实验2: 猫狗分类

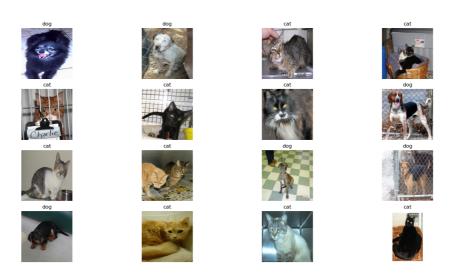
实验内容

基于Tensorflow搭建卷积神经网络,实现猫狗分类。

数据集

猫狗分类的数据集来源Kaggle上的一个名为Cats vs. Dogs(猫狗大战)竞赛,该数据集包含训练集25000张彩色图像,图像的尺寸不固定,猫狗类别各占一半。数据集可在:https://www.kaggle.com/c/dogs-vs-cats/overview下载。

本次实验由于受到机器性能限制,仅采用15000张图像,其中10000张图像作为训练集,2000张图像作为验证集,3000张图像作为测试集,所有数据集中猫狗类别各占一半。



实验环境

运行依赖

Python3.8.8

tensorflow-2.2: 神经网络框架matplotlib: 绘图工具包

datetime: 时间管理器os: 系统文件管理器

运行环境

GPU: GeoForce GTX 1660 Ti with Max-Q Design

数据预处理

图像文件 To DataSet

data_loader.py 脚本实现负责将图像文件转为DataSet

```
class CatDogLoader():
   def __init__(self, file_list, buffer_size, batch_size, num_epoch):
       # print(file_list[0:10])
       self.image_data = {}
       # 遍历文件
       for file_path in file_list:
           file_root, file_name = os.path.split(file_path)
           label = file_name.split('.')[0]
           label_name = None
           # 根据文件名打标签
           if(label == 'cat'):
               label_name = 0
           elif(label == 'dog'):
               label_name = 1
           if(label_name != None):
               self.image_data[file_path] = label_name
       # print(self.image_data)
       all_image_path = list(self.image_data)
       all_image_label = list(self.image_data.values())
       ds = tf.data.Dataset.from_tensor_slices((all_image_path,
all_image_label))
       image_label_ds = ds.map(self.load_and_preprocess_image)
       # buffer_size (随机缓冲区大小):设置一个和数据集大小一致的 shuffle, 以保证数据被充
分打乱。
       image_label_ds = image_label_ds.shuffle(buffer_size = buffer_size)
       # batch:数据打包分组,每batch_size个分数据成一组
       image_label_ds = image_label_ds.batch(batch_size)
       # count:数据重复多少epoch, 训练的轮数
       self.image_label_ds = image_label_ds.repeat(count = num_epoch)
   def load_and_preprocess_image(self, path, label):
       image = tf.io.read_file(path)
       image = tf.image.decode_jpeg(image, channels = 3) # 编码图像
       image = tf.image.resize(image, (224, 224)) # 图像统一尺寸
       image /= 255.0 # 图像归一化到[0-1]
       return image, label
```

- os库用于读取文件名,并标记类别。
- 利用 tf.data.Dataset.from_tensor_slices 构建Dataset文件列表,调用 map 方式批加载和预处理数据,然后调用 shuffle 打乱数据,batch 将数据分批。

TFRecord To DataSet

TFRecord是TensorFlow中的数据集存储格式,可以高效地读取和处理数据集。它可以理解为一系列序列化的 tf.train.Example 元素所组成的列表文件,每一个 tf.train.Example 又由若干个 tf.train.Feature 的字典组成。 createSmallRecord.py 实现读取图像文件,创建TFRecord文件,并转化为DataSet。

```
def create_tfrecord(root, all_filenames, tfrecord_dir):
        创建tfrecord文件
   # 创建标签
   all_labels = []
    for fname in all_filenames:
        if(fname.startswith('cat')):
            all_labels.append(0)
        elif(fname.startswith('dog')):
            all_labels.append(1)
    # TFrecord创建上下文环境
   with tf.io.TFRecordWriter(tfrecord_dir) as writer:
        # 遍历原始数据
        for filename, label in zip(all_filenames, all_labels):
            # 读取图片
           file_path = os.path.join(root, filename)
            print(file_path, label)
           image = open(file_path, 'rb').read()
           # 创建Feautre
            feature = {
                'image': tf.train.Feature(bytes_list = tf.train.BytesList(value)
= [image])), # 图片是Bytes对象
               'label': tf.train.Feature(int64_list = tf.train.Int64List(value
= [label])) # 标签是Int对象
           }
           # 创建Example
            example = tf.train.Example(features = tf.train.Features(feature =
feature))
            # 序列化写入TFRecord文件
           writer.write(example.SerializeToString())
def read_tfrecord(tfrecord_dir):
       读取TFRecord文件
    raw_dataset = tf.data.TFRecordDataset(tfrecord_dir) # 读取TFRecord文件
    dataset = raw_dataset.map(_parse_example).shuffle(3000).batch(16)
    for images, labels in dataset:
        # print(image.shape, type(image)) (16, 299, 299, 3)
        # print(label.shape, type(label)) (16,)
        col = 0
        for i in range(16):
           img = images[i]
           img_label = labels[i]
            # print(img.shape, img_label.shape) # (28, 28, 1)
           cur\_spec = (col, i % 4)
           if (i + 1) % 4 == 0: # 每4个换行
               col +=1
            plt.subplot2grid((4, 4), cur_spec)
            plt.imshow(img.numpy(), cmap='gray')
            plt.title('cat' if img_label == 0 else 'dog')
            plt.axis('off')
```

TFRecord创建:

- 将数据转为tf.train.Feature
- 将Feature转为Example
- 将Example序列化,写入TFRecord文件

TFRecord读取:

- 通过tf.Data.TFrecordDataset读取原始的TFRecord文件,得到Dataset对象
- 通过Dataset.map方法,将数据集每一个序列化的Example对象,通过tf.io.parse_single_example 反序列化

实验结果

V1

基本版

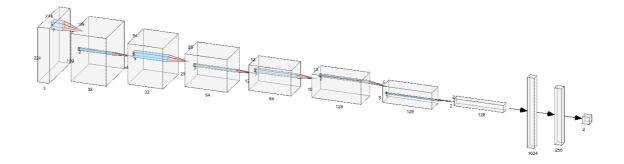
6层: 4卷积层+2全连接层

特点:

- 在浅层的感受野较大,深层的感受野较小
- 随着层数增加,特征图通道越多,尺寸越小
- 全连接层的神经元差异较小,参数量较小

缺点:

- 容易过拟合
- 陷入局部最优解



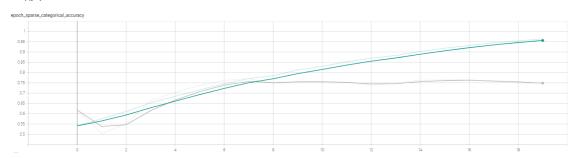
训练集和测试集结果曲线: (绿色训练集、灰色验证集)

• 训练细节

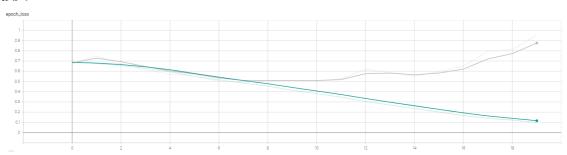
batch_size: 10epoch: 20

learning_rate: 0.01momentum: 0.001优化方法: 随机梯度下降损失函数: 交叉熵损失函数

• 正确率



• 损失



从训练过程中的验证集正确率曲线中以看到,训练集的正确率不断提高(95%),但是验证集的正确率仅有75%左右,说明模型出现过拟合现象。

改良版

在基础版的基础上,使用Dropout策略,避免过拟合;

6层: 4卷积层+2全连接层+Dropout

Layer (type)	Output	Shape	Param #
conv2d (Conv2D)	(None,	109, 109, 32)	4736
max_pooling2d (MaxPooling2D)	(None,	54, 54, 32)	0
conv2d_1 (Conv2D)	(None,	25, 25, 64)	51264
max_pooling2d_1 (MaxPooling2	(None,	12, 12, 64)	0
conv2d_2 (Conv2D)	(None,	10, 10, 128)	73856
max_pooling2d_2 (MaxPooling2	(None,	5, 5, 128)	0
conv2d_3 (Conv2D)	(None,	5, 5, 256)	33024
max_pooling2d_3 (MaxPooling2	(None,	2, 2, 256)	0
flatten (Flatten)	(None,	1024)	0
dropout (Dropout)	(None,	1024)	0
dense (Dense)	(None,	256)	262400
dropout_1 (Dropout)	(None,	256)	0
dense_1 (Dense)	(None,	2)	514
Total params: 425,794 Trainable params: 425,794 Non-trainable params: 0			

训练集和测试集结果曲线: (红色训练集、蓝色验证集)

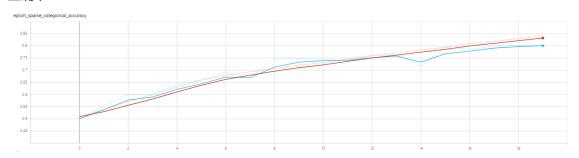
• 训练细节

o batch_size: 10 o epoch: 20

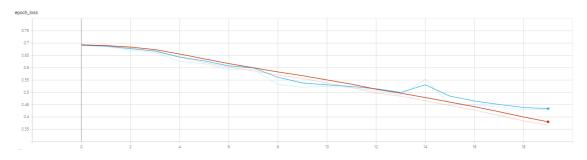
o learning_rate: 0.01 o momentum: 0.001

。 优化方法: 随机梯度下降 (SGD) 。 损失函数: 交叉熵损失函数

• 正确率



• 损失

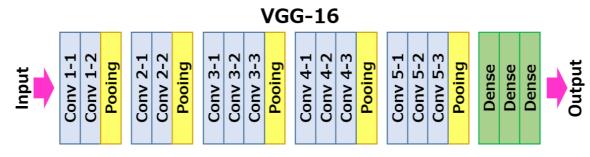


从训练过程中的验证集正确率曲线中以看到,训练集正确率和验证集正确率都再同步提高,最终达到 **80%左右**,模型没有出现过拟合现象,但是模型的到达了性能瓶颈(**80%左右**)。

V2

经典的卷积神经网络,如VGGNet、GoogleNet和ResNet,是优秀的图像分类网络。实验通过采用VGG-16、InceptionV3、Res-50三款在ImageNet预训练的模型,由于它们之前是针对1000分类,所有实验中只**利用它们的卷积层提取图像特征,再通过自定义的全连接层用于分类。**

VGG-16



3层全连接层:

Dense1: 256神经元,激活函数ReLUDense2: 64神经元,激活函数ReLUDense3: 2神经元,激活函数softmax

训练集和测试集结果曲线: (红色训练集、蓝色验证集)

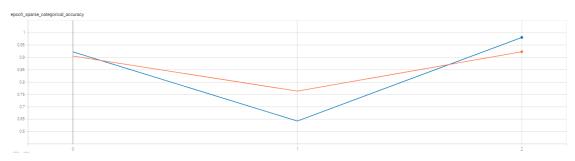
• 训练细节

batch_size: 10epoch: 3

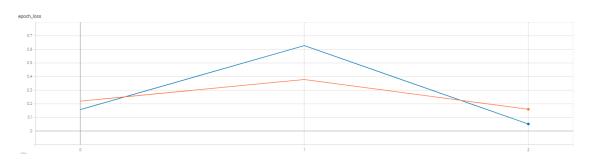
learning_rate: 0.01momentum: 0.001

○ 优化方法: 随机梯度下降 (SGD) ○ 损失函数: 交叉熵损失函数

• 正确率

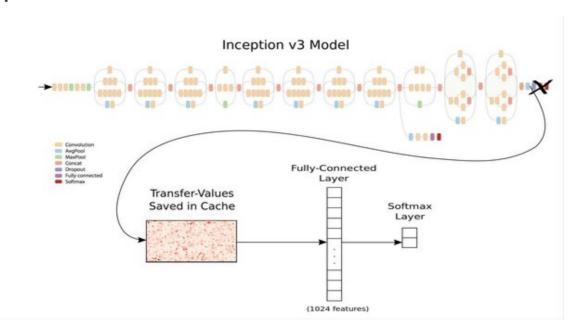


• 损失



预训练的VGG-16模型比较强大,在训练早期,1-3epoch内就可以收敛,由于选用SGD优化方法,会存在正确率和损失的震荡。最终训练集和验证集正确率均达到95%以上,测试集正确率为97.76%。

InceptionV3



3层全连接层:

Dense1: 512神经元,激活函数ReLUDense2: 128神经元,激活函数ReLUDense3: 2神经元,激活函数softmax

训练集和测试集结果曲线: (蓝色训练集、红色验证集)

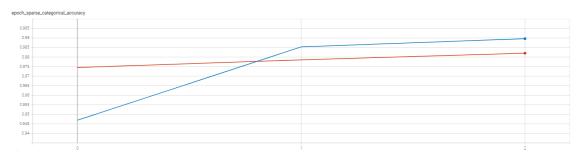
• 训练细节

batch_size: 10epoch: 10

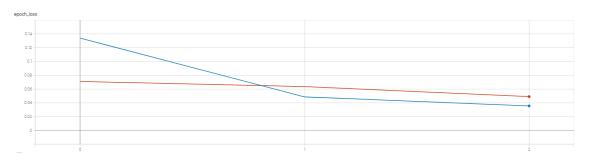
learning_rate: 0.01momentum: 0.001

○ 优化方法: 随机梯度下降 (SGD) ○ 损失函数: 交叉熵损失函数

• 正确率

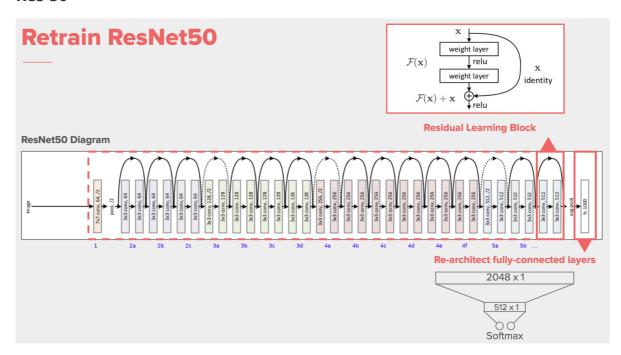


• 损失



预训练的InceptionV3也十分强大,在较短的训练时间下训练集和验证集就能达到95%以上的正确率,最终的测试集上的正确率为**98.2%**。

Res-50



3层全连接层:

Dense1: 512神经元,激活函数ReLUDense2: 128神经元,激活函数ReLUDense3: 2神经元,激活函数softmax

训练集和测试集结果曲线: (蓝色训练集、红色验证集)

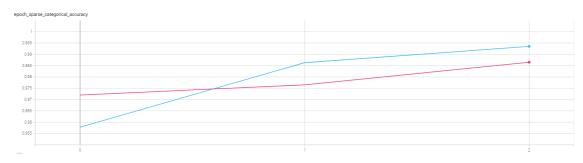
• 训练细节

batch_size: 10epoch: 3

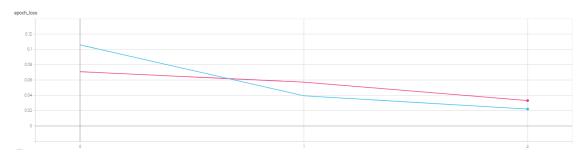
learning_rate: 0.01momentum: 0.001

优化方法: 随机梯度下降 (SGD)损失函数: 交叉熵损失函数

• 正确率



• 损失



预训练的Res-50模型依然十分强大,几乎在1个epoch之内就能达到95%以上的正确率,最终的测试集上的正确率为**98.2%**。