1. **神经网络**

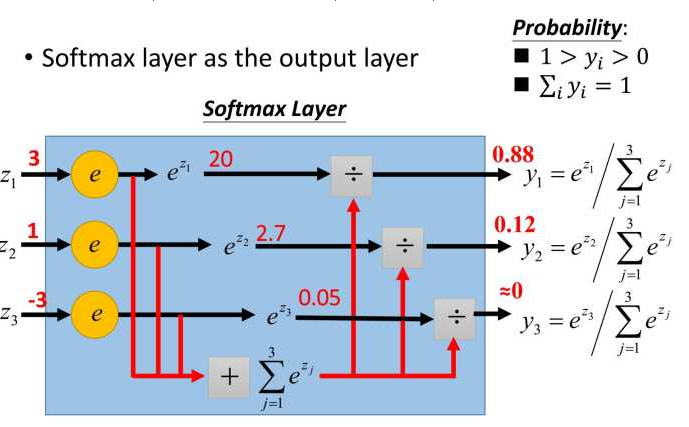
**1.1 Softmax**

<https://blog.csdn.net/bitcarmanlee/article/details/82320853>

<http://www.cnblogs.com/yjmyzz/p/7822990.html>

在多分类问题中，如果希望得到目标对象属于每个类别的概率，而我们通过分类器得到的一般是一系列数值，这里就可以通过Softmax将它们转换成0-1直接的概率，并且概率和为1

Softmax的计算：



Softmax分类和k个二元分类的比较

如果希望将样本分为k类，选择Softmax还是k个二元分类器，取决于是否类别之间是否互斥。如果互斥，则应该选择Softmax，如果不互斥，则可以选择k个二元分类器。

**1.2 极大似然估计(maximum-likelihood)**

<https://blog.csdn.net/zengxiantao1994/article/details/72787849>

先看贝叶斯分类：



其中，为先验概率，表示某种类别的概率分布。为类条件概率，表示属于某个类别的前提下，事件发生的概率。为后验概率，表示事件发生的前提下，属于某个类别的概率。

例子：

已知：在夏季，某公园男性穿凉鞋的概率为1/2，女性穿凉鞋的概率为2/3，并且该公园中男女比例通常为2:1，问题：若你在公园中随机遇到一个穿凉鞋的人，请问他的性别为男性或女性的概率分别为多少？

男性，为女性，为穿凉鞋。

先验概率：

，

类条件概率：

，

穿凉鞋的概率：



则：





在实际问题中，我们往往只能获取有限数目的样本，也无法知晓先验概率和类条件概率。

先验概率可以通过以下方式获取：1、每个样本所属的自然状态都是已知的（有监督学习）；2、依靠经验；3、用训练样本中各类出现的频率估计。

类条件概率：将估计类条件概率转换为参数估计，并采用极大似然估计来解决。

极大似然估计的重要前提：

1. 训练样本的分布能代表样本的真实分布。
2. 每个样本集中的样本都是所谓独立同分布的随机变量。
3. 有充分的训练样本。

极大似然估计：利用已知的样本结果，反推最有可能（最大概率）出现这种结果的参数值。

设样本集为：



我们来估计参数。

似然函数（likelihood function）：联合概率密度函数称为相对于的的似然函数。



其中，最后一个=之所以成立，是因为样本是独立同分布的。

如果能使似然函数最大，则就是最可能的值。



为了便于分析，定义对数似然函数：



对似然函数求导，极大似然估计量为：



极大似然估计的一般步骤：

1. 写出似然对数
2. 对似然对数求导
3. 解似然方程，求出。

极大似然估计的优点：

1. 简单易实现
2. 收敛性好，如果样本趋近总体，则收敛性会变好

极大似然估计的缺点：

1. 如果假设的概率模型正确，则结果会较好；假如模型出现偏差，则效果可能会比较差。
2. **深度神经网络**

**2.1 Keras**

1. 序列模型

from keras.models import Sequential

#Create the Sequential model

model = Sequential()

1. 层

**from** keras.models **import** Sequential

**from** keras.layers.core **import** Dense, Activation, Flatten

*#创建序列模型*

model = Sequential()

*#第一层 - 添加有128个节点的全连接层以及32个节点的输入层*

model.add(Dense(128, input\_dim=32))

*#第二层 - 添加 softmax 激活层*

model.add(Activation('softmax'))

*#第三层 - 添加全连接层*

model.add(Dense(10))

*#第四层 - 添加 Sigmoid 激活层*

model.add(Activation('sigmoid'))

创建32x128x10的神经网络，输入为32结点，中间层为128结点，激活函数为softmax，输出为10个结点，激活函数为sigmoid。

1. 模型编译：损失函数，优化器，评估指标

model.compile(loss="categorical\_crossentropy", optimizer="adam", metrics = ['accuracy'])

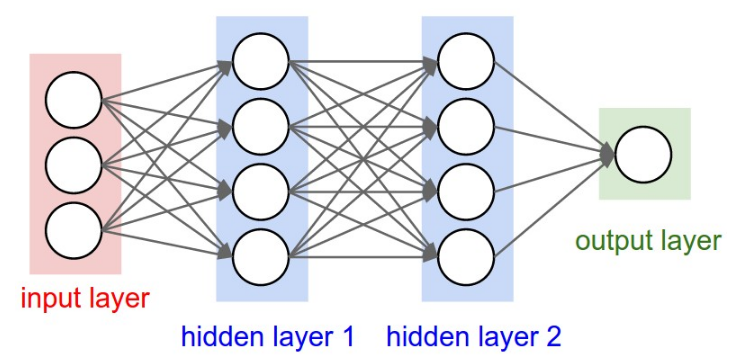
1. **卷积神经网络(CNN)**

CNN最擅长解决图像识别的问题，其输入默认就是图像。

MLP(多层感知器)神经网络可以用于图像识别，但它的缺点较为明显：

1. 参数非常多，Udacity中一个28x28图像使用的神经网络的参数高达60万个，如果使用更大的图片，会非常消耗计算资源。之所以有这么多参数，原因是MLP神经网络使用全连接层，每个输入结点都会与所有隐藏层结点产生权重参数，隐藏层之间也是如此。
2. MLP处理图像时，将图片转换为向量输入，会丢失所有的二维信息。

传统神经网络：



CNN可以接受矩阵输入（二维或三维的），

CNN通常包含以下几层：

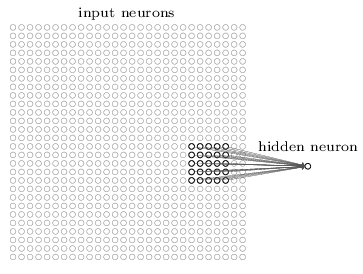
1. 卷积层（Convolutional Layer）
2. 池化层（Pooling Layer）
3. 全连接层（Fully-Connected Layer）



**3.1 卷积层(特征提取层)**

传统神经网络如果输入图片是1000x1000，则需要10^6个输入单元，如果隐藏层也有10^6个结点，则权重系数就会有10^12个，根本无法计算。

卷积层采用局部感知的方法来解决这一问题，每个隐藏层的结点都只与部分输入结点相连。



具体的方式是采用一个filter或kernel对像素矩阵进行卷积来实现。

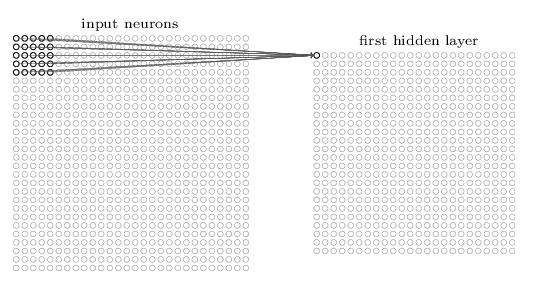
卷积的概念：



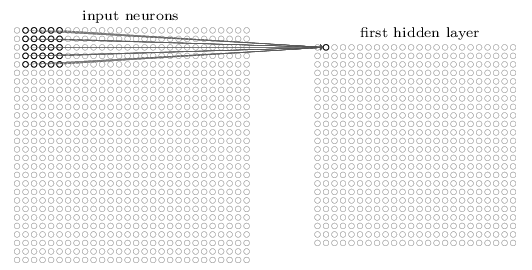
其中称为卷积核，为输入矩阵。

我们移动这样一个filter使其扫描输入矩阵，每次移动1步(stride)都有一个不同的隐藏层结点与之对应。

第1个：



第2个：



以此类推，可以形成第1个隐藏层，如上图所示，输入为28x28，filter为5x5，得到的隐藏层为24x24(24=28-5+1)。也可以设置每次移动多步。

权值共享（Shared weights and biases）：

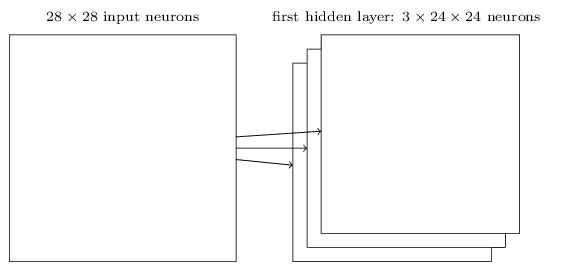
经过局部感知后，隐藏层有24\*24个结点，每个结点对应5\*5个权重系数。



其中代表输入层的矩阵，代表filter中的参数，表示激活函数，一般是Sigmoid或ReLU等，公式表示隐藏层第j行第k列的结点的输入。

虽然比全连接有所降低，但仍然很多，所谓权值共享就是认为隐藏层24\*24个对应的5\*5的权重系数和偏移值都是相同的。这样隐藏层的参数就变成了5\*5.这样认为的原因是：我们认为隐藏层从图像某一部分提取出来的特征也适用于另一部分，这也意味着一个隐藏层只能提取出一种特征。

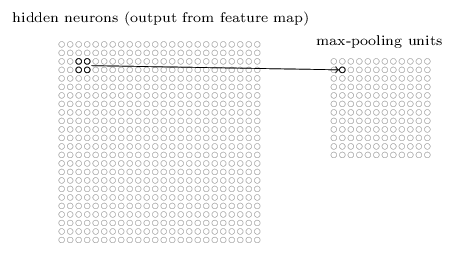
一般CNN都会有多个卷积核(filter)。例，如果使用3个filter:

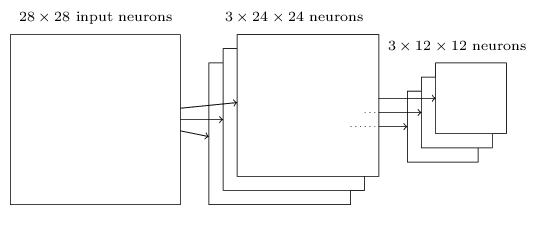


* 1. **池化层**

在卷积层后添加一个池化层，用来简化卷积层的输出，也是使用一个filter，但不进行卷积操作，而是通过最大值，最小值、平均值来进行。

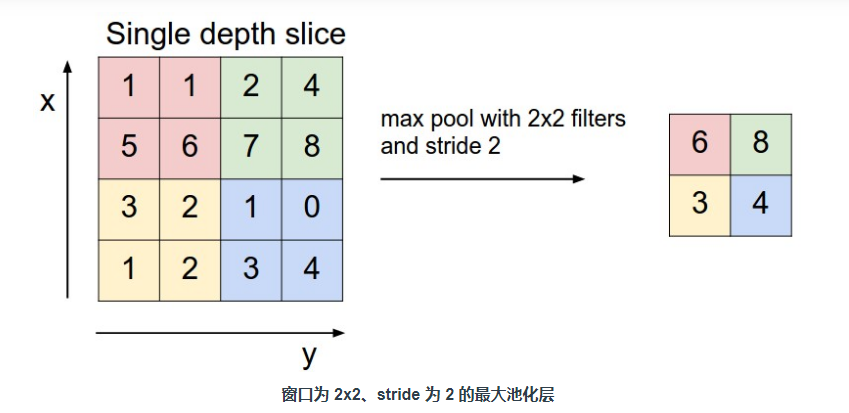
例，2\*2的max filter，选4个参数中最大的一个，从而压缩了卷积层的输出。





经过池化层后，会大大减少我们学到的特征。

Keras中的最大池化层：



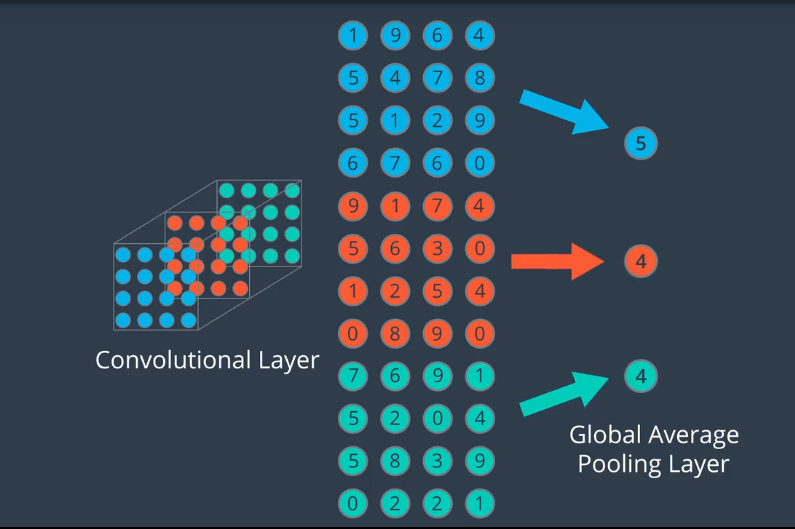
**from** keras.layers **import** MaxPooling2D

MaxPooling2D(pool\_size, strides, padding)

pool\_size：池化层filter的宽和高

stride和padding与卷积层的类似。

全局平均池化层：更为极端的特征压缩

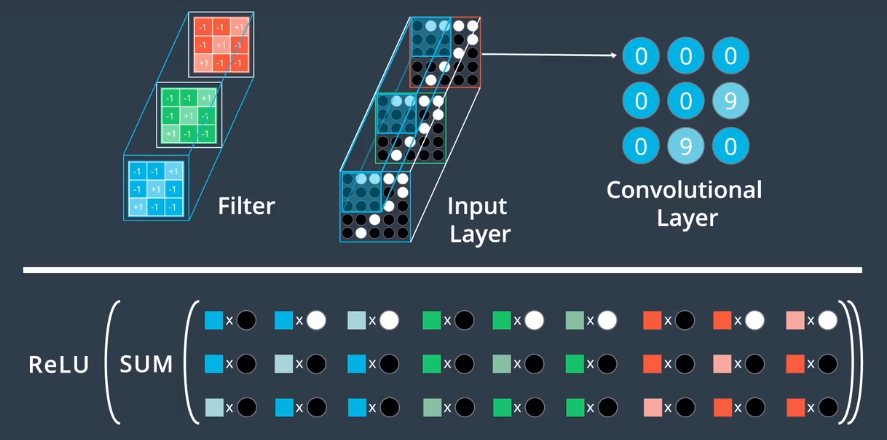


将卷积层每个窗口的权重系数求全局平均，然后作为池化层结点。

* 1. **全连接层（输出层）**

经过池化层的输出与输出层（有可能有多层，全是全连接层）进行全连接，然后得到神经网络的输出。

在Udacity中，处理彩色图像，是将其看成3个（RGB）二维矩阵输入。



在CNN中，第1卷积层与输入层局部相连，第2卷积层与第1卷积层也是局部相连，以此类推，只有最后输出层才是全连接层。

在CNN中，我们可以指定卷尺层的结点数目，filter的大小，但不能指定filter中的权重系数，初始是随机生成的，CNN中的反向传播其实是更新filter中的权重系数。

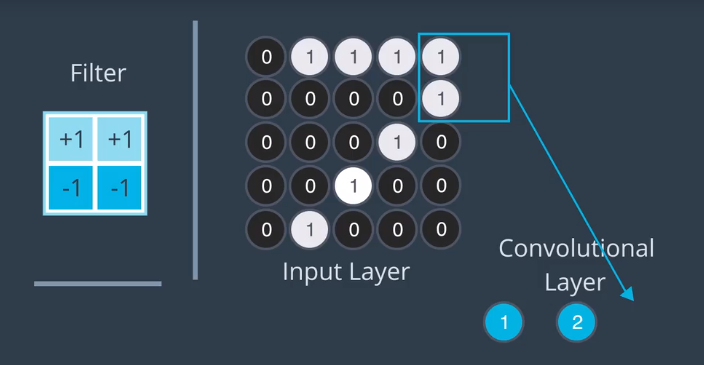
CNN中的超参数：除了结点树，层数，激活函数等之外的其它超参数

1. stride 步幅

卷积时每次移动的像素数目，两个相邻的卷积层结点，与它们相连的输入区域的距离。

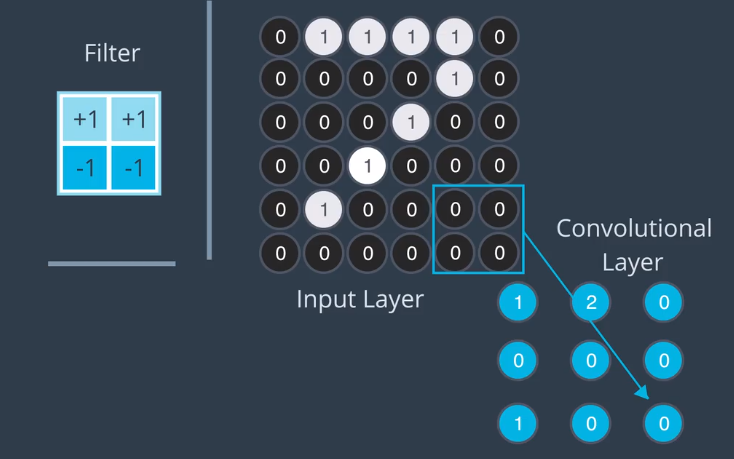
1. padding 填充选择

filter窗卷积时，会出现再图像边缘部分超出图片的情况，如下图所示。



一种处理方法是直接删除掉这些卷积层的结点，但这样做会丢失掉图像的边缘信息。padding=’valid’

另一种处理方法是对图像进行填充，一般是填充0，padding=’same’



Keras中的卷积层：

**from** keras.layers **import** Conv2D

Conv2D(filters, kernel\_size, strides, padding, activation='relu', input\_shape)

必须参数：

filters：filter数目

kernel\_size：（方形）卷积窗口的高和宽。

可选参数：

strides：步幅

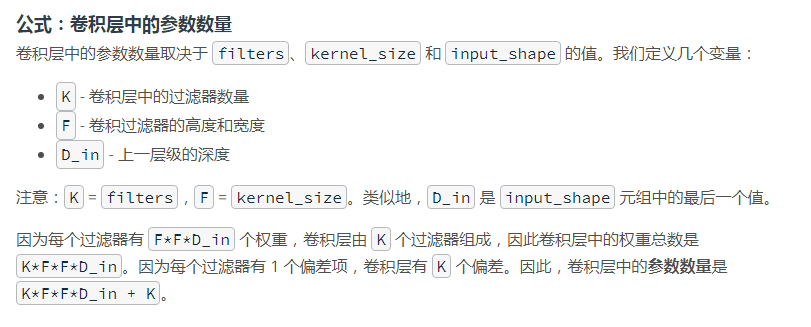
padding：填充规则

activation：激活函数

input\_shape：元组类型，如果卷积层是第一层级，则需要指定输入的高度，宽度和深度

注意：如果卷积层不是网络的第一个层级，请勿包含 input\_shape 参数。

卷积层的参数数量：



卷积层的深度就是过滤器的数量。



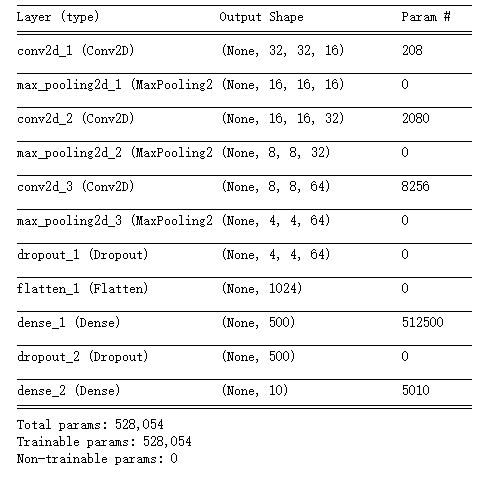
**3.4 CNN的设计**

PythonStudy\udacity\_test\machine\_learn\aind2-cnn-master\cifar10-classification

CNN模型：



模型参数为：



从上述典型的CNN例子中可以看出，卷积层的filter数目，即卷积层深度是递增的，而且基本是2的幂或能被2整除。池化层的filter宽高基本都为2.

CNN的卷积层数量一般是递增的。

标度不变性（scale invariance）：识别图片中的某个对象，模型不因为对象的大小而改变预测。

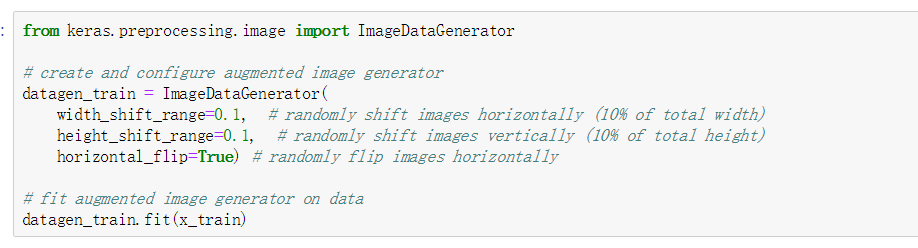
平移不变性（translation invariance）：识别图片中的某个对象，模型不因为对象的发生平移而改变预测。在CNN中，通过最大池化层，可以在一定程度上实现平移不变性。

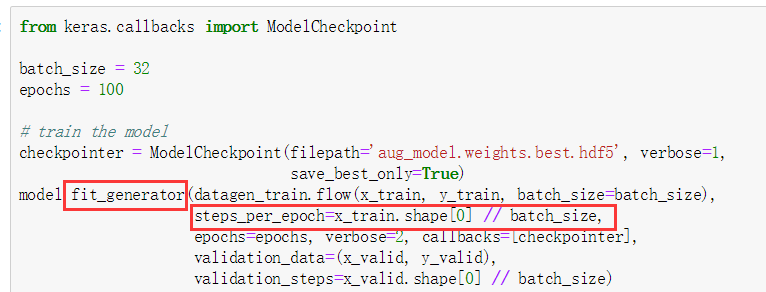
旋转不变性（rotation invariance）：识别图片中的某个对象，模型不因为对象的角度（对象旋转）而改变预测。

平移不变性和旋转不变性可以通过图片增强来实现。

keras中的图片增强：向训练集添加一部分图片，然后随机的旋转和平移这些图片（在原始图片的基础上操作），这样扩展了训练集，还可以防止过拟合。

ImageDataGenerator类





**3.5 迁移学习**

使用已经训练好的ImageNet上的CNN模型用于自己的数据集。

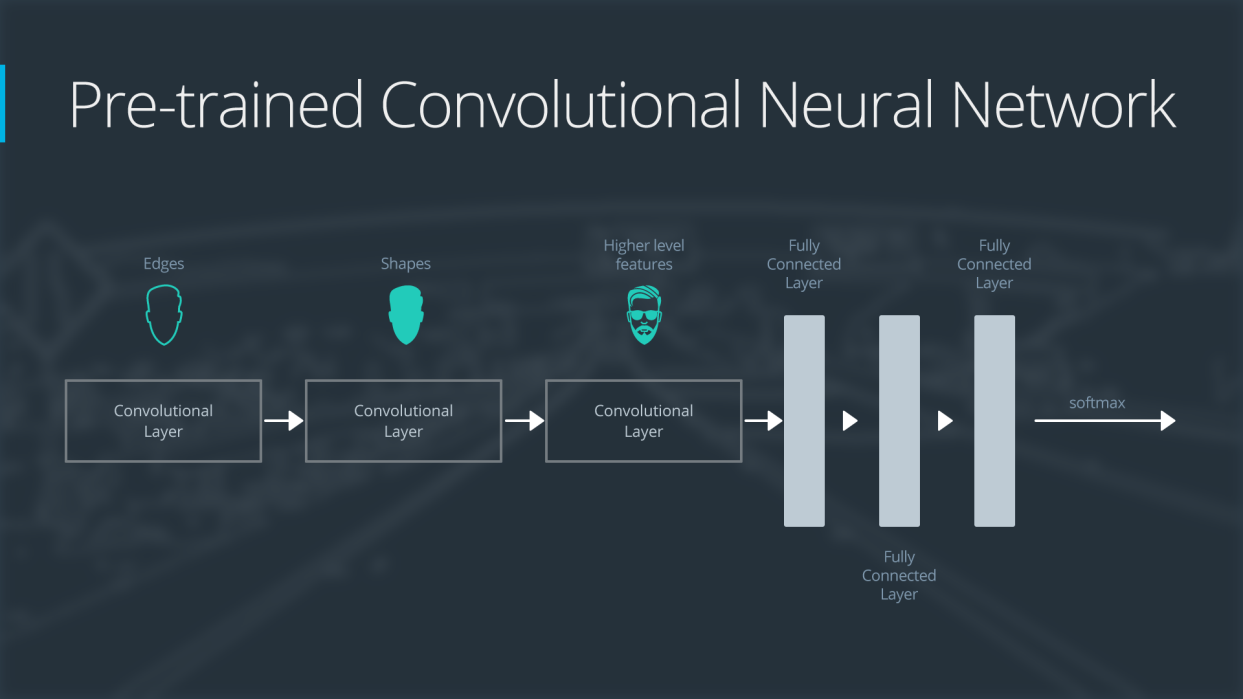
迁移学习主要取决于以下两个条件：

1. 新数据集的大小
2. 新数据集与原始数据集的相似程度

大型数据集可能具有 100 万张图片。小型数据集可能有 2000 张图片。大型数据集与小型数据集之间的界限比较主观。对小型数据集使用迁移学习需要考虑过拟合现象。

狗的图片和狼的图片可以视为相似的图片；这些图片具有共同的特征。鲜花图片数据集不同于狗类图片数据集。

例：训练好的CNN包含三个卷积层和三个完全连接层。



从上面可以看出：

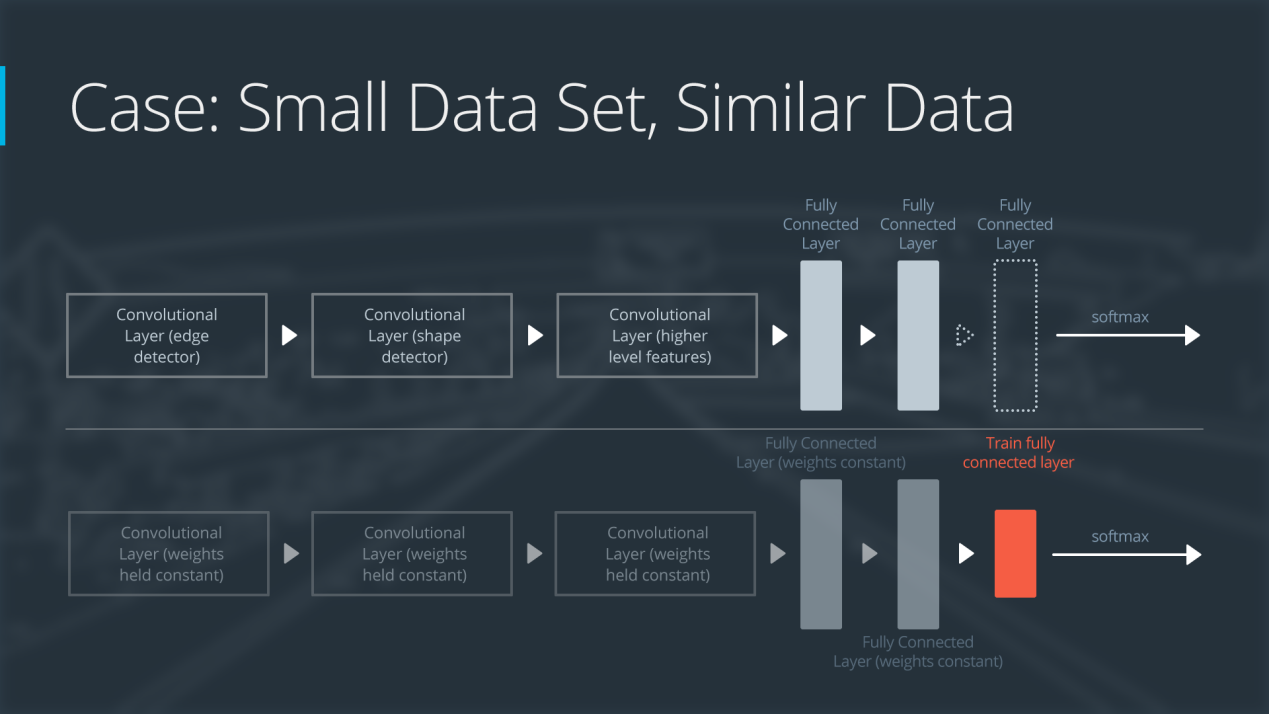
第一层将检测图片中的边缘

第二层检测形状

第三层检测更高级的特征

迁移学习的4种情形：

1. 小数据集，相似数据



第1步：删除神经网络的最后一个完全连接层。

第2步：添加一个新的完全连接层，与新数据集中的类别数量相匹配。

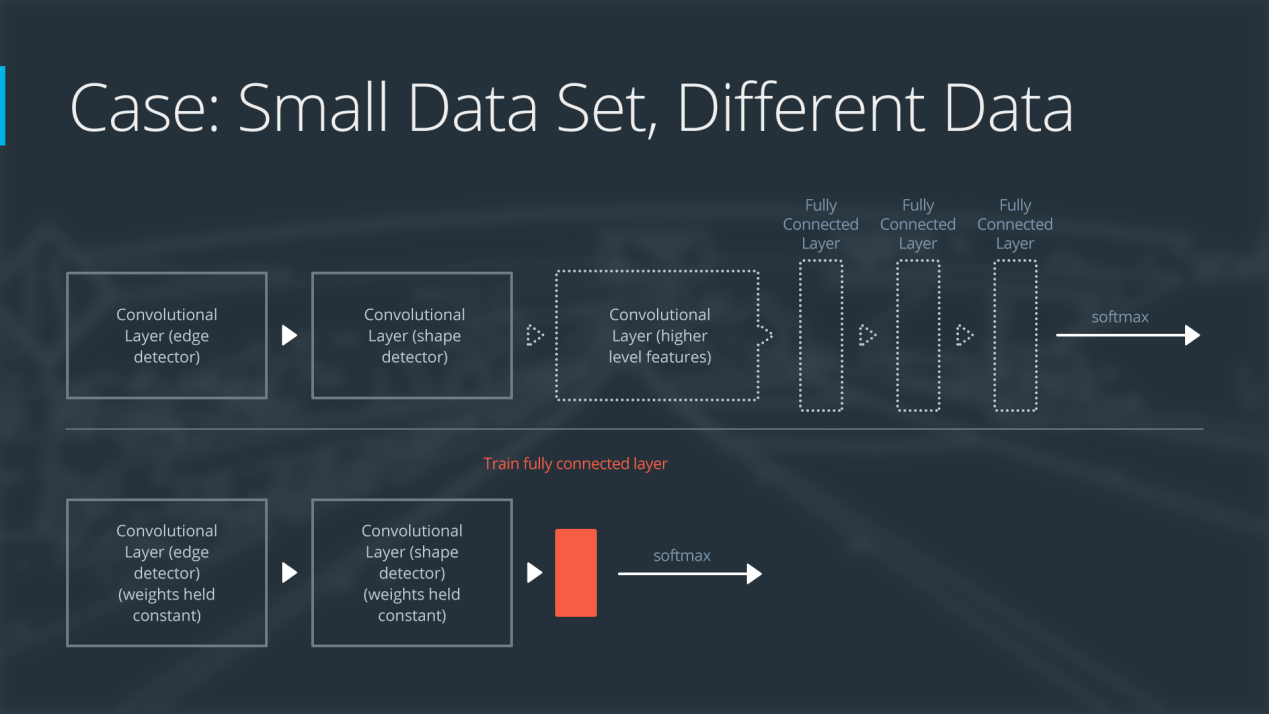
第3步：随机化设置新的完全连接层的权重；冻结预先训练过的网络中的所有权重。

第4步：训练该网络以更新新连接层的权重。

为了避免小数据集出现过拟合现象，原始网络的权重保持不变。

因为数据集比较相似，大部分或所有预先训练过的神经网络层级应保持不变。

1. 小型数据集、不同的数据



第1步：将靠近网络开头的大部分预先训练过的层级删掉。

第2步：向剩下的预先训练过的层级添加新的完全连接层，与新数据集的类别相匹配。

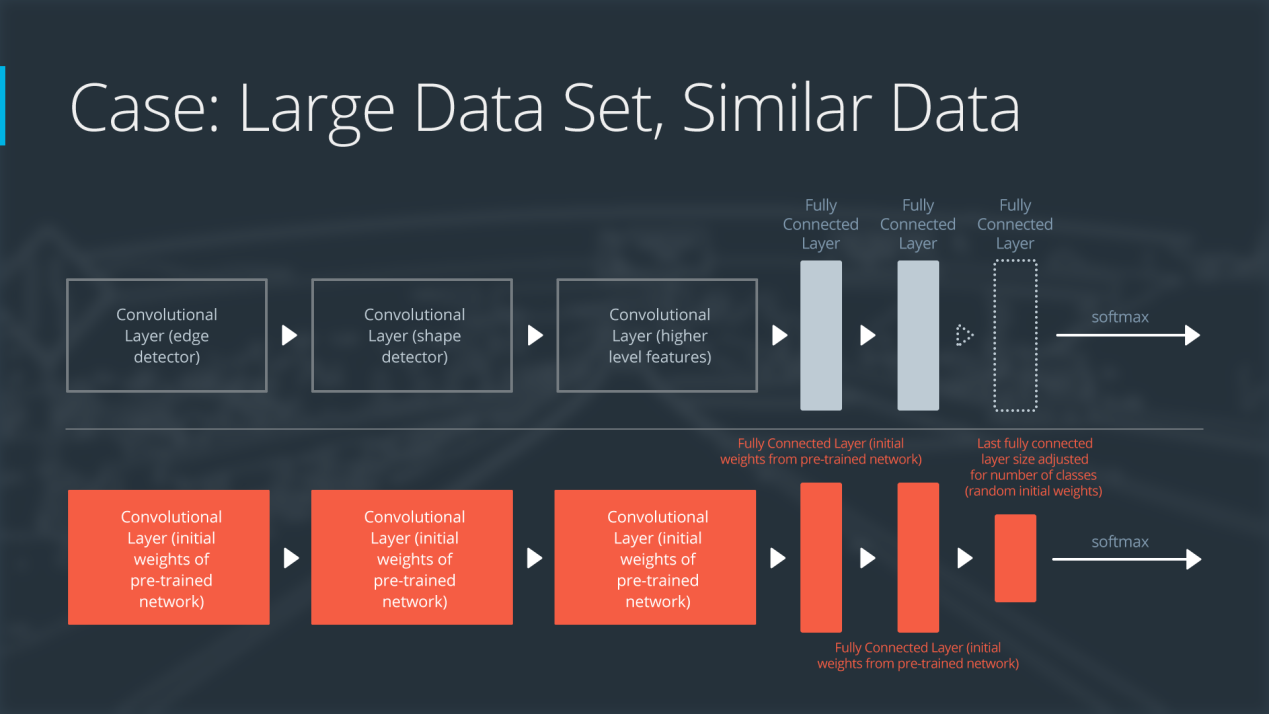
第3步：随机化设置新的完全连接层权重；冻结预先训练过的网络中 的权重。

第4步：训练该网络以更新新连接层的权重。

为了避免小数据集出现过拟合现象，原始网络的权重保持不变。

原始训练集合新的数据集更高级特征不同，新的网络仅使用更低级特征的层级。

1. 大数据集、相似数据



第1步：删除神经网络的最后一个完全连接层。

第2步：添加一个新的完全连接层，与新数据集中的类别数量相匹配。

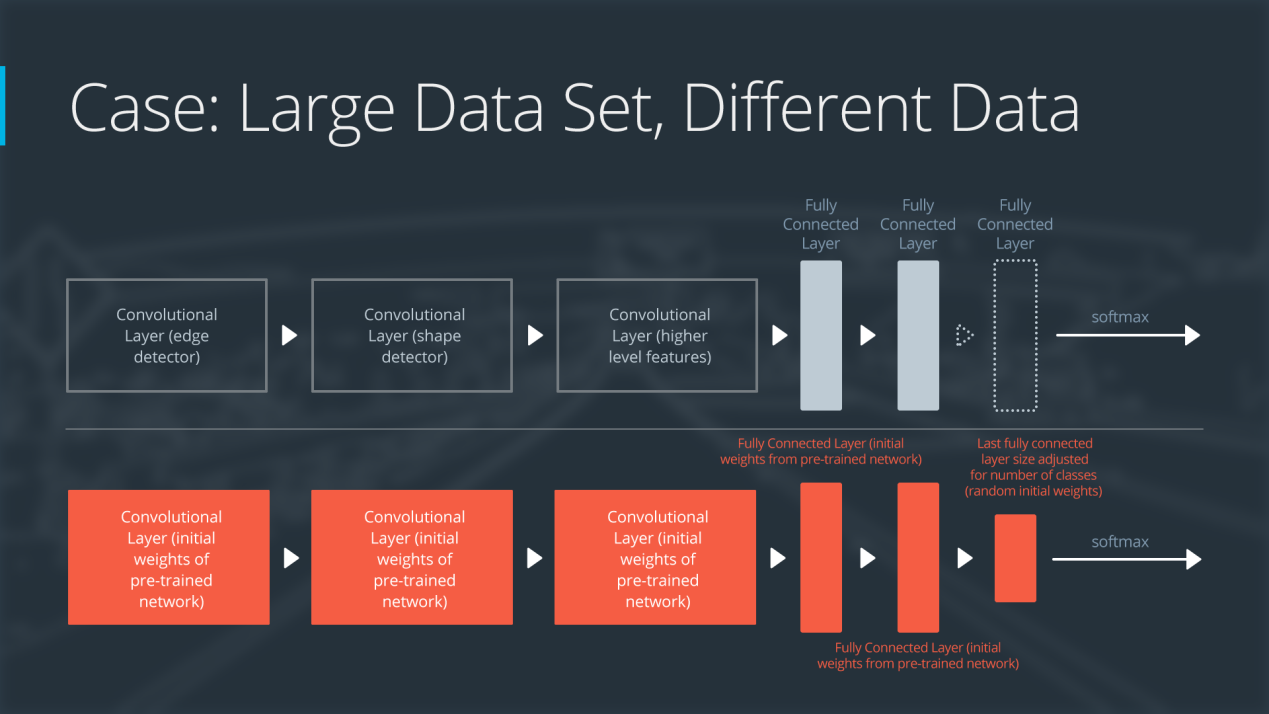
第3步：随机化设置新的完全连接层的权重；使用预先训练过的网络权重初始化剩下的权重。

第4步：重新训练整个神经网络。

训练大数据集时，过拟合问题不严重，因此可以重新训练整个神经网络。

因为数据集比较相似，因此可以使用整个神经网络的权重作为初始值，这样可以减少训练量。

1. 大型数据集、不同的数据



第1步：删除神经网络的最后一个完全连接层。

第2步：添加一个新的完全连接层，与新数据集中的类别数量相匹配。

第3步：使用随机初始化的权重训练整个网络。

第4步：或者，可以采用和“大型相似数据”情形相同的策略。

原始训练集合新的数据集不同，但利用预先训练过的神经网络权重进行初始化可能使训练速度更快，而且效果更好。

如果上述的方式不奏效，就随机初始化权重，从头开始训练。