卷积神经网络

3.1 卷积神经网络简介

卷积神经网络（Convolutional Neural Network,CNN）是一种常见的深度学习架构，其初期主要是用来解决图像识别的问题，但早期由于缺乏训练数据和计算能力，要在不产生过拟合的情况下训练高性能卷积神经网络是很困难的。近年来GPU的发展，使得卷积神经网络研究涌现并取得一流结果，其表现的应用已经不仅仅应用在图像方面了，可运用在音频、自然语言处理等方面。

卷积神经网络受生物自然视觉认知机制启发而来，20世纪 90 年代，LeCun et al. 等人发表论文，确立了CNN的现代结构，后来又对其进行完善。他们设计了一种多层的人工神经网络，取名叫做LeNet-5，可以对手写数字做分类。2006年起，人们设计了很多方法，想要克服难以训练深度CNN的困难。其中，最著名的是 Krizhevsky et al.提出了一个经典的CNN 结构，并在图像识别任务上取得了重大突破。其方法的整体框架叫做 AlexNet，与 LeNet-5 类似，但要更加深一些。AlexNet 取得成功后，研究人员又提出了其他的完善方法，其中最著名的要数 VGGNet, GoogleNet和 ResNet这四种。从结构看，CNN 发展的一个方向就是层数变得更多，ILSVRC 2015 冠军 ResNet 是 AlexNet 的20 多倍，是 VGGNet 的8 倍多。通过增加深度，网络便能够利用增加的非线性得出目标函数的近似结构，同时得出更好的特性表征。但是，这样做同时也增加了网络的整体复杂程度，使网络变得难以优化，很容易过拟合,当然，研究人员们也提出了很多方法来解决这一问题。下图对比了目前各种卷积神经网络之间，复杂度和精度之间的关系。

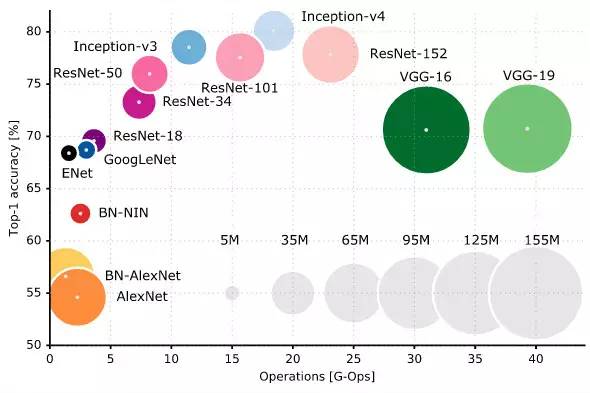


图 3-1 卷积神经网络复杂度与精度的关系

在下面的章节中，我们会先详细介绍CNN的原理、结构，并一起探讨一下LeNet、AlexNet、VGGNet，并给大家看一个有趣的小例子。

3.2卷积神经网络的原理

卷积神经网络通过卷积来模拟特征区分，并且通过卷积的权值共享及池化，来降低网络参数的数量级，最后通过传统神经网络完成分类等任务。

那么为什么不用传统的神经网络来做图像识别呢？从下面的例子就可以很容易的理解。如果我们采用传统的神经网络来处理一张1000\*1000像素的黑白图片，即只有一个颜色通道，那么一张图片就有100万个像素点，如果我们连接一个相同大小的隐藏层，那么将产生100万×100万=1万亿个连接，这还仅仅是一层全连接层，计算量就已经无法接受了。我们必须减少需要训练的权重数量，一是降低训练的复杂度，二十过多的连接很容易造成过拟合，减少连接可以降低模型的泛华能力。

图像在空间上是有组织结构的，每一个像素点在空间上和周围的像素点是紧密联系的，但是和太远的点就没有太大的关系了，因此，每一个神经元并不需要接受所有的像素点的信息，只需要接受局部的像素点作为输入，而后将这些局部信息综合起来就可以得到全局的信息。这样就把之前的全连接改变成了局部连接，如果我们取的局部信息大小是10×10，那么现在就只有10×10×100万=1亿个连接，相比之前的1万亿缩小了1万倍。

虽然我们从1万亿降低到了1亿，但是数量还是很多，因此，引入了卷积的操作，即让每一个隐藏层的节点参数一样，所有我们的参数最终只有10×10=100个即卷积核的大小，并且无论图像有多大都是100个，这就是卷积核的作用。我们不需要担心有多少个隐藏节点，图像有多大，参数量只和卷积核的大小有关系，这就是权值共享。但是如果我们只采用一个卷积核显然是不够的，每一个卷积核只能提取出图像中的一种特征，如果我们引入了多个卷积核，即可提取图像中多种特征，好在图像中的特征并不多，每一张图像都是有最基础的点、线组成，当神经元接收到这些点线特征后，传到下一层在组合成更高级的特征，比如三角形，正方形，再继续抽象出眼睛、鼻子，最后五官组合成了一张脸，从而完成了图像识别。因此我们的问题就很好解决了，只需要提供更多的卷积核，提取出更多的特征，一般来说，我们把100个卷积核放在第一个卷积层就很充足了，这样的话，我们的参数就是100×100=1万，相比之前的1亿我们又降低了10000倍。因此依靠卷积，我们就可以高效的训练局部连接神经网络了。

3.2卷积神经网络的结构

卷积神经网络一般由卷积层、池化层、全连接层组成。其中卷积层与池化层配合，组成多个卷积组，逐层提取特征，最终通过若干个全连接层完成分类。

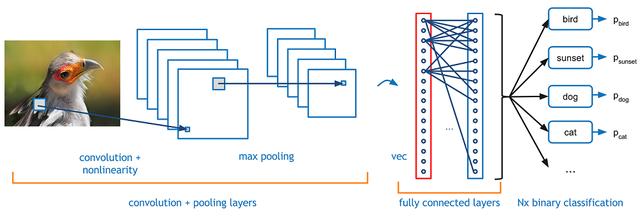


图 3-2 卷积神经网络的基本结构

3.2.1 卷积层（Convolution）

对图像进行卷积操作实际的操作过程是一个滑动的窗口对原图像像素做乘积然后求和。如图所示，我们有一个5x5的图像，我们用一个3x3的卷积核做卷积操作，如果我们的滑动步长（卷积核每次移动的格数）是1，可得到：

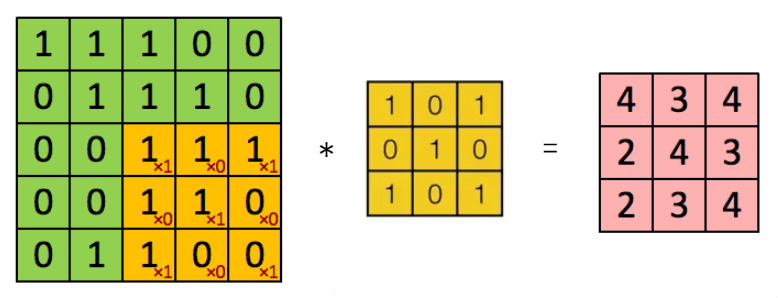


图3-3 卷积操作

假设输入图像大小为n×n过滤器大小为f×f步长为s，则输出图像大小为：

但是这样做卷积运算是有一个缺点的，卷积图像的大小会不断缩小，另外图像的角落的元素只被一个输出所使用，所以在图像边缘的像素在输出中采用较少，也就意味着你丢掉了很多图像边缘的信息，为了解决这两个问题，就引入了padding操作，也就是在图像卷积操作之前，沿着图像边缘用0进行图像填充,就可以保证输出图像和输入图像一样大。

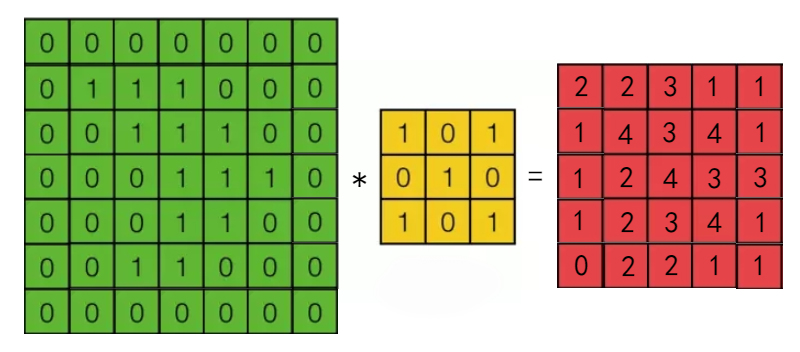


图3-4 引入padding的卷积操作

假设输入图像大小为n×n过滤器大小为f×f步长为s引入的padding为p，则输出图像大小为：

对于单色道的黑白图片，我们只需要一个信道，如果想要在RGB图像上进行卷积，卷积核的大小就不在是n×n而是n×n×3，最后的3对应为通道数。卷积时就是图像中每个n×n×3的卷积核对应的值与图像的值进行相乘累加。

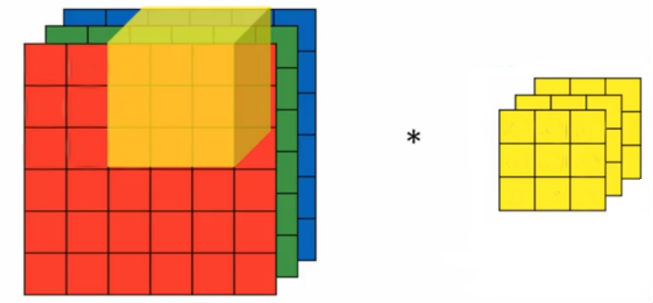


图3-5 RGB图像的卷积

其次，在具体应用中我们往往会检测多种特征，例如同时检测垂直边缘、水平边缘、45度边缘等等，也就是多个过滤器的问题。对于上面的情况，在只有一个卷积核的时候最后生成的图片是二维的，如果有m个滤器，最终生成图像为三维的n×n×m的立方体。

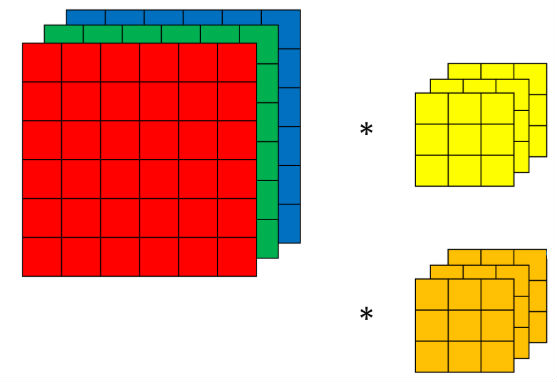


图3-6 多卷积核

3.2.2池化层 （Pooling）

池化层是CNN的重要组成部分，通过减少卷积层之间的连接，降低运算复杂程度。池化层一般有两种形式，最大池化层和平均池化层。

最大池化思想很简单，以下图为例，把4×4的图像分割成4个不同的区域，然后输出每个区域的最大值，这就是最大池化所做的事情。其实这里我们选择了2\*2的过滤器，步长为2。在一幅真正的图像中提取最大值可能意味着提取了某些特定特征，比如垂直边缘、一只眼睛等等。

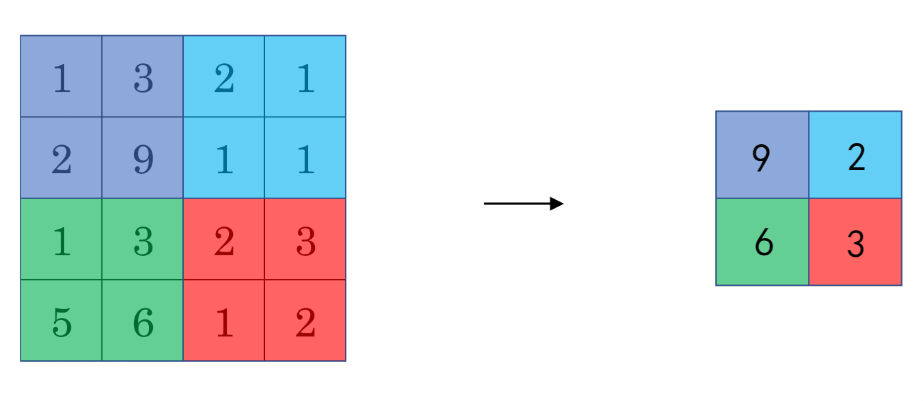


图3-7 最大池化层

平均池化和最大池化唯一的不同是，它计算的是区域内的平均值而最大池化计算的是最大值。在日常应用使用最多的还是最大池化。

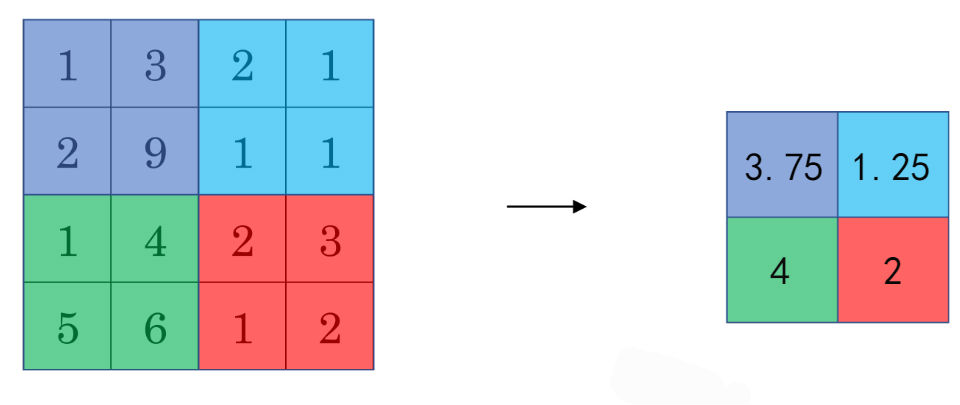


图3-8 平均池化层

3.2.3 激活层 （Activation）

在经过池化层后，我们通常会对输出进行一个非线性映射，因为卷积计算和池化计算是一种线性计算，如果不引入非线性映射的话，无论有多少层神经网络，输出都是输入的线性组合，这与一层隐藏层的效果相当。常见的激活函数有relu、tanh、sigmoid等，一般使用relu。

在反向传播计算梯度中，使用relu求导明显会比tanh和sigmoid简单，可以减少计算量。

同时，使用tanh和sigmoid，当层数较多时容易导致梯度消失，因为tanh和sigmoid的导数均小于1（可参考激活函数的导数公式），当我们神经网络有多层的时候，每层都要乘以这个小于1的导数，就有可能接近于0，这就是所谓的梯度消失。而使用relu求导，若输出不为0时，导数均为1，可以有效避免梯度消失问题。另外，relu还会将小于0的映射为0，使得网络较为稀疏，减少神经元之间的依赖，避免过拟合。

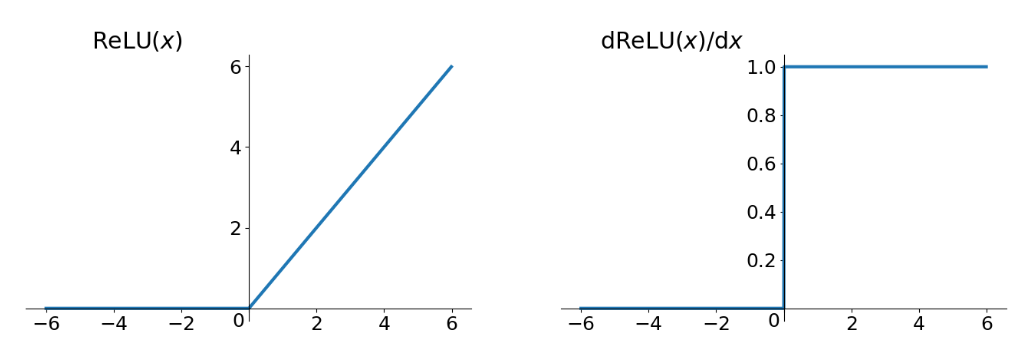


图3-9 Relu激活函数

3.2.4 全连接层 （Fully Connect）

当获取到足以用来识别图片的特征后，接下来的就是如何进行分类。 全连接层就可以用来将最后的输出映射到线性可分的空间。 通常卷积网络的最后会将末端得到的高维数据平摊维一维的向量，并送入全连接层配合sigmoid层或softmax进行最后的分类。

这里也体现了深度神经网络或deep learning之所以称deep的一个原因：模型将特征抓取层和分类层合在了一起，负责特征抓取的卷积层主要是用来学习“如何观察“。

3.3 Keras实现经典的卷积神经网络

本章将介绍三种经典的卷积神经网络，分别是LeNet、AlexNet、VGGNet，这三种网络依照出现的先后顺序排列，深度和复杂度也一次递增。这三个卷积神经网络都在各自的年代使用了先进的网络结构，对于深度学习来说都有很大的推进作用，也象征着这几年神经网络的快速发展。

3.3.1 Keras实现LeNet

在了解完CNN的基本概念之后，本节我们会带领大家用keras来实现一个简单的卷积神经网络LeNet，LeNet是一个用来识别手写数字的最经典的卷积神经网络，是Yann LeCun在1998年设计并提出的，也是早期卷积神经网络中最有代表性的。本节使用的数据是MNIST，MNIST 数据集来自美国国家标准与技术研究所, 数据集由来自 250 个不同人手写的数字构成,包括0-9共10个数字，我们的任务是正确识别出手写数字。本节将会构建一个非常简单并且有代表性的卷及神经网络，预期可达到99%的准确率，读者可通过该例子掌握keras搭建卷及神经网络的要点。

首先载入MNIST数据集，这里直接采用keras内置的获取mnist数据的方法，该方法会把数据下载到对应的目录中，因此执行以下方法时读者需等待片刻。当然读者也可自行下载，地址为：http://yann.lecun.com/exdb/mnist/ 数据读取后我们对label做一个one-hot处理，因为是10分类问题，所以num\_classes这个参数的值为10。

|  |
| --- |
| from keras.datasets import mnist  from keras.utils import to\_categorical  (train\_X, train\_y), (test\_X, test\_y) = mnist.load\_data()  y\_train = to\_categorical(y\_train, num\_classes=10)  y\_test = to\_categorical(y\_test, num\_classes=10) |

数据读取完成后，我们对数据的维度进行查看。

|  |
| --- |
| train\_X.shape  out:  (55000, 784) |

可以看到，我们读取的数据是二维的，第一个维度表示的是图片的数量，第二个维度是图片的像素集，我们需要把这一维的数据转换为一个28×28×1的数据集，其中28表示图片的长宽，由于图片是单色道即黑白图片，因此第三个维度是1。我们这里使用reshape方法来改变数据维度。

|  |
| --- |
| train\_X = train\_X.reshape(-1, 28, 28, 1)  test\_X = test\_X.reshape(-1, 28, 28, 1) |

接下来就是建模的过程，由于模型比较简单，我们这里采用序贯模型Sequential。首先，我们创建第一个卷基层，其中filters表示卷积核的个数，kernel\_size表示卷积核的大小，padding表示填充方式，其中包括“valid”与“same”，“valid”代表只进行有效的卷积，即对边界数据不处理，“same”代表保留边界处的卷积结果，通常会导致输出shape与输入shape相同，input\_shape表示输入数据的维度，注意，如果是第一层卷基层，必须提供该参数。接下来我们引入一些非线性的变化操作添加一个relu激活函数。最后，使用一个2×2的最大池化层对卷积的输出结果做池化操作，其中pool\_size表示池化层的大小。

|  |
| --- |
| from keras.layers import Activation, MaxPooling2D, Dropout, Flatten, Dense, Conv2D  from keras.models import Sequential  model = Sequential()  model.add(Conv2D(filters=32, kernel\_size=(5, 5),padding='valid',input\_shape=(28, 28, 1)))  model.add(Activation('relu'))  model.add(MaxPooling2D(pool\_size=(2, 2))) |

然后我们定义我们的第二个池化层，这个卷基层和第一层类似，只是卷积核的数量我们改为了64。

|  |
| --- |
| model.add(Conv2D(filters=64, kernel\_size=(5, 5),padding='valid'))  model.add(Activation('relu'))  model.add(MaxPooling2D(pool\_size=(2, 2))) |

在经过上面两个卷基层之后，我们的图片大小最后为5×5，由于最后一个卷基层的卷积核是64，所以我们最后拿到的输出结果维度是5×5×64。为了方便加入后面的分类，我们这里加入一个Flatten层，Flatten层用来将输入“压平”，即把多维的输入一维化，常用在从卷积层到全连接层的过渡。然后连接一个全连接层，并加入relu激活函数，为了防止过拟合，我们添加一个Dropout层，然后我们连接一个10维的全连接层，最后我们把得到的结果输入到softmax层，从而得到最后的概率。

|  |
| --- |
| model.add(Flatten())  model.add(Dense(128))  model.add(Activation('relu'))  model.add(Dropout(0.5))  model.add(Dense(10))  model.add(Activation('softmax')) |

模型建立完成之后，我们来定义损失函数，优化算法与评估指标，其中损失函数我们采用多分类常使用的croos entropy，优化方法我们采用adam，评估指标是准确率。

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

下面就是我们的训练过程了，其中batch\_size表示mini-batch的大小，epochs表示训练的迭代次数，verbose表示是否打印日志，0为不在标准输出流输出日志信息，1为输出进度条记录，2为每个epoch输出一行记录。

|  |
| --- |
| model.fit(train\_X, train\_y, batch\_size=128, epochs=10, verbose=1) |

训练完成后，我们可以在测试集上进行测试，得到最终的测试结果。

|  |
| --- |
| score = model.evaluate(test\_X, test\_y, batch\_size=128, verbose=0)  print('Test accuracy:', score[1])  out:  Test accuracy: 0.9923 |

可以看到，我们这么简单的一个卷积神经网络，准确率已经高达99.37%，可见卷积层对图像的特征提取是十分有用的，并且依靠卷积核的参数共享，训练效率得到了很大的提升。在后面的文章中，我们会给大家介绍一些更加复杂且效果更好的卷积神经网络。

3.3.2 Keras实现AlexNet

2012年，Imagenet比赛冠军的model——AlexNet（以第一作者alex命名）。这个模型的意义很大，首先它证明了CNN在复杂模型下的有效性，GPU实现使得训练在可接受的时间范围内得到结果，确实让CNN和GPU都大火了一把，顺便推动了有监督深度学习的发展。其模型结构见下图，别看只有寥寥八层（不算input层），但是它有60M以上的参数总量。

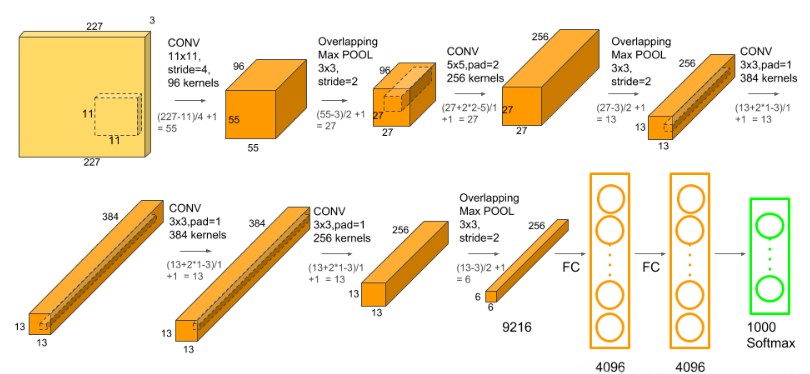


图 3-10 AlexNet结构

从图中可以看到，AlexNet一共有八个卷积层，三个全连接层，我们来详细看一下每一层做了些什么操作。

第一个层 conv\_1：

* 输入的图片大小为227×227×3
* 有96个大小为11×11的卷积核，步长为4，无padding
* 输出大小为55×55×96
* 池化层采用3×3的最大池化层，步长为2

第二个层 conv\_2:

* 输入的tensor为27×27×96
* 有256个大小为5×5的卷积核，步长为1，padding为2
* 输出大小为27×27×256
* 池化层采用3×3的最大池化层，步长为2

第三个层 conv\_3:

* 输入tensor为13×13×256
* 有384个大小为3×3的卷积核，步长为1，padding为1
* 输出大小为13×13×384
* 无池化层

第四个层 conv\_4:

* 输入tensor为13×13×384
* 有384个大小为3×3的卷积核，步长为1，padding为1
* 输出大小为13×13×384
* 无池化层

第五个层 conv\_5:

* 输入tensor为13×13×384
* 有256个大小为3×3的卷积核，步长为1，padding为1
* 输出大小为13×13×258
* 池化层采用3×3的最大池化层，步长为2

第六个层 fc\_1:

* 输入tensor为9216个元素的一维向量
* 4096个节点的全连接层

第七个层 fc\_2:

* 输入tensor为4096个元素的一维向量
* 4096个节点的全连接层

第8个层 fc\_3:

* 输入tensor为4096个元素的一维向量
* 输出为1000个元素的一维向量
* 最后加入一层softmax，输出为1000个种类的各类率值

接下来我们用keras来实现AlexNet，使用的数据集是cifar-10，cifar-10这个数据集共有60000张彩色图像，每张图像都是32×32，分为10个类，每类6000张图，也就是说这是一个10分类的图像识别问题。

原版的AlexNet的输入图像大小为227×227，如果采用一样的参数在我们的数据集cifar-10上是行不通的，本节的关键点还是要让读者掌握AlexNet的结构与其优点所在，因此本节的代码我们将对卷积核做一些简单的修改，把卷积核的大小都改为3×3，并减少卷积核的数量，池化层大小都改为3×3。当然，有兴趣的读者可以自行下载ImageNet数据来对原版AlexNet进行测试，这里为大家提供下载地址：

http://academictorrents.com/details/a306397ccf9c2ead27155983c254227c0fd938e2

首先读取我们的数据集，这里我们对数据做一个归一化的处理，方便模型收敛。

|  |
| --- |
| from keras.datasets import cifar10  from keras.utils import to\_categorical  (x\_train, y\_train), (x\_test, y\_test) = cifar10.load\_data()  x\_train = x\_train / 255  x\_test = x\_test / 255  y\_train = to\_categorical(y\_train, num\_classes=10)  y\_test = to\_categorical(y\_test, num\_classes=10) |

模型搭建阶段我们依旧采用序贯模型Sequential，整体的结构和上文有略微差别，主要在于卷积核大小和池化层大小。

|  |
| --- |
| from keras.models import Sequential  from keras.layers import Dense, Flatten, Dropout  from keras.layers.convolutional import Conv2D, MaxPooling2D  from keras.utils.np\_utils import to\_categorical  model = Sequential()  model.add(Conv2D(96, (3, 3), input\_shape=(32, 32, 3), padding='valid', activation='relu'))  model.add(MaxPooling2D(pool\_size=(3, 3)))  model.add(Conv2D(256, (3, 3), padding='same', activation='relu'))  model.add(MaxPooling2D(pool\_size=(3, 3)))  model.add(Conv2D(384, (3, 3), padding='same', activation='relu'))  model.add(Conv2D(384, (3, 3), padding='same', activation='relu'))  model.add(Conv2D(256, (3, 3), padding='same', activation='relu'))  model.add(MaxPooling2D(pool\_size=(3, 3)))  model.add(Flatten())  model.add(Dense(1024, activation='relu'))  model.add(Dropout(0.5))  model.add(Dense(512, activation='relu'))  model.add(Dropout(0.5))  model.add(Dense(10, activation='softmax')) |

定义损失函数、优化方法、评估指标。

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

这里需要特别提一下model.summary()，这个函数可以打印出整个卷积神经网络的结构，如图：

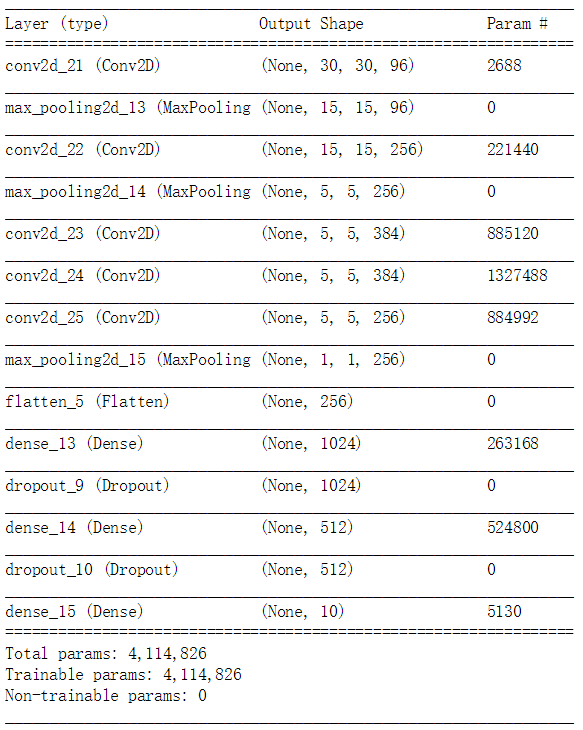


图3-11 summary结构图

模型准备完成后就可以开始训练了，这里我们引入了EarlyStopping，EarlyStopping可以保证模型在准确率不在提升的前提下提前结束训练，其中monitor参数表示的是停止时参考的指标，这里我们采用的是准确率，patience的意思是多少轮指标没有改变模型训练就停止，这里我们使用的是5，也就是说如果训练五轮，准确率依旧没有提升即停止训练。

|  |
| --- |
| from keras.callbacks import EarlyStopping  early\_stopping = EarlyStopping(monitor='acc', patience=5, verbose=1)  model.fit(x\_train, y\_train, batch\_size=64,epochs=200, callbacks=[early\_stopping])  score = model.evaluate(x\_test, y\_test, batch\_size=64)  print('Test accuracy:', score[1])  out:  Epoch 1/200  50000/50000 [==============================] - 35s 698us/step - loss: 1.6917 - acc: 0.3423  Epoch 2/200  50000/50000 [==============================] - 34s 681us/step - loss: 1.1557 - acc: 0.5864  Epoch 3/200  50000/50000 [==============================] - 34s 682us/step - loss: 0.9287 - acc: 0.6797  ......  50000/50000 [==============================] - 34s 675us/step - loss: 0.1252 - acc: 0.9663  Epoch 40/200  50000/50000 [==============================] - 34s 674us/step - loss: 0.1209 - acc: 0.9672  Epoch 00040: early stopping  10000/10000 [==============================] - 2s 220us/step  Test accuracy: 0.7427 |

训练时我们计划是训练200轮，由于EarlyStopping的关系，我们在第40轮的时候就停止了，训练集的准确率为96.72%，测试集的准确率为74.27%，可见，模型过拟合了，读者也可以自行对上文的AlexNet的参数进行调整来提高模型的最终效果。

相比于LeNet来说，AlexNet结构更加复杂了，其次也新增了以下的优点：

* AlexNet使用ReLu代替了sigmoid，其能更快的训练，同时解决sigmoid在训练较深的网络中出现的梯度消失。
* 在以前的CNN中普遍使用平均池化层average pooling, AlexNet全部使用最大池化层 max pooling，避免了平均池化层的模糊化的效果，并且步长比池化的核的尺寸小，这样池化层的输出之间有重叠，提升了特征的丰富性。
* 提出LRN层，局部响应归一化，对局部神经元创建了竞争的机制，使得其中响应较大的值变得更大，并抑制反馈较小的，但是效果并不明显，且对前向传播与反向传播的速度有大大的影响，目前除了AlexNet并没有其他卷积神经网络采用LRN层，keras中也并未提供对应的接口，因此本文也未添加LRN层。

3.3.3 Keras实现VGGNet

VGGNet是牛津大学计算机视觉组和Google DeepMind的研究人员共同研发出来的卷积神经网络。VGGNet探索了卷积神经网络的深度与其性能之间的关系，通过反复堆叠3×3的小型卷积核和2×2的最大池化层，VGGNet成功构建了16-19层深的卷积神经网络。VGGNet相比于之前的网络结构，错误率大幅下降，并取得了ILSVRC 2014比赛分类项目的第二名和定位项目的第一名，同时VGGNet的泛化能力很强，迁移到其他图片上效果也很好，到目前为止，VGGNet依然被用来做图像的特征提取。

VGGNet的版本比较多，比较出名的是VGG-16和VGG-19，最常用的是VGG-16，我们这里给出各版本的结构图。

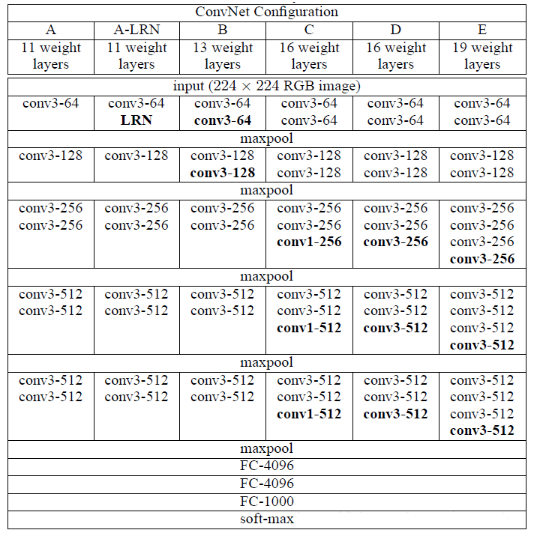


图 3-12 VGG各版本结构

其中，网络结构D就是著名的VGG16，下文也会围绕VGG16来讲解，我们先来看下VGG16的结构图

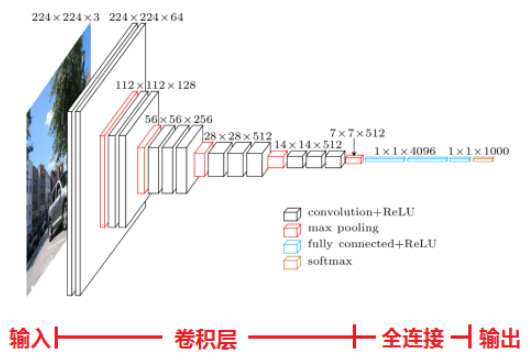


图 3-13 VGG16结构

可以看到VGG16由13个卷积层和3个全连接层构成，并且所有的卷积核的大小都是3×3，我们来详细看一下每层的结构。

第一个层 conv\_1：

* 输入的图片大小为224×224×3
* 有64个大小为3×3的卷积核，步长为1，padding为1
* 输出大小为224×224×64

第二个层 conv\_2：

* 输入的图片大小为224×224×64
* 有64个大小为3×3的卷积核，步长为1，padding为1
* 输出大小为224×224×64
* 池化层采用2×2的最大池化层，步长为2，池化后的尺寸变为112x112x64

第三个层 conv\_3：

* 输入的图片大小为112x112x64
* 有128个大小为3×3的卷积核，步长为1，padding为1
* 输出大小为112x112x64

第四个层 conv\_4：

* 输入的图片大小为112x112x64
* 有128个大小为3×3的卷积核，步长为1，padding为1
* 输出大小为112x112x64
* 池化层采用2×2的最大池化层，步长为2，池化后的尺寸变为56x56x128

第五个层 conv\_5：

* 输入的图片大小为56x56x128
* 有256个大小为3×3的卷积核，步长为1，padding为1
* 输出大小为56x56x256

第六个层 conv\_6：

* 输入的图片大小为56x56x128
* 有256个大小为3×3的卷积核，步长为1，padding为1
* 输出大小为56x56x256

第七个层 conv\_7：

* 输入的图片大小为56x56x128
* 有256个大小为3×3的卷积核，步长为1，padding为1
* 输出大小为56x56x256
* 池化层采用2×2的最大池化层，步长为2，池化后的尺寸变为28x28x256

第八个层 conv\_8：

* 输入的图片大小为28x28x256
* 有512个大小为3×3的卷积核，步长为1，padding为1
* 输出大小为28x28x512

第九个层 conv\_9：

* 输入的图片大小为28x28x256
* 有512个大小为3×3的卷积核，步长为1，padding为1
* 输出大小为28x28x512

第十个层 conv\_10：

* 输入的图片大小为28x28x256
* 有512个大小为3×3的卷积核，步长为1，padding为1
* 输出大小为28x28x512
* 池化层采用2×2的最大池化层，步长为2，池化后的尺寸变为14x14x512

第十一个层 conv\_11：

* 输入的图片大小为14x14x512
* 有512个大小为3×3的卷积核，步长为1，padding为1
* 输出大小为14x14x512

第十二个层 conv\_12：

* 输入的图片大小为14x14x512
* 有512个大小为3×3的卷积核，步长为1，padding为1
* 输出大小为14x14x512

第十三个层 conv\_13：

* 输入的图片大小为14x14x512
* 有512个大小为3×3的卷积核，步长为1，padding为1
* 输出大小为14x14x512
* 池化层采用2×2的最大池化层，步长为2，池化后的尺寸变为7x7x512

第十四个层 fc\_14:

* 输入tensor为25088个元素的一维向量
* 4096个节点的全连接层

第十五个层 fc\_15:

* 输入tensor为4096个元素的一维向量
* 4096个节点的全连接层

第十六个层 fc\_16:

* 输入tensor为4096个元素的一维向量
* 1000个节点的全连接层，最后再添加一层softmax，输出为1000个种类的各类概率值。

从上面的过程可以看出VGG网络结构还是挺简洁的，都是由小卷积核、小池化核组合而成，并且逐次增加卷积核的数量。其简化图如下：

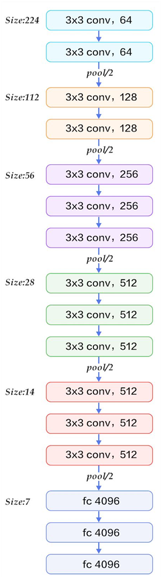


图 3-14 VGG16卷积层参数

本节我们依旧采用cifar-10数据集来验证VGG-16。对于VGG-16来说，网络比较深，而我们的图像像素仅有32×32，因此我们这里提供一个精简版本的VGG，把第八层到第十四层移除，最后的全连接层与softmax层保留。

首先还是读取我们的数据集，并归一化的处理。

|  |
| --- |
| from keras.datasets import cifar10  from keras.utils import to\_categorical  (x\_train, y\_train), (x\_test, y\_test) = cifar10.load\_data()  x\_train = x\_train / 255  x\_test = x\_test / 255  y\_train = keras.utils.to\_categorical(y\_train, num\_classes=10)  y\_test = keras.utils.to\_categorical(y\_test, num\_classes=10) |

模型搭建阶段上文已经提过，这里不再赘述。

|  |
| --- |
| import numpy as np  import keras  from keras.models import Sequential  from keras.layers import Dense, Dropout, Flatten  from keras.layers import Conv2D, MaxPooling2D  from keras.optimizers import SGD  model = Sequential()  model.add(Conv2D(32, (3, 3), activation='relu', input\_shape=(32, 32, 3), padding='same'))  model.add(Conv2D(32, (3, 3), activation='relu', padding='same'))  model.add(MaxPooling2D(pool\_size=(2, 2)))  model.add(Dropout(0.25))  model.add(Conv2D(64, (3, 3), activation='relu', padding='same'))  model.add(Conv2D(64, (3, 3), activation='relu', padding='same'))  model.add(MaxPooling2D(pool\_size=(2, 2)))  model.add(Dropout(0.25))  model.add(Conv2D(128, (3, 3), activation='relu', padding='same'))  model.add(Conv2D(128, (3, 3), activation='relu', padding='same'))  model.add(Conv2D(128, (3, 3), activation='relu', padding='same'))  model.add(MaxPooling2D(pool\_size=(2, 2)))  model.add(Dropout(0.25))  model.add(Flatten())  model.add(Dense(512, activation='relu'))  model.add(Dropout(0.5))  model.add(Dense(256, activation='relu'))  model.add(Dropout(0.5))  model.add(Dense(10, activation='softmax')) |

定义损失函数、优化方法、评估指标，并引入EarlyStopping。

|  |
| --- |
| from keras.callbacks import EarlyStopping  model.compile(loss='categorical\_crossentropy',  optimizer='adam',  metrics=['accuracy'])  early\_stopping = EarlyStopping(monitor='acc', patience=5, verbose=1)  model.fit(x\_train, y\_train, batch\_size=64, epochs=200, callbacks=[early\_stopping]) |

训练阶段我们计划是训练200轮，由于EarlyStopping的关系，我们在第55轮的时候就停止了，最后在训练集的准确率在81.96%，测试集的准确率在79.28%，当然了，读者也可以自行对上文的VGG参数进行调整来提高模型的最终效果。

|  |
| --- |
| score = model.evaluate(x\_test, y\_test, batch\_size=64)  print('Test accuracy:', score[1])  out:  Epoch 1/200  50000/50000 [==============================] - 19s 378us/step - loss: 1.8772 - acc: 0.2659  Epoch 2/200  50000/50000 [==============================] - 17s 349us/step - loss: 1.4498 - acc: 0.4635  ......  Epoch 54/200  50000/50000 [==============================] - 17s 346us/step - loss: 0.5502 - acc: 0.8173  Epoch 55/200  50000/50000 [==============================] - 17s 346us/step - loss: 0.5462 - acc: 0.8196  Epoch 00055: early stopping  10000/10000 [==============================] - 2s 169us/step  Test accuracy: 0.7928 |

3.3.3 Keras实现ResNet

ResNet（Residual Neural Network）是由微软何凯明等4人华人提出，该网络在ILSVRC 2015年的比赛中取得了冠军，其参数比VGGNet少，但是效果却很好。随着计算性能的提升，目前神经网络变得越来越复杂，从几层到几十层甚至一百多层的网络都有。深层网络的主要的优势是可以表达非常复杂的函数，它可以从不同抽象程度的层里学到特征，比如在比较低层次里学习到边缘特征而在较高层里可以学到复杂的特征。然而使用深层网络并非总是奏效，一方面可能会出现Degradation的问题，即随着准确率不断上升达到饱和后，再增加层数可能会导致准确率下降，其次层数太深可能会出现梯度消失的情况，并且训练过程困难，收敛速度慢。而ResNet则解决了这些问题且能极快的加速训练深层的神经神经。在下文中，我们就一起来探讨下ResNet的神奇之处。

ResNet最重要的是引入了残差学习模块，正是因为这个模块的引入才使得更深层网络成为可能。假定某神经网络的输入是，输出是，正常情况下我们需要学习的是一个到的映射关系，但是当网络较深时输入到输出的变化可能极小，最终学习到的参数本身肯定也是较小的，如果我们直接把输入传到输出作为初始结果，那么此时我们需要学习的目标就是，ResNet相当于将学习目标改变了，不再是学习一个完整的输出，只是学习输出和输入的差别，并且没有增加网络的运算复杂度。传统的学习过程与ResNet提出的残差学习过程表达的效果虽然相同，但是优化的难度却并不相同，这一想法也是源于图像处理中的残差向量编码，通过一个reformulation，将一个问题分解成多个尺度直接的残差问题，能够很好的起到优化训练的效果。如图3-15所示，这是一个ResNet的残差学习单元，即残差。

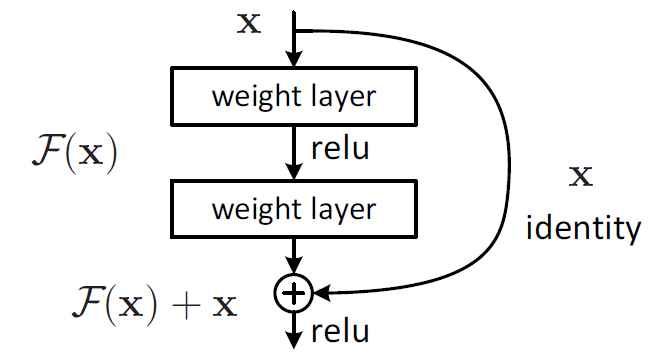


图 3-15 ResNet残差学习模块

传统的卷积层在信息传递的过程中，难免会出现信息的丢失，ResNet把输入直接放到了输出，保留了原有信息的完整性，一定程度上也缓解了这个问题，而学习的内容也只是输入与输出的差别的那一个部分，简化了学习的目标和难度从而提升了学习效率。

在ResNet中，除了上文提到的两层的残差学习模块，论文的作者还提出了一种三层结构的残差学习模块，如图3-16有图所示，其中两层的残差模块由于都是3×3的卷积核，所以没法对图像做维度上面的变化，而三层的残差模块，第一层与第三层的卷积核都是1×1的，方便对图像数据进行降维与升维，另外，对于输入与输出维度不同的情况，也可以对做一个线性映射来变换维度。

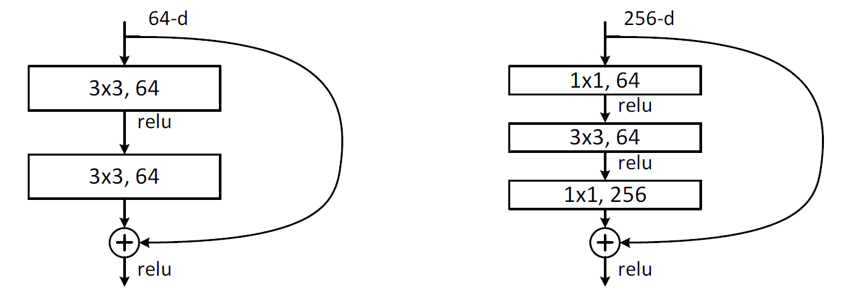


图 3-16 ResNet残差学习模块结构

下图左边是普通的网络，右边是残差网络，较细的线代表验证误差，较粗的线则代表训练误差。我们可以看到普通的网络存在梯度退化的现象，即34层网络的训练和验证误差都大于18层的网络，而残差网络中则不存在这个现象。可见残差网络解决了梯度退化的问题。

我们简单看一下ResNet的结构，其整体结构图示如下，其中包括了ResNet-18、ResNet-34、 ResNet-50，ResNet-101，ResNet-152的结构。

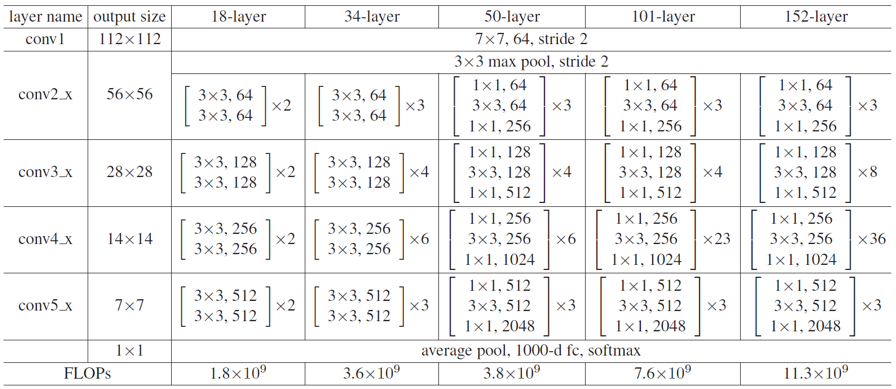


图 3-18 ResNet结构

到这里相信大家一定都对CNN有了一个全面的认识。神经网络发展迅速，上文介绍的也都是一些比较基础的网络结构，目前已经涌现了大量效果极佳且参数量较少的CNN，keras中也实现了许多经典的CNN，这些网络在各大比赛中都取得了优异的成绩，读者可借鉴这些网络的优点来搭建自己的神经网络，当然也可以采用迁移学习的方法直接使用预先训练好的模型来完成自己的图像识别任务。