

# 计算机视觉第一次作业实验报告

## 一、代码架构（参数与函数功能）

1. 解析读取数据使用 python 的 struct 库进行，即 `data_fetch_preprocessing()` 函数，在其中将图片数据归一化，并将训练集标签设为  $10 \times 1$  维向量，其隶属类值为 0.91，其他类值为 0.01，最后返回四个数组 `x_train`, `y_train`, `x_test`, `y_test`，`x` 代表图片数据，`y` 代表标签数据，`train` 代表训练数据，`test` 代表测试数据。

2. MLP 代表网络结构，其中传入参数可根据参数查找参数种类自行设定，参数包括网络结构，学习率（最大、最小），正则化参数 `lamda`，`epoch`，`batch` 等等。

其中函数 `leaky_relu` 与 `dleaky_relu` 分别代表激活函数与其导数，`softmax` 函数代表输出分类函数，`loss` 函数计算 `loss` 值。

`forward()` 与 `backwards()` 分别代表前向传播与反向传播过程，其运算过程都通过矩阵运算得到。

`train()` 函数代表训练过程，共训练 `epoch` 轮，每轮训练 `iteration` 个随机 `batch` 大小的批量数据，最后返回网络矩阵参数与训练曲线数据矩阵。

`calculate()` 函数通过输入数据计算当前网络前向传播预测后的 `loss` 和分类精确率。

`compute_eta_t()` 函数用于计算一个下降周期内的学习率值矩阵，`compute_learnrate()` 用于计算所有 `epoch` 内的变化学习率值，其中通过 `Ti` 可设置重启时刻（注：其和应等于 `epoch` 数，以确保学习率个数足够）。

`predict()` 函数通过前向传播计算预测准确率。

3. `randomst` 与 `randomit` 分别通过传入数量，最小值，最大值而生成随机小数、整数向量，以为参数查找提供随机参数。

4. `train_the_model()` 函数基于随机参数训练生成 `basenum` 个不同模型，每训练完成一个模型就计算输出它的测试精度，并在每轮计算展示最优模型参数与准确率，在模型数等于 `basenum` 后输出保存最优模型的 `config` 与网络矩阵参数。

5. `save_the_model`, `draw_the_curve` 函数，功能如其名所示。

6. PCA 通过传入主成分数  $n$ ，将原数组降维至  $(xnum, 3)$ ，以利于后续作图。

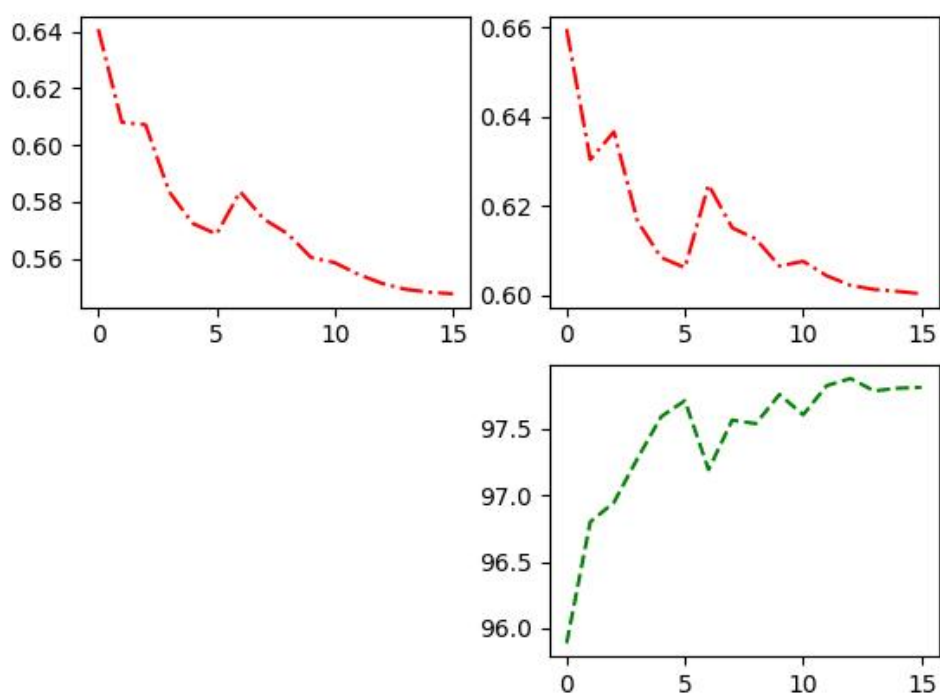
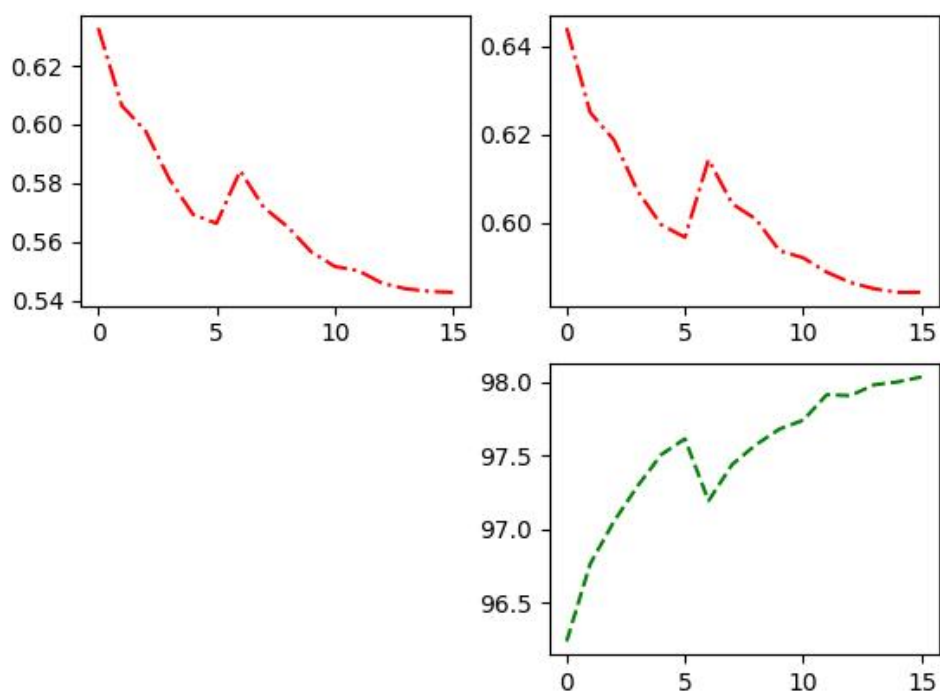
7. `load_the_model` 函数通过路径，读取并返回对应模型。

## 二、基于传统神经网络的各种优化措施的作用效果

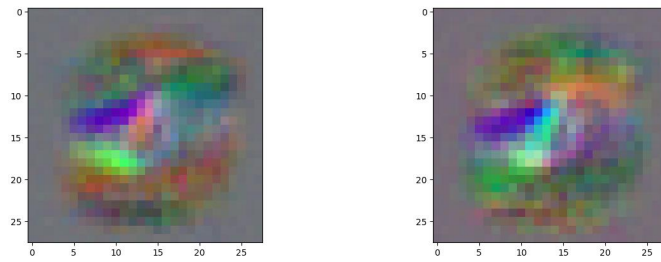
1. 学习率下降策略，可不断逼近极优点，观察未加学习率下降与添加学习率下降策略，前者对初始学习率要求较高，若设置不合理，很容易产生不收敛或准确率较低的情况，而学习率下降对初始学习率要求不是很高，因为会逐渐下降至合适值，设置最小学习率可防止过拟合，有更好的适应性和训练收敛效果，离极优点更近。在此基础上，若增加重启过程，则可以帮助网络跳出鞍点，向最优点靠近，故网络学习率策略使用余弦退火策略，限制死总的 `epoch` 数，尝试各种重启时刻组合，查看训练网络的测试精度。

发现本数据集特征似乎不存在峰，只需学习率不断下降即可得到很好的结果（在 `batch=1` 时测试发现），但当加入优化 SGD 后，重启时刻则需要详细考虑，若重启时刻过多，则模型来不及收敛到较好情况，若重启时刻位置靠后，也容易打乱其之前训练的较好的结果，若总 `epoch` 数过多，会导致模型训练时间过长，浪费成本。故在不断测试后，选取 `epoch=16`，`Ti=[2,4,10]` 的方案，开始时迅速重启可以帮助还未收敛的模型迅速收敛，中间时刻的重启帮助网络模型跳出鞍点，最后 6 个 `epoch` 的长时间段帮助模型逐渐收敛。

2. L2 正则化中较好的正则化强度不仅可以帮助模型提高精度，还有利于加快模型收敛速度。下图展示了输入层数据维度 784，隐藏层 128，输出层 10，`learningratemin=0.0193`，`learningratemax=0.5423`，`batch=32`，在 `lamda=0`（未正则化，上图）与 `lamda=1`（正则化，下图）后的训练 `loss`，验证 `loss` 与验证 `acc`。未正则化测试准确率为 98.24%，正则化准确率为 98.26%。二者曲线下降趋势大致相同，但添加正则化后的训练 `loss` 更大，防止其过拟合，且在相同 `epoch` 时间内，其验证集准确率更高，受重启影响更大，更有可能跳出鞍点，故加入 L2 正则化有利于神经网络的训练。



下图为二者的权重矩阵降维归一化可视化图（左图，未正则化；右图，正则化）：



可以发现正则化虽一定程度上影响网络结构,但起主要作用的区域节点仍然变化不大,且分布大致以同样的趋势,体现出神经网络同参数的统一架构。同时可以看到右图中明亮区域占比更大,即其起主要作用的节点更少,即其网络结构更简单,这也正是正则化的优点之一。

3. 优化 SGD 设置随机 batch 个数据进行训练,相较于原先每次一个数据的效率而言,其训练速度更快,因为每次学习到的特征更多,速度大概为 batch=1, epoch=10 与 batch=64, epoch=16 的总耗时大致相同。但在最后训练精度上差距不大,未加 SGD 最高精度 98.31%, 加 SGD 最高精度 98.33%, 具体参数可以在 githua 网站上看到。

#### 4. 参数查找

开始时查找的参数为(batch, lrmin, lrmax), 固定其他参数 hidelayernum=128, lamda=0, 以及其他参数, 查找 100 个模型结果可在 GitHub 文件 result 文件夹中 hdnun=128 文件夹中的 txt 文件查看, 精确度最高为 98.33%, 普遍模型精确率位于 97.55%以上, 且方差较小, 精确率普遍较高。

后来发现作业要求为隐藏层神经元数量, 学习率与正则化强度, 故代码为此三个参数的查找结果。

查找发现下面由于需要改变网络结构, 故其不同模型精确率差别较大, 通过这三个参数查找得到最高精确度为 98.26%, 且方差较大。也可能由于查找时间不同, 第一类型的查找大致十小时, 第二类型查找大致 10 个模型。

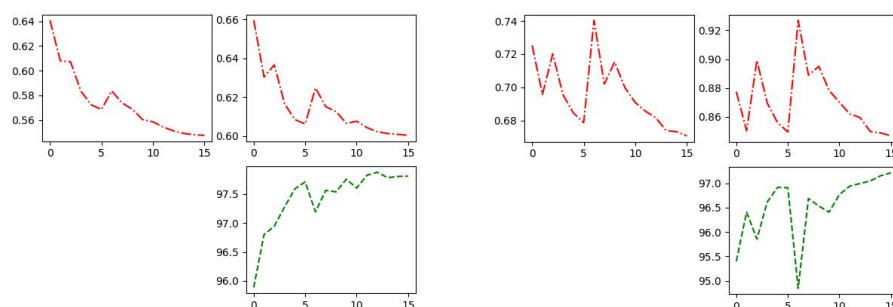
batch 的设置, 对第二种查找影响很大, 根据测试, 大致 50-120 的 batchsize 训练得到的测试精度较高。

三、不同精确度的模型 loss、acc 曲线与权重可视化对比 (所有模型与图片均在网盘模型中)

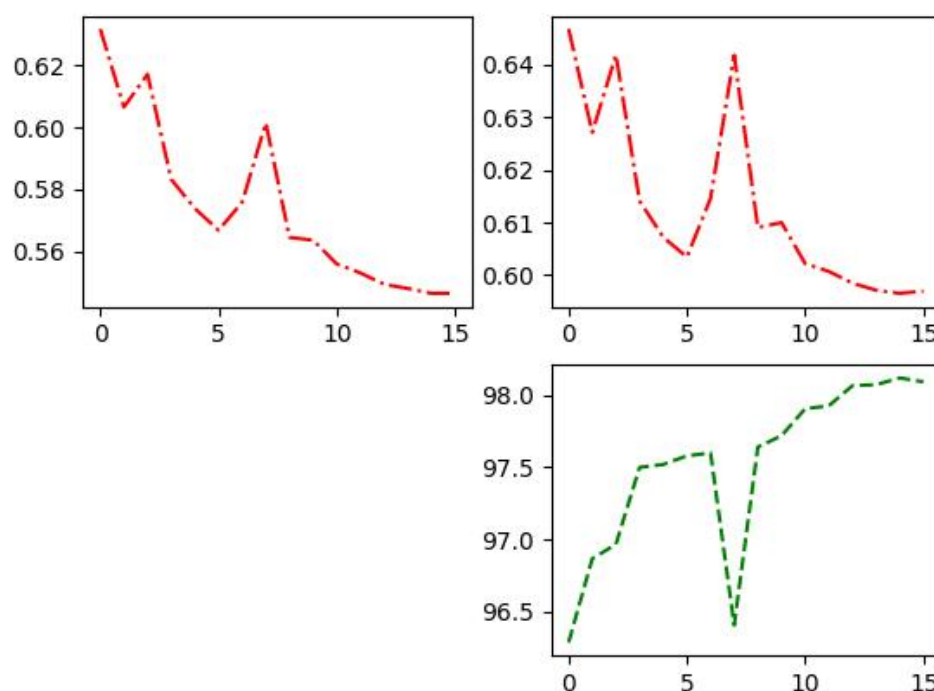
1. 参数: config=[128, 1, 0.0193, 0.5423], 测试准确率: 98.26%

2. 参数: `config=[121, 65, 0.0851, 0.4919]`, 测试准确率: 97.76%

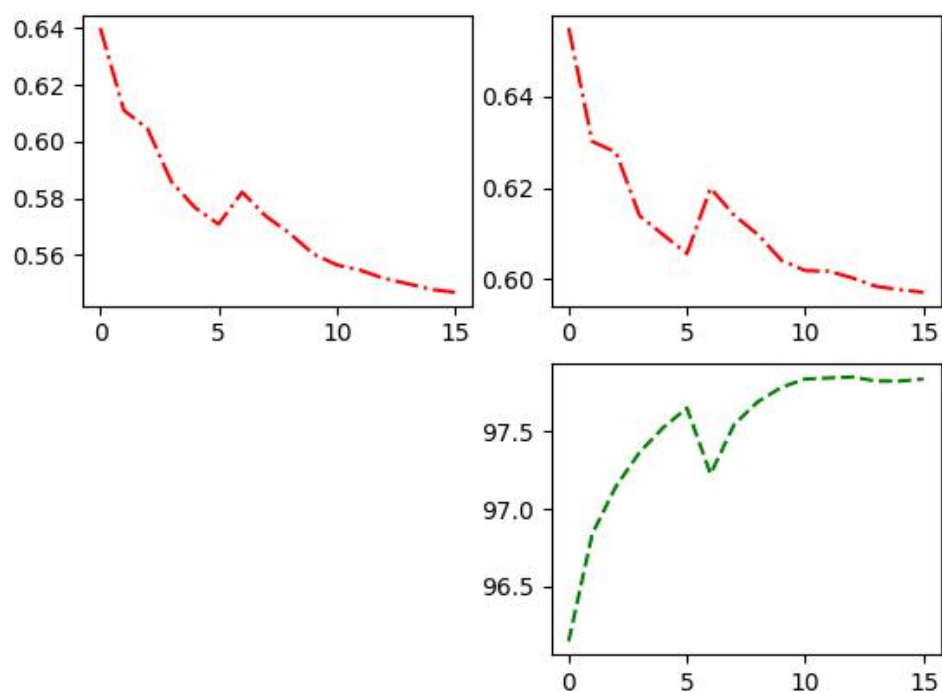
(1) 曲线对比 (左 1 右 2):



可以看到, 右图中其准确率以及 loss 曲线受到学习率重启影响过大, 导致其最终收敛结果不好, 即学习率重启不但没帮助其跳出鞍点, 反而使其退化, 重新训练, 故产生该现象的主要原因可能为其正则化强度太大, 若将正则化 `lamda` 设为 1, 可以发现其准确率变为: 98.12%, 提高了很多, 其 loss 曲线如下:

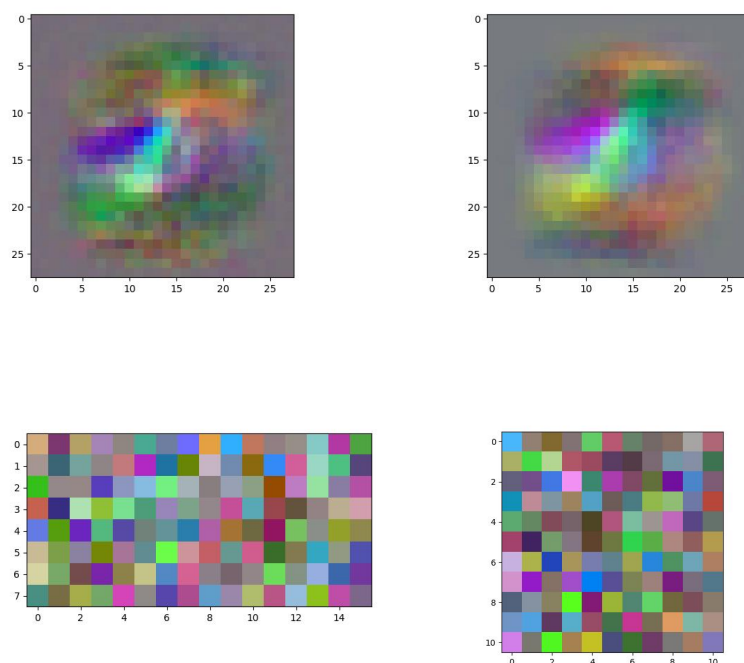


可以看到准确率图像确实减小少了许多, 但第二次重启仍对其有较大影响, 故接下来可以考虑减小最大学习率, 以使其重启时准确率下降更少。将 `lrmax` 由 0.4919 设为 0.4, `config=[121, 1, 0.0851, 0.4]`, 训练模型准确率为 98.15%, 准确率确实得到了提高, 其 loss 曲线如下:



其准确率在学习率第二次重启时下降更少，验证了之前的推论以及降低最大学习率措施的合理性。

(2) 二者的权重可视化（较大-较小准确率）：



可以发现，准确率较大的  $w1$  矩阵可视化图中，其较亮区域有紫色群，青蓝色群

以及橙色群，而准确率较小的 **w1** 矩阵可视化图中，较亮区域颜色较为单一且集中，即准确率较大的其主要成分较多，成分多样，更多的主要节点参与，故其模型准确率较高，而单一主要成分的模型准确率低，**w2** 可视化都较杂乱得不到明显结论。

#### 四、网址链接

github repo 链接: <https://github.com/theWaWang/1>

上述模型百度网盘分享链接（需解压）：

<https://pan.baidu.com/s/1Ix7DMfrGeHci-Uopf8GFRw>

提取码: b0hm