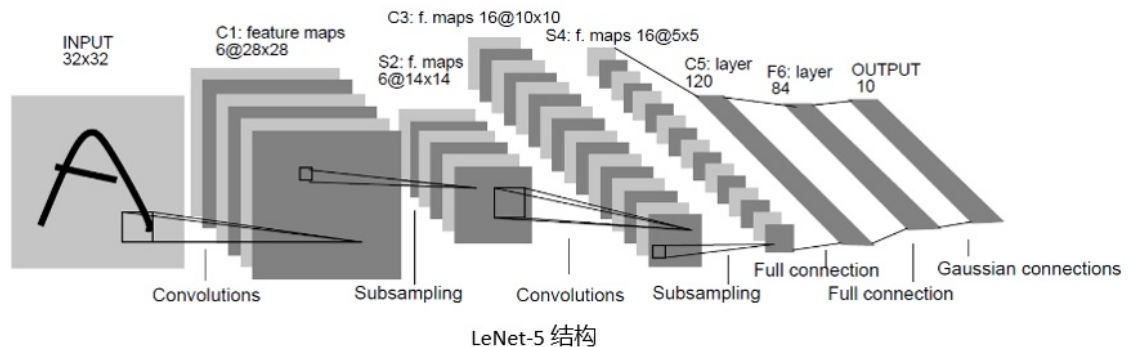
- (1) 超过某一轮次后，准确率基本不变。
- (2) 对于 `batch_size=64` 而言，准确率为 15%，效果不佳。

```
Epoch: 38, Train Loss: 2.451 Validation Accuracy: 15.323 %
Epoch: 39, Train Loss: 2.466 Validation Accuracy: 15.323 %
Epoch: 40, Train Loss: 2.452 Validation Accuracy: 15.323 %
Epoch: 41, Train Loss: 2.458 Validation Accuracy: 15.323 %
Epoch: 42, Train Loss: 2.461 Validation Accuracy: 15.323 %
Epoch: 43, Train Loss: 2.460 Validation Accuracy: 15.323 %
Epoch: 44, Train Loss: 2.450 Validation Accuracy: 15.323 %
Epoch: 45, Train Loss: 2.459 Validation Accuracy: 15.323 %
Epoch: 46, Train Loss: 2.449 Validation Accuracy: 15.323 %
Epoch: 47, Train Loss: 2.460 Validation Accuracy: 15.323 %
Epoch: 48, Train Loss: 2.453 Validation Accuracy: 15.323 %
Epoch: 49, Train Loss: 2.460 Validation Accuracy: 15.323 %
```

减小 `batch_size` 的规模，发现减小为 8 时，准确率为 97.98%。但此时进一步减小 `batch_size` 会导致训练效率大幅下降，因此最终选择 `batch_size` 为 8。

对于 `epoch` 而言，在 `batch_size` 不变的情况下，超过某一轮次之后，准确率基本保持不变。因此 `epoch` 无需设置过大，对于 `batch_size=8` 而言，`epoch` 为 25 较好。

对网络设计的理解



LeNet-5是一种经典的卷积神经网络结构，它由7层神经网络组成，包括两个卷积层、两个池化层和三个全连接层。

输入: 1@28*28

Padding: 大小2 -> 1@32*32

卷积: 卷积核 6@5*5 步长 1 -> 6@((32-5+1)*(32-5+1)) -> 6@28*28

池化: 核大小 2*2 步长 2 (无重叠) -> 6@14*14

1. 卷积层，使用一个 5x5 的卷积核对输入图像进行卷积操作，输出特征图。同时使用 ReLU 作为激活函数，提取图像的特征。
2. 池化层，使用 2x2 的最大池化操作对特征图进行下采样，减少特征图的尺寸，保留主要特征。

输入: 6@14*14

卷积: 卷积核 16@5*5 步长 1 -> 16@((14-5+1)*(14-5+1)) -> 16@10*10

池化: 核大小 2*2 步长 2 (无重叠) -> 16@5*5

3. 卷积层，使用 16 个 5x5 的卷积核对第二层的池化结果进行卷积操作，提取更高级的特征。
4. 池化层，同样使用 2x2 的最大池化操作对特征图进行下采样。

输入: 16@5*5 输出: 120

5. 全连接层，将池化后的特征图展平为一维向量，并连接到一个全连接层上，进行线性变换操作。

输入: 120 输出: 84

6. 全连接层，再次进行线性变换，并使用 ReLU 作为激活函数。

输入: 84 输出: 12

7. 全连接层，输出最终的分类结果。

每一层的作用：

- 卷积层通过卷积操作提取图像的特征。
- 池化层进行下采样，减少特征图的尺寸。
- 全连接层将特征图展平并进行线性变换操作。
- 激活函数用于引入非线性性，增强网络的表达能力。

因为卷积核一般较小，卷积神经网络注重提取局部的信息。而在全连接神经网络中，所有神经元都是和上一层所有神经元相连，全连接神经网络更加关注全局的特征。对于图像分类的任务，因为局部特征可以更好地描述图像的细节和特点，而全局特征则更容易受到图像整体的变化和噪声的影响。通过提取图像的局部特征，可以更准确地识别和分类图像。因此卷积神经网络更适合处理此类任务。