

# SEVI 第二阶段大作业

## 小组分工

张震 2019012131

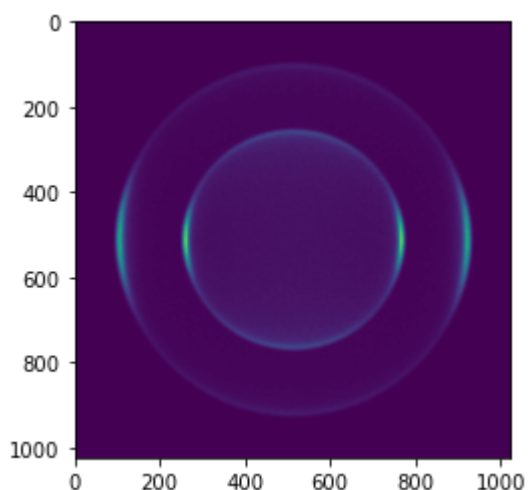
- 统计参数范围并生成用于训练集的随机参数
- 训练神经网络以将电子分布还原为生成参数
- 训练用于判断测试集中电子位置的神经网络(未使用)

鲍怏 2019011619

- 生成随机参数的电子分布训练集以用于神经网络训练
- 将目标图像转化为电子打在荧光屏上的位置
- 生成第一类训练集中的局部图像和电子位置的关系，以用于神经网络训练(未使用)

## 实验思路

1. 根据测试集的图像中的高斯光斑, 计算电子实际打在MCP上的位置, 统计50000张图片上的电子位置, **得到二维电子分布矩阵**, 元素为该位置总电子数, 并归一化并乘以255. 图像:



2. 实现程序, 可以根据训练集的动量分布 $\beta$ 和半径 $R$ 范围, 模拟电子打在MCP上的位置, 并**生成类似于第1步的二维电子分布矩阵**
  3. 利用第2步的程序, **生成形式为"二维电子分布矩阵(输入)-动量分布(输出)"的训练集**, 预训练神经网络
  4. 将第一步结果输入到训练好的网络中, **得到初步结果**
  5. 根据初步结果, 调整第2步程序中的参数范围, **生成精调数据集**
  6. 利用上一步的数据集对模型做**fine-tuning**
  7. 利用训练好的模型, **计算最终结果**, 每个球壳生成12个参数, 共24个参数
- 初步实现但未最终使用的步骤:
    - 利用第一类训练集的高斯光斑与电子位置数据, 训练神经网络, 使之可以判断测试集中电子的正确位置
    - 使用更大或更优秀模型, 如resnet101/efficientnet(更难训练)

## 注意事项

1. 运行script前注意**阅读复现方法**, 可能参数不适合运行环境,
2. script中**显卡的参数**可能不适合所有环境

3. 程序会自动创建所需的文件夹

4. 作为最终评测的提交（助教注意核验感谢！）：

url: <https://physics-data.meow.plus/3adbce917b58>

id: 2468

5. 我们的运行环境：

GPU: A100-SXM4-40GB

CPU: AMD EPYC 7302 16-Core Processor

## 复现形式

### 根据训练好的模型&处理好的结果计算答案

1. [下载](#)模型参数,并放于 `param/` 目录下:

<https://cloud.tsinghua.edu.cn/f/436363d4b6e946e7844c/>

2. [下载](#)处理好的测试数据, 解压并放于 `data/` 目录下:

<https://cloud.tsinghua.edu.cn/f/23d8a6cb004b4152b6c5/>

3. 运行

```
bash script/gen_finaltest_answer.sh
```

- 程序调用 `script/gen_finaltest_npy.sh` 生成的结果(上一步下载的参数)
- 在根目录下生成 `final.h5` 文件

## 从头训练

1. 处理`finaltest.h5`

- 将 `finaltest.h5` 放于`data`根目录下
- 运行

```
bash script/gen_finaltest_answer.sh
```

- 将在 `data/finaltest_npy` 目录下生成`.npz`文件, 是处理后的测试集
- 运行时间约为**40min**

2. 生成`pretraining`训练集

- 运行

```
bash script/gen_traindata_pretraining.sh
```

- 默认为**10**个进程, 可以根据性能调整`for`循环参数
- 将生成`data/traindata`和`data/valid_data`目录存放训练和验证集
- 训练集4000, 验证集500
- 运行时间约为**20min**
- 默认参数需要**40G**空间

3. 开始预训练模型

- 运行前建议调整python第二个参数(epoch个数), 默认为100

- 运行前必须根据设备显卡数调整第一行参数,

- 运行

```
bash script/run_model.sh
```

将开始训练模型

- 模型将loss平均值和标准差数据以.npy文件存在 data/train\_loss 和 data/valid\_loss 目录中, 可以通过 final.ipynb 文件查看loss曲线
- 每次重新运行会读取上次的参数, 模型参数保存在 param 目录中
- 100个epoch需要4h
- 显卡内存需要10G左右, 若不足, 可以调小python后两个参数

#### 4. 生成fine-tuning训练集

- 与生成pretraining训练集几乎一样
- 将覆盖pretraining训练集
- 运行

```
bash script/gen_traindata_fine_tuning.sh
```

- 运行时间约为20min

#### 5. fine-tuning

- 与开始预训练模型完全一样
- 建议训练40-60个epoch, 注意多次更换训练集提升模型泛化能力

#### 6. 生成答案

- 运行

```
bash script/gen_finaltest_answer.sh
```

- 可以调整python第二个参数选取不同阶段的模型参数(需要自己备份参数, 否则只有一个)
- 在根目录下生成 final.h5 文件, 用作提交

## 神经网络模型

### ResNet34

- 模型参考ResNet<sup>1</sup>, 使用了 torchvision 包中的 resnet34 实现
- 未使用预训练参数

### 模型修改

- 输入通道变为1
- 最后线性层fc变为 (512, 24), 即最后输出为24个参数, 对应两个球壳的电子动量分布前12个参数

### 超参数, 优化器和loss函数

- learning\_rate = 0.1
- epoch:

- pretraining: 150
- fine-tuning: 20+20+20(每个20更换训练集)
- 优化器: Adam
- loss函数和最终评估相同

$$loss = \sum_{j=1}^2 \sqrt{\sum_{i=0}^{\infty} \frac{2}{4i+1} (pred_{ij} - label_{ij})^2} \quad (1)$$

## 代码逻辑

按照文件夹,字典序介绍

### src

#### src/detect\_e\_position.py(未使用)

根据高斯光斑判断电子位置

- 思路: 对图片上每个像素, 根据其周围 $n \times n$ 的像素点, 判断该位置是否为电子真实
- 模型:
  - $(3 \times 3$  卷积 + pooling + 激活层) $\times 4$
  - 线性层 $\times 2$
  - loss函数为 BCEloss
  - 优化函数为 Adam
- 根据 f1-loss 评估模型
- 模型准确率只能达到 93%, 我们认为不能实际使用

#### src/gen\_finaltest\_answer.py

计算最后结果

- 读取处理好的测试数据(10个.npy文件), 归一化并乘以255
- 加载模型, 输入, 将结果保存为 final.h5

#### src/gen\_finaltest\_numpy.py

处理测试集

- 读取 data/finaltest.h5 (测试数据)
- 根据参数, 读取指定区间图片(为了后续并行计算), 调用 util/detect\_center\_points.py 获得指定区间图片的二维电子分布矩阵, 并保存为10个.npy文件

#### src/gen\_gauss\_data.py(未使用)

生成"根据高斯光斑判断电子位置"模型的训练集

- 正样本: 电子真实位置附近 $n \times n$ 像素点
- 负样本: 全图像随机位置+距真实点较近的位置, 附近 $n \times n$ 像素点
- 数据保存在 data/validdata/ 和 data/traindata/ 目录

## src/gen\_my\_beta\_dist\_fine\_tuning.py

根据首次得到的测试集结果生成新的训练集

- 更改了参数
- 详见 `src/gen_my_beta_dist.py`

## src/gen\_my\_beta\_dist.py

生成训练集

- 根据测试集范围, 生成电子动量分布和半径参数并调用 `util/gen_my_pic_double.py`, 将返回的两个二维电子分布矩阵求和归一再乘以255, 得到一个输入数据, 为(1024, 1024)的数组
- 生成方式为:
  - 电子动量分布: 正态分布, 设置最大最小值截断
  - 半径: 均匀分布
  - 半径标准差: 均匀分布
- 数据保存在 `data/traindata/` 和 `data/validdata/` 目录

## src/model.py

模型相关函数模块

- `get_model`: 获取模型, 并加载模型参数
- `save_model`: 保存模型参数

## src/run.py

模型训练主程序

- 获取训练集 `dataloader`
- 获取模型及加载训练参数
- 训练并保存参数于 `param/` 目录

## src/sevi\_dataset.py

加载数据集模块

- 在训练集和验证集目录下搜索文件并读取
- 使用 `torch.utils.data` 的 `Dataset` 和 `DataLoader` 打包数据集

## src/train\_func.py

训练过程模块

- 定义 `loss` 函数与最终测试相同
- 分为 `train` 和 `eval` 过程, 将 `loss` 数据分别保存在 `data/train_loss/` 和 `data/valid_loss` 目录下

## util

---

## util/detect\_center\_points.py

将荧光屏上的图像还原为电子的像素位置

- 判断图像中的极大值点(多个相同值相邻时只取一个点), 并根据极大值的大小及一定半径上最大值和最小值之差(也就是该点有多"圆")判断其代表的电子数目(一个极大值点最多代表三个电子)
- 对判断为两个电子或三个电子的点, 在极大值点附近通过寻找一定半径上的最大值方位来寻找电子位置
- 累加各张图得到的每个像素点的电子数, 并返回二维电子分布矩阵

## util/gen\_my\_pic\_double.py

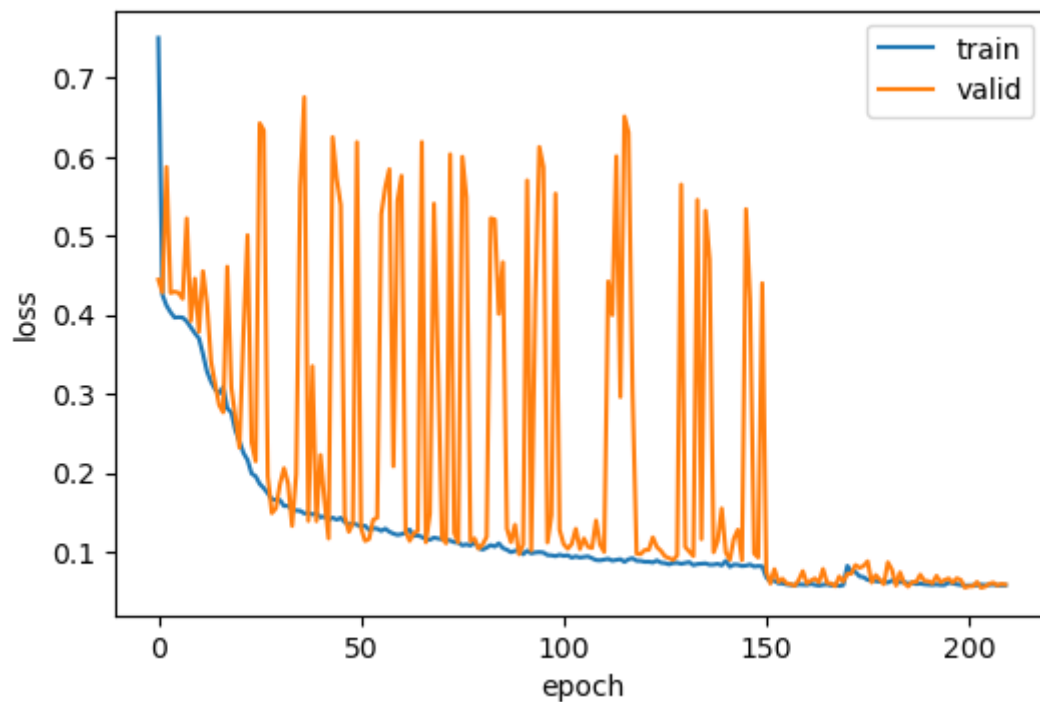
使用ITM方法, 利用给定的参数生成电子分布

- 利用输入的参数, 得到目标勒让德多项式以-1为下界的积分, 即  $\cos\theta$  的累积分布函数(CDF)
- 对于该累积分布函数, 令 $\cos\theta$ 在(-1, 1)内截为1000000段, 计算每个自变量对应的函数值, 得到函数自变量和函数值的对应数组
- 生成  $U(0, 1)$ , 作为累积分布函数的函数值以线性插值的方式映射回 $\cos\theta$ , 以此实现累积分布函数的反函数。生成的 $\cos\theta$ 即满足要求的勒让德多项式分布
- 生成每个电子的半径  $r$  和  $\phi$ , 通过  $\cos\theta$ ,  $r$  和  $\phi$  得到电子的位置, 然后计算得到其对应的像素点。
- 累加每个像素点的电子数, 得到二维电子分布矩阵并输出

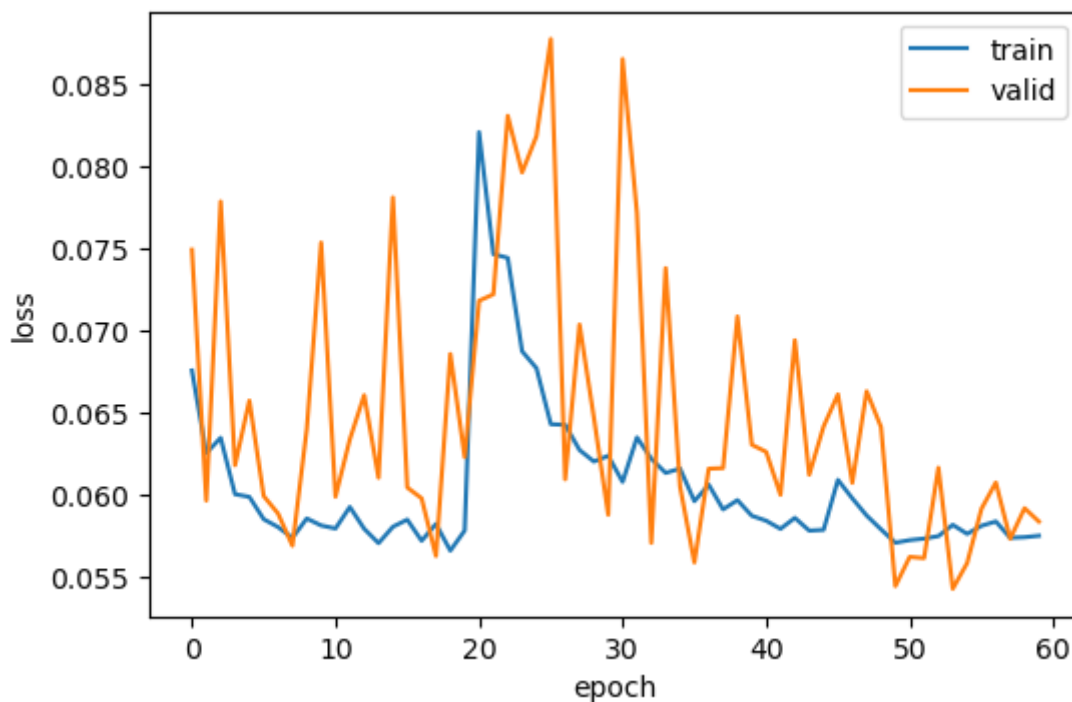
# 结果及分析

## loss曲线

- epoch0-210



- epoch150-210



## 评分distance

平台测试结果为: 0.046

url: <https://physics-data.meow.plus/3adbce917b58>

id: 2468

## 分析

- 根据曲线可以发现loss在30epoch时已经平缓, 此时可以更早的使用fine-tuning数据集, 减少训练次数
- 前150个epoch的validloss波动极大, 可能是因为生成的数据集中, 半径是分别随机生成的, 存在半径十分接近的情况, 较难分辨. fine-tuning数据集中半径不会重叠.
- 最终loss稳定在0.055到0.065之间(双球壳), 对比测试结果0.046(单球壳), 存在较大偏差. 原因可能在于从测试集图片中分辨电子位置有较大误差, 因为存在两个光斑距离较近的情况, 从物理上都不可分辨.

## 可能的进一步实验

- 选择更好的神经网络模型
- 提升还原电子位置的能力

## 以上为实验报告

## 以下为思考过程的记录(时间顺序为从后向前)

## 6.计算结果, 第一次提交 v3.0

---

- 读取模型参数, 将上一阶段的结果归一化后乘以255作为输入

### 测试结果

- 初步测试结果为 **0.052**

## 5.识别测试集图片中的电子位置

---

- 根据高斯光斑特征还原电子打在MCP上的位置
- 将测试集转换为上阶段模型所需的输入图片

### 问题

- 处理50000张图片所需约4小时, 我们将数据分为10组, 分别处理后将结果相加

## 4.使用自己生成的训练集训练

---

- 使用自己生成的数据集进行训练

### 变化

- 进行了显卡内存优化
- 增大了batch\_size
- 扩大了数据量, 生成近8000组训练集
- 实验发现resnet18模型的loss下降较稳定, 可能是增大了batch\_size的原因, 所以换为resnet34进行训练, 希望得到更好效果

### 训练过程及结果

- resnet34 在50个epoch后即有明显下降
- 150个epoch后可以达到稳定, 我们定义的方式算出来的loss可以达到0.005
- trick:  
由于内存限制, 不能生成过大数据集. 所以我们在模型稳定后, 不断生成一组新的数据集(约400)替换原有的数据并再跑5个epoch, 直到200个epoch后, loss可以降为0.003

## 3.生成自己的数据集

---

### 数据范围

- 我们统计了第二类数据集中的数据范围
  - beta参数: 使用正态分布生成, 对于超出范围的数据进行截断, 对每个球壳生成前12个参数

```
# beta分布参数
limit = [
    [0.35, 1],
    [0.43, 1.434],
    [0.25, 1.24],
    [0.118, 0.9],
    [0.045, 0.6],
    [0.012, 0.36],
    [0.0026, 0.2],
```



```

[0.0004, 0.1],
[7.0e-5, 0.045],
[5.6e-6, 0.019],
[1.2e-7, 0.0067],
[2e-9, 0.0023]
]
mu = [1,0.85,0.55,0.25,0.1,0.04,0.015,0.002,0.004,0,0,0]
sigma = [0.65,0.5,0.5,0.5,0.5,0.3,0.2,0.1,0.05,0.02,0.01,0.01]

```

- 半径

$R$  为 **0.3** 到 **0.9** 的均匀分布

$\sigma_R$  为 **0.005** 到 **0.009** 的均匀分布

- 将数据按半径大小排列, 生成input-label对

## 2.第二次尝试: 双球壳 v2.0

### 数据集

- data/gen\_pic\_double.ipynb 文件,生成 data\_double.h5 数据文件
- 将初步尝试中的电子位置投射在  $1024 \times 1024$  的矩阵上, 矩阵每个位置表示该位置有多少个电子打在上面.
- 将两个单球壳矩阵相加, 除以数量总和归一化, 再乘以255, 便于观察图像.
- 生成了3000个数据, 将1/10用作验证集

### 模型变化

- 将最后fc层输出变为24

### 训练效果

- 训练过程较单球壳慢, 约100个epoch后, loss下降到0.01以下
- 效果和单球壳的结果一样好, 可以平均化相对误差达到7%, 证明该模型有效.
- 平均化相对误差:

认为每个参数位置绝对误差相同, 根据平均loss计算得误差后, 除以0.7(与单球壳第一个个参数的数值相近)

可以作为模型好坏的评价标准

- 局限性:

1000个数据较少, 会导致模型泛化能力不够

由于数据点为1000个单球壳的组合, 验证集中会出现训练集的数据, 导致模型过拟合,

下一步尝试自己生成数据集

(模型训练过于复杂, 未完整保存过程)

## 1.第一次尝试 v1.0

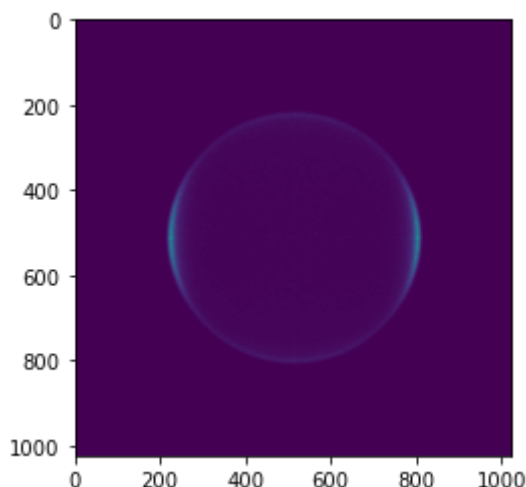
将第二类数据集的每个球壳(能级)的电子找出来, 复原为图像, 从图像中识别分布信息

先尝试从单球壳中求分布

## 数据名

原始数据为 `train{num}.h5`, 将电子位置,半径,球壳的beta存为 `dataset_{num}.h5`

单球壳图像:



## 训练模型

使用 `torchvision` 的 `resnet` 模型, 包括18, 34, 101

## 模型

将resnet输入通道变为1, 最后线性层fc变为(512,12), 即最后输出为12个参数, 对应单球壳的beta分布前12个参数

## loss函数

loss函数定义如下:

```
def loss_func(input, label):
    rate = 2/(np.array(range(1,13))*4+1)
    rate = torch.Tensor(rate)
    delta = input - label
    return torch.sum(torch.sum((delta**2 * rate), dim=1))/len(input)
```

即相比于评测函数, 这里少了求平方根的一步

两种评估对比较结果好坏是近乎相同的, 但这里计算量更小

## 训练方式

将第二类训练集的1000种数据分为训练集(900)和验证集(100)

由于训练过程较长, epoch较多, 训练过程并未保存完全, 大致情况为:

resnet18:

训练所需epoch较多, 在50个epoch之后loss偶有下降到0.01以下, 200个epoch后能下降到1e-5以下

resnet34,101:

100个epoch不能看出明显下降, 故放弃训练

## 设备信息

显卡: A100-SXM4-40GB

Cpu: AMD EPYC 7302 16-Core Processor

训练时长: > 1min/epoch

## 评估

我认为单球壳的结果表明模型能提取到分布信息.  
根据loss结果, 平均到每个参数, 误差可以小于5%.  
下一步可以将两个球壳合并进行训练

---

1. He K, Zhang X, Ren S, et al. Deep Residual Learning for Image Recognition[J]. IEEE, 2016. [🔗](#)