

实战案例9：交通标识自动识别

作者：Robin

日期：2018/10

提问：[小象问答](#)

数据集来源：<https://btsd.ethz.ch/shareddata/>

声明：[小象学院](#)拥有完全知识产权的权利；只限于善意学习者在本课程使用，不得在课程范围外向任何第三方散布。任何其他人或机构不得盗版、复制、仿造其中的创意，我们将保留一切通过法律手段追究违反者的权利

1. 案例描述

自动驾驶已经迎来发展的热潮。自动驾驶车在行驶时，需要正确识别路上的交通标识。本案例通过搭建卷积神经网络对比利时的62种交通标志进行自动识别。

2. 数据集描述

- 训练集下载地址：https://btsd.ethz.ch/shareddata/BelgiumTSC/BelgiumTSC_Training.zip
- 测试集下载地址：https://btsd.ethz.ch/shareddata/BelgiumTSC/BelgiumTSC_Testing.zip
- 将下载的数据集，解压后放到 `data` 目录中
- class的个数：62

3. 任务描述

- 搭建深度神经网络CNN，并进行交通标识分类

4. 主要代码解释

- 代码结构

```
lect09_proj
├── output  # 程序输出结果保存的目录
├── data    # 训练集和测试集存放的目录
├── main.py    # 主程序
├── utils.py   # 工具文件，包含数据加载、构建CNN等
├── config.y  # 配置文件
└── lect09_proj_readme.pdf # 案例讲解文档
```

- `utils.py`

读取数据时，需要对图片进行格式转化，用于CNN的输入。并且将像素值其归一化到0-1。

```
def load_data(data_dir):
    ...
    # 以指定的尺寸读取图像数据
    image_data = image.load_img(f, target_size=(config.img_rows,
config.img_cols))
    # 将图片像素值转换为0-1
    image_data = image.img_to_array(image_data) / 255
    ...
```

- **utils.py**

数据矩阵 `x` 的格式为 `[n_samples, n_rows, n_cols, n_channels]`，即 [样本个数，图片高度，图片宽度，通道个数]。对于标签可以通过 `keras` 的 `to_categorical()` 方法转换成独热编码的形式。

```
def process_data(images, labels):
    """
    处理加载的图像数据和标签，用于CNN的输入
    """
    x = np.array(images)
    y = np.array(labels)
    y = keras.utils.to_categorical(y, config.n_classes)

    return x, y
```

- **config.py**

可以通过设置 `config.load_model` 选择加载训练好的模型，还是重新训练模型；设置 `config.data_augmentation` 是否对样本进行增强处理。

```
# 是否加载已经训练好的模型
load_model = False

# 是否对样本进行增强
data_augmentation = True
```

- **utils.py**

CNN的第一层中：

- 卷积层使用了 32 个卷积核，每个卷积核的大小为 `3 * 3`，激活函数为 `relu`；
- 池化层，核的大小为 `2 * 2`；
- Dropout层，避免过拟合，Dropout率为 `0.25`；

```
def build_cnn():
    ...
    # 第一层
    model.add(Conv2D(filters=32, kernel_size=(3, 3), padding='same',
input_shape=input_shape))
    model.add(Activation('relu'))
    model.add(MaxPooling2D((2, 2)))
    model.add(Dropout(0.25))
    ...
```

- **utils.py**

CNN的第二层中:

- 卷积层使用了 64 个卷积核, 每个卷积核的大小为 3 * 3, 激活函数为 relu;
- 池化层, 核的大小为 2 * 2;
- Dropout层, 避免过拟合, Dropout率为 0.25;

```
def build_cnn():
    ...
    # 第二层
    model.add(Conv2D(filters=64, kernel_size=(3, 3), padding='same'))
    model.add(Activation('relu'))
    model.add(MaxPooling2D(pool_size=(2, 2)))
    model.add(Dropout(0.25))
    ...
```

- **utils.py**

CNN的最后一层:

- 全连接层, 512 个结点, 激活函数为 relu;
- Dropout层, 避免过拟合, Dropout率为 0.5;
- 全连接层, 10 个结点, 激活函数为 softmax, 用于预测值的输出;

```
def build_cnn():
    ...
    # 全连接层
    model.add(Flatten())
    model.add(Dense(512))
    model.add(Activation('relu'))
    model.add(Dropout(0.5))
    model.add(Dense(config.n_classes))
    model.add(Activation('softmax'))
    ...
```

5. 案例总结

- 该项目通过使用深度学习的卷积神经网络（CNN）进行交通标识的分类, 包含了如下内容:
 - CNN的基本概念及框架
 - 使用keras搭建CNN用于图像分类

6. 课后练习

- 尝试将激活函数替换成 `sigmoid` 或 `tanh`，观察对结果的影响。
- 尝试去掉Dropout层，观察对结果的影响

参考资料

1. [Keras教程](#)
2. [Keras CNN案例](#)