2020/10/27 day4.md

Table of Contents:

- 今日工作
 - 获得模型训练数据
 - 编写数据集类HandwrittenDigitDataset
 - 编写模型的训练函数
- 遇到的困难
 - 通过DataLoader获取数据
 - 定义Target
 - 模型输入数据维度的问题
- 训练效果
- 后续任务

今日工作

今天主要对昨天写的数字识别模型进行了完善,包括以下内容:

获得模型训练数据

手写了0~9十个数字,拍照获得十张图片,编写对应的txt文件,标记每张图片对应的数字。虽然目前数量集包含的数据很少,只有十张图片,可以直接在代码中创建一个列表 [0,1,2,3,4,5,6,7,8,9] 与每张图片对应,但是使用文件标记图片对应数字的方法方便以后大数据集的使用。

编写数据集类HandwrittenDigitDataset

关键函数有两个 __getitem__ 和 __len__ 。 __getitem__ 函数要返回图片矩阵的 tensor 对象 image 和预测结果的 tensor 对象 target 。

对于图片矩阵,注意我们将其转化为 RGB,保证其为三通道。

对于预测结果,它是图片对应数字的'tensor'对象。

```
obj_id = self.ids[idx] # ids是一个列表, ids[idx]表示第idx张图片对应的数字
target = torch.as_tensor(obj_id)
```

编写模型的训练函数

训练函数根据之前学习的PyTorch官网教程改写,简化了许多内容。没有预热过程,只有前向传播,计算损失,反向传播,打印信息。

遇到的困难

通过DataLoader获取数据

由于大部分代码直接copy了之前教程中的代码,在其代码中,自定义了 collate_fn ,这是由于其图像在 __getitem__ 并没有进行统一 size 的操作,不同图像矩阵的 size 不同,因此不能进行 stack 操作,需要自定义方法,让一个batch中的图片不再被stack操作,可以存储在一个 list 中。

但是其自定义的 collate_fn 返回的是 tuple 类型的数据,而他的模型中应该有处理这个 tuple 对象的方法,将其转化为 tensor 对象,输入网络。

在我们的网络中,并没有上述条件,因此只能接受 tensor 对象。而由于我们的模型很简单,并且限制了输入图片的 size , 因此在 getitem 函数中 , 有一个 resize 操作 , 因此不需要自定义 collate fn 。

定义Target

最开始,我想的是像模型输出一样定义 target 为一个 list,例如图片中数字为 0 的图片的 target 为:

2020/10/27 day4.md

```
[1, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0]
```

但是这样的定义在计算损失时有一点复杂。因此转换思路,让 target 表示图片对应的数字。

模型输入数据维度的问题

对于模型中的一层

```
self.conv1 = nn.Conv2d(in_channels=3, out_channels=6, kernel_size=5, stride=1, padding=0)
```

这层接受的图像矩阵 shape 为 3 * 32 * 32 **。需要注意的是,模型期望接收的是一组训练数据,因此,即使只有一个图**片矩阵,我们需要给这个矩阵增加一维,让其 shape 为 1 * 3 * 32 * 32 , 才能够输入。

同时,这层权重的 shape 为 6 * 3 * 3 * 3 , 为4维,输入也为4维的化是否能够更方便地计算呢?

训练效果

模型使用的损失函数为**交叉熵函数**,这个损失函数适合用于多分类问题。在500次训练中,每次训练都会使用所有图片,损失函数的值一直在2.30、2.29之间波动。这说明这个模型的识别效果非常差,我想主要有以下原因:

- 1、简单来看,这是一个非常简陋的模型,为了适应模型输入条件,将原本大于 3000 * 3000 **像素的图片** resize 成 32 * 32 。同时,图片效果也不好,背景有波纹。
- 2、对各种超参数的设置没有分析。

后续任务

- 1、在今天的编程过程中,意识对于损失函数的知识有很大的空缺,以后需要学习。
- 2、了解PyTorch记录向量操作的知识,打算自定义损失函数时,对于程序如何记录我自定义的操作存在疑惑。