

西南交通大学



《机器学习实验》 课程设计报告

报告题目：基于卷积神经网络的手写数字识别

年 级：_____

姓 名：_____

学 号：_____

二〇二四年六月

基于卷积神经网络的手写数字识别

一、模型简介

1.1 研究现状

手写数字识别是计算机视觉和机器学习领域的一个重要研究方向，它涉及到从手写文本中自动识别和分类数字，目前已经有了很多成熟的方法。

目前使用最为广泛的数据集是 MNIST 数据集。MNIST 数据集是手写数字识别研究中最常用的数据集之一，包含 60,000 张训练图像和 10,000 张测试图像，每张图像都是 28x28 像素的手写数字。深度学习技术在手写数字识别领域取得了显著进展。卷积神经网络 (CNN) 因其强大的特征提取能力而成为主流方法。例如，LeNet-5 是早期的 CNN 结构，已被用于手写数字识别。手写数字识别算法已经从最初的传统机器学习算法 (如 SVM、KNN) 发展到基于深度学习的复杂网络结构，如卷积神经网络 (CNN)、循环神经网络 (RNN) 等。手写数字识别技术在银行汇款单号识别、邮政编码自动识别、车牌号识别等多个领域具有实际应用价值。

现有的识别方法主要分为传统机器学习方法和深度学习方法。传统机器学习方法包括支持向量机 (SVM)、K 最近邻 (KNN)、决策树等，这些方法依赖于手工特征提取。深度学习方法主要包括卷积神经网络 (CNN)、循环神经网络 (RNN)、深度置信网络 (DBN) 等。近年来，注意力机制也被引入到深度学习模型中，以提高模型对关键特征的聚焦能力。

1.2 卷积神经网络 (CNN) 模型

卷积神经网络进行数字识别是一种深度学习方法。通过卷积层、池化层、全连接层等对于数据进行处理，并最终建立模型，获得预测结果。

卷积层：卷积层是 CNN 中用于提取图像特征的关键组件。它通过卷积核在输入图像上滑动，计算滤波器与图像的局部区域的点积，生成特征图

激活层：ReLU 是一种非线性激活函数，用于引入非线性，从而使网络能够学习更复杂的模式。它将所有负值置为 0，保留正值，公式为 $f(x) = \max(0, x)$ 。

池化层：池化层用于降低特征图的空间尺寸，从而减少参数数量和计算量，同时使特征检测更加鲁棒。

全连接层：全连接层是 CNN 中的密集层，它将卷积层和池化层提取的二维特征图转换为一维特征向量，然后进行分类。

卷积神经网络 (CNN) 在手写数字识别任务上具有一系列优点，但同时也存在一些局限性。

优点：

- 1.CNN 通过其卷积层自动学习图像的局部特征，无需手动设计特征提取器。
- 2.CNN 可以从原始像素直接学习到分类结果，无需额外的预处理或特征工程。
- 3.CNN 的识别准确率较高。

缺点：

- 1.CNN 模型通常需要大量的计算资源，包括高性能的 GPU 来进行训练。
- 2.CNN 可能会过拟合，尤其是在模型非常深或复杂时。

3.为了训练一个鲁棒的 CNN 模型，通常需要大量的标注数据。在某些情况下，获取足够的训练数据可能是具有挑战性的。

4.CNN 通常在大规模数据集上表现更好，而在只有少量样本的类别上可能表现不佳。

1.3 支持向量机 (SVM)

先对于数据集进行预处理，然后再选用不同的核函数 ('linear'、'rbf'、'poly') 训练模型，然后再在测试集上进行测试得出准确率。

支持向量机 (SVM) 是一种广泛使用的监督学习算法，用于分类和回归任务。以下是 SVM 的一些主要优点和缺点：

优点：

1. 在许多应用中，SVM 已经显示出比其他算法更高的准确率。
2. SVM 能够通过核函数将数据映射到高维空间，有效地处理非线性问题。
3. SVM 对数据的噪声和异常值具有一定的鲁棒性。

缺点：

1. SVM 的性能在很大程度上依赖于正确的核函数和参数选择。
2. 对于大规模数据集，SVM 的训练过程可能非常耗时。
3. SVM 在小样本问题上可能表现不佳，因为它依赖于数据分布的统计特性。并且对于不平衡数据集较为敏感。

4.

1.4 logistic 回归

对于数据进行预处理之后训练模型，选用的为默认参数 `penalty='l2'` (正则化) 和 `solver='lbfgs'` (L-BFGS 算法)。

逻辑回归 (Logistic Regression) 是一种广泛使用的统计方法，用于二分类问题，也可以扩展到多类分类问题。以下是逻辑回归的一些主要优点和缺点：

优点：

1. 逻辑回归通常比其他机器学习算法 (如决策树、随机森林、SVM 等) 训练更快。
2. 对于线性可分的数据，逻辑回归能够提供出色的分类性能。
3. 逻辑回归模型相对简单，容易理解和实现。

缺点：

1. 逻辑回归假设数据是线性可分的，对于非线性问题，它可能无法捕捉复杂的数据模式。
2. 逻辑回归对异常值比较敏感，异常值可能会对模型的预测结果产生较大影响。
3. 逻辑回归对不平衡的数据集比较敏感，可能需要进行重采样或调整类别权重。

1.5 决策树

对于数据进行预处理之后训练模型，采用的为默认参数 `criterion='gini'`。

决策树的主要优缺点：

优点：

- 1.能够处理非线性数据和复杂的决策边界。

2.与线性模型不同，决策树不需要假设数据的分布。

3. 决策树模型的结构清晰，容易可视化和解释。

缺点：

1. 在没有限制的情况下，决策树可能会生成过于复杂的树，导致过拟合。

2. 对样本不均衡敏感，决策树可能偏向于多数类。

3. 单个决策树的预测能力有限，通常需要集成方法（如随机森林）来提高性能。

研究现状及相关工作

二、模型及其参数详细解析

2.1 卷积神经网络（CNN）

2.1.1 下载数据

```
data_train = datasets.MNIST(
    root='./data', train=True, download=True,
    transform=transforms.Compose([transforms.ToTensor()])
)
data_test = datasets.MNIST(
    root='./data', train=False, download=True,
    transform=transforms.Compose([transforms.ToTensor()])
)
```

该代码是对数据进行下载。因邮箱发送大小限制不能将数据一同上传，运行代码即可下载数据。

2.1.2 卷积层(Conv2d)

```
from torch.nn import (
    Module, Sequential, Conv2d, ReLU, Linear, MaxPool2d, Dropout
)
class Model(Module):
    def __init__(self):
        super(Model, self).__init__()
        self.conv1 = Sequential(
            Conv2d(1, 64, kernel_size=3, padding=1),
            ReLU(),
            Conv2d(64, 128, kernel_size=3, padding=1),
            ReLU(),
            MaxPool2d(stride=2, kernel_size=2)
        )

        self.dense = Sequential(
            Linear(14 * 14 * 128, 1024),
            ReLU(),
            Dropout(p=0.5),
```

```

        Linear(1024, 10)
    )

```

```

def forward(self, x):
    x = self.conv1(x)
    x = x.view(x.size(0), -1)
    x = self.dense(x)
    return xConv2d

```

`Conv2d` 的第一个参数是输入通道数，这里是 1，因为 MNIST 数据集的图像是灰度图像。第二个参数是输出通道数，即滤波器的数量。`kernel_size=3` 表示每个卷积核的大小是 3x3 像素。`padding=1` 表示在输入图像边缘添加一圈 0，以保持特征图的空间维度不变。

模型中有两个卷积层，第一个卷积层将输入特征图的通道数从 1 增加到 64，第二个卷积层进一步将 64 通道的特征图增加到 128 通道。这种堆叠有助于学习更复杂的特征表示。

2.1.3 激活层(ReLU)

直接调用 `torch.nn.ReLU()`

ReLU 是一种非线性激活函数，用于引入非线性，从而使网络能够学习更复杂的模式。它将所有负值置为 0，保留正值，公式为 $f(x) = \max(0, x)$

在每个卷积层之后，*ReLU* 被用来激活特征图，增加模型的表达能力。

2.1.4 池化层 (MaxPool2d)

池化层（特别是最大池化）用于降低特征图的空间尺寸，从而减少参数数量和计算量，同时使特征检测更加鲁棒。

实现：`MaxPool2d` 中的 `stride=2` 和 `kernel_size=2` 表示池化窗口的大小是 2x2，步长也是 2，这意味着窗口每次移动两个像素。最大池化会选择每个窗口中的最大值作为输出。

2.1.5 全连接层

全连接层是 CNN 中的密集层，它将卷积层和池化层提取的二维特征图转换为一维特征向量，然后进行分类。

实现：在您的模型中，第一个 `Linear` 层将 14x14 的特征图（由于池化层的作用，原始 28x28 的特征图尺寸减半）的每个像素点连接到 1024 个节点。第二个 `Linear` 层将 1024 个节点的输出映射到 10 个输出类别（对应数字 0 到 9）。

2.1.6 模型前向传播

在 `forward` 方法中，输入图像首先通过卷积层部分，然后通过 `view` 方法展平为一维向量，最后通过全连接层部分进行分类。

2.1.7 超参数配置

优化器 (Optimizers)

选择了以下优化器来进行模型的参数更新：

- `torch.optim.Adam`：一种自适应学习率优化算法，广泛用于各种任务。

- `torch.optim.SGD`: 标准随机梯度下降优化器，带动量项。
- `torch.optim.RMSprop`: 另一种自适应学习率方法，主要在处理非平稳目标时表现良好。
- `torch.optim.Adamax`: Adam 的一个变种，使用无限小的梯度进行自适应学习率调整。

尝试不同的步长:

- 0.0001
- 0.001
- 0.005
- 0.01

2.2 SVM 支持向量机

```
from sklearn.svm import SVC
```

```
svm_model = SVC(kernel='poly')    # kernel='linear' kernel='rbf'
```

2.3 Logistic 回归

```
from sklearn.linear_model import LogisticRegression
```

```
lr = LogisticRegression()
```

2.3 决策树

```
from sklearn.tree import DecisionTreeClassifier
```

```
tree = DecisionTreeClassifier()
```

三、 项目结构

- `/data/`
 - 存放所有原始数据集文件，包括训练集和测试集。
- `/CNN-number-recognition.py`
 - 卷积神经网络实现的 MNIST 数字识别模型。
- `/data_conversion.py`
 - 数据预处理脚本，用于将 `torchvision` 的 `datasets` 下载的数据转换为适用于 `sklearn` 的数据格式。
- `/decision_tree.py`
 - 决策树模型实现，使用 `sklearn.tree.DecisionTreeClassifier`，针对 MNIST 数字识别任务。
- `/logistic.py`
 - 逻辑回归模型实现，使用 `sklearn.linear_model.LogisticRegression`，用于 MNIST 数字识别。
- `/SVM.py`
 - 支持向量机模型实现，使用 `sklearn.svm.SVC`，用于 MNIST 数字识别。

四、评价指标

在模型的性能评估中，我选用了以下模型衡量模型效果：

4.1 Loss（损失函数）

损失函数用于衡量模型预测值与实际值之间的差异。常用的损失函数是交叉熵损失（Cross-Entropy Loss）：

$$cost = - \sum_{c=1}^C y_{o,c} \log(p_{o,c})$$

其中， C 是类别的数量， $y_{o,c}$ 是一个二进制指示器（如果类别 c 是观测样本的分类，则为1，否则为0）， $p_{o,c}$ 是模型预测观测样本属于类别 c 的概率。

4.2 Test Accuracy（测试准确率）

测试准确率是衡量模型在测试集上正确分类的比例：

$$Test Accuracy = \frac{\text{正确预测的数量}}{\text{总预测数量}}$$

4.3 Precision（精确度）

精确度是针对每个类别的，表示为模型预测为正类别中实际为正类别的比例：

$$Precision = \frac{\text{真正例(TP)}}{\text{真正例(TP)} + \text{假正例(FP)}}$$

4.4 Recall（召回率）

召回率也称为真正例率或灵敏度，表示为实际正类别中被正确预测的比例：

$$Recall = \frac{\text{真正例(TP)}}{\text{真正例(TP)} + \text{假负例(FN)}}$$

4.5 F1 Score（F1 分数）

F1 分数是精确度和召回率的调和平均数，用于衡量模型的准确性和完整性的平衡：

$$F1 = 2 \times \frac{Precision \times Recall}{Precision + Recall}$$

F1 分数在精确度和召回率之间取得平衡，是一个综合考虑两者的指标，特别适

用于类别不平衡的情况。

五、需求库及实验环境

需求库

matplotlib==3.9.0
numpy==1.24.3
scikit_learn==1.4.2
torch==2.3.0
torchvision==0.18.0

硬件环境

CPU: Inter(R) Core(TM) Ultra 7 155H 1.40GHz
RAM:32GB
GPU:NVIDIA GeForce RTX 4060 Laptop GPU

软件环境

操作系统: Windows11
开发工具: PyCharm2023.1.1
虚拟环境: Anaconda
Python 版本: 3.11

六、训练结果及分析

6.1 超参数：步长

模型: `torch.optim.Adam`

	0.00001	0.0001	0.0005	0.001	0.0015	0.003	0.005	0.01
Loss:	0.0110	0.0042	0.0023	0.0024	0.0024	0.0051	0.0053	0.0076
Test Accuracy:	91.1100%	97.3100%	98.5000%	98.3700%	97.7900%	95.0000%	95.1200%	93.8000%
Precision:	0.9111	0.9733	0.9849	0.9838	0.9779	0.9504	0.9517	0.9408
Recall:	0.9098	0.9729	0.9850	0.9836	0.9777	0.9497	0.9504	0.9376
F1:	0.9105	0.9731	0.9850	0.9837	0.9778	0.9501	0.9510	0.9392

结论：在 0.0005，0.001 附近，各项指标数据较好，当步长变大/变小时，指标数据出现了不同程度的变差，可以理解为过拟合/欠拟合。

6.2 超参数：优化器

参数按照下表排列

Loss	Test Accuracy	
Precision	Recall	F1

	0.0001			0.001			0.005			0.01		
`torch.optim. Adam`	0.0	97.31%		0.0	98.37%		0.0	95.12%		0.0	93.80%	
	042			024			053			076		
	0.9	0.9	0.9	0.9	0.9	0.9	0.9	0.9	0.9	0.9	0.9	0.9
	733	729	731	838	836	837	517	504	51	408	376	392
`torch.optim. SGD`	0.0	26.23%		0.0	74.09%		0.0	90.43%		0.0	90.87%	
	359			322			131			098		
	0.3	0.2	0.2	0.7	0.7	0.7	0.9	0.9	0.9	0.9	0.9	0.9
	023	633	814	632	332	479	033	031	032	145	072	108
`torch.optim. RMSprop`	0.0	97.86%		0.0	97.86%		0.1	96.01%		1.0	94.26%	
	032			053			091			133		
	0.9	0.9	0.9	0.9	0.9	0.9	0.9	0.9	0.9	0.9	0.9	0.9
	786	785	785	785	786	786	602	599	6	458	418	438
`torch.optim. Adamax`	0.0	94.23%		0.0	98.09%		0.0	96.37%		0.0	94.68%	
	065	0		027			051			08		
	0.9	0.9	0.9	0.9	0.9	0.9	0.9	0.9	0.9	0.9	0.9	0.9
	422	416	419	809	808	809	639	633	636	469	464	467

结论：从该数据中可以看出，不同模型之间的测试集正确率存在一定差距。其中，`torch.optim.SGD`的正确率较低，在各指标上明显低于另外几个模型，而另外几个模型差距并不是很大。针对这种情况，对于`torch.optim.SGD`优化器增加一个实验。

参数设置为：optimizer = torch.optim.SGD(model.parameters())

通过增加 Epoch 的方式，对其进行实验。

	Loss	Test Accuracy	Precision	Recall	F1
Epoch=1	0.0322	74.5300%	0.7578	0.7374	0.7475
Epoch=2	0.0127	85.9600%	0.8604	0.8570	0.8587
Epoch=3	0.0071	88.6900%	0.8861	0.8850	0.8856
Epoch=4	0.0060	89.7900%	0.8970	0.8963	0.8967
Epoch=5	0.0054	90.6300%	0.9062	0.9045	0.9054

可见：通过提高轮次的方式，可以明显提高各指标。可见提升轮次也是训练的一种方式。

6.3 各模型横向对比

	神经网络 (Adam)lr=0.001	决策树	逻辑回归	SVM('linear')	SVM('rbf')	SVM('poly')
Test Accuracy:	98.3700%	87.59%	92.56%	94.04%	97.92%	97.71%
Precision:	0.9733	0.9247	0.9247	0.9399	0.9792	0.9771
Recall:	0.9729	0.9245	0.9245	0.9394	0.9791	0.9769
F1:	0.9731	0.9246	0.9246	0.9397	0.9791	0.9770

结论：总体上来看，神经网络在各指标上仍是最为优秀的。支持向量机核函数为

'rbf'和'poly'次之，然后是逻辑回归和向量机核函数为' linear'，决策树模型最差。这是初步的结论，需要通过更多的模型和调整参数来佐证该结论。

七、总结

本次实验中，使用 PyTorch 对模型进行训练，并且对于步长、优化器、Epoch 数、与几个机器学习模型的比较等进行探究，初步得出了一些结论。但是仍有很多地方有可以优化的地方。如对于模型的训练数可以再提高一些，从而使结论更为有力。并且也可以选用其他深度学习模型或机器学习模型，与结果进行比较。

参考文献：

- [1]周志华. 机器学习[M]. 清华大学出版社, 2016.
- [2]（美）伊莱·史蒂文斯，（意）卢卡·安蒂加，（德）托马斯·菲曼. PyTorch 深度学习实战. 北京. 人民邮电出版社, 2022. 2

附录：程序源码

CNN-number-recogniton.py

实现卷积神经网络识别 MNIST 的代码

```
import torch
import torchvision
from matplotlib import pyplot as plt
from torch.utils.data import DataLoader
from torchvision import transforms, datasets
from torch.nn import (
    Module, Sequential, Conv2d, ReLU, Linear, MaxPool2d, Dropout
)
from sklearn.metrics import confusion_matrix, precision_score, recall_score

# 在有 GPU 的情况下使用 cuda
device = torch.device("cuda" if torch.cuda.is_available() else "cpu")

# 下载数据
data_train = datasets.MNIST(
    root='./data',
    train=True,
    download=True, transform=transforms.Compose([transforms.ToTensor()])
)
data_test = datasets.MNIST(
    root='./data',
    train=False,
    download=True, transform=transforms.Compose([transforms.ToTensor()])
)

# 将数据分批次并随机打乱
data_loader_train = DataLoader(data_train, batch_size=64, shuffle=True)
data_loader_test = DataLoader(data_test, batch_size=64, shuffle=True)

# 模型结构
class Model(Module):
    def __init__(self):
        super(Model, self).__init__()
        self.conv1 = Sequential(
            Conv2d(1, 64, kernel_size=3, padding=1),
            ReLU(),
```

```

        Conv2d(64, 128, kernel_size=3, padding=1),
        ReLU(),
        MaxPool2d(stride=2, kernel_size=2)
    )

    self.dense = Sequential(
        Linear(14 * 14 * 128, 1024),
        ReLU(),
        Dropout(p=0.5),
        Linear(1024, 10)
    )

    def forward(self, x):
        x = self.conv1(x)
        x = x.view(x.size(0), -1)
        x = self.dense(x)
        return x

model = Model().to(device)
cost = torch.nn.CrossEntropyLoss()

# optimizer = torch.optim.Adam(model.parameters()) # Adam 优化器的学习率默认为 0.001
# optimizer = torch.optim.Adam(model.parameters(),lr=0.01) # 采用不同的优化器比较结果
# optimizer = torch.optim.SGD(model.parameters(),lr=0.01)
optimizer = torch.optim.RMSprop(model.parameters(),lr=0.01)
# optimizer = torch.optim.Adamax(model.parameters(),lr=0.005)

number_epochs = 1

for epoch in range(number_epochs):
    running_loss = 0.0
    running_correct = 0
    all_predicted = []
    all_targets = []
    print('Epoch {}/{}'.format(epoch, number_epochs))
    print("-" * 10)
    # print('Epoch: {}/{}'.format(epoch, number_epochs))
    for data, target in data_loader_train:
        data, target = data.to(device), target.to(device)
        outputs = model(data)

```

```

_, predicted = torch.max(outputs, 1)
optimizer.zero_grad()
loss = cost(outputs, target)
loss.backward()
optimizer.step()
running_loss += loss.item()
running_correct += torch.sum((predicted == target).type(torch.FloatTensor))
testing_correct = 0
for data, target in data_loader_test:
    data, target = data.to(device), target.to(device)
    outputs = model(data)
    _, predicted = torch.max(outputs, 1)
    testing_correct += torch.sum((predicted == target).type(torch.FloatTensor))
    all_predicted.extend(predicted.cpu().numpy())
    all_targets.extend(target.cpu().numpy())
print("Loss: {:.4f}, Train Accuracy is {:.4f}%, Test Accuracy is {:.4f}%"
      .format(running_loss / len(data_train),
              100 * running_correct / len(data_train),
              100 * testing_correct / len(data_test)))
conf_matrix = confusion_matrix(all_targets, all_predicted)
# 计算每一个类别的查全率,查准率
precision = precision_score(all_targets, all_predicted, average=None,
zero_division=0)
recall = recall_score(all_targets, all_predicted, average=None, zero_division=0)
# 计算总体的查全率,查准率
overall_precision = precision_score(all_targets, all_predicted, average='macro',
zero_division=0)
overall_recall = recall_score(all_targets, all_predicted, average='macro',
zero_division=0)

for i in range(10):
    print(f'类别 {i} precision: {precision[i]:.4f} , recall: {recall[i]:.4f} , "
          f"F1: {2 * precision[i] * recall[i] / (precision[i] + recall[i]):.4f}")
    print(f'Overall Precision: {overall_precision:.4f} , Overall Recall:
{overall_recall:.4f}"
          f"F1: {2 * overall_precision * overall_recall / (overall_precision +
overall_recall):.4f}")

```

data_conversion.py

对于数据进行预处理，从而可以使用 sklearn 进行训练机器学习模型

```
import numpy as np
```

```
def torch_data_to_sklearn(data_loader):
```

```

images = []
labels = []
for data, target in data_loader:
    images.append(data.view(data.size(0), -1).numpy())
    labels.append(target.numpy())
images = np.concatenate(images, axis=0)
labels = np.concatenate(labels).ravel() # 将标签展平为一维数组
return images, labels

```

decision_tree.py

决策树训练模型

```

from sklearn.metrics import confusion_matrix, precision_score, recall_score,
f1_score
from sklearn.tree import DecisionTreeClassifier
from torchvision import datasets, transforms
from torch.utils.data import DataLoader
import numpy as np
from data_conversion import torch_data_to_sklearn

# 下载数据
data_train = datasets.MNIST(
    root='./data', train=True, download=True,
transform=transforms.Compose([transforms.ToTensor()])
)
data_test = datasets.MNIST(
    root='./data', train=False, download=True,
transform=transforms.Compose([transforms.ToTensor()])
)

# 将数据分批次并随机打乱
data_loader_train = DataLoader(data_train, batch_size=64, shuffle=True)
data_loader_test = DataLoader(data_test, batch_size=64, shuffle=True)

x_train, y_train = torch_data_to_sklearn(data_loader_train)
x_test, y_test = torch_data_to_sklearn(data_loader_test)

tree = DecisionTreeClassifier()
tree.fit(x_train, y_train)
prediction = tree.predict(x_test)

y_test = y_test.reshape(-1, 1)
prediction = prediction.reshape(-1, 1)
print(np.sum(y_test == prediction) / len(y_test))

```

```

conf_matrix = confusion_matrix(y_test, prediction)
overall_precision = precision_score(y_test, prediction, average='macro',
zero_division=0)
overall_recall = recall_score(y_test, prediction, average='macro', zero_division=0)
print(f'Overall Precision: {overall_precision:.4f} , Overall Recall:
{overall_recall:.4f}"
      f"F1:{2 * overall_precision * overall_recall / (overall_precision +
overall_recall):.4f}")
f1 = f1_score(y_test, prediction, average='macro', zero_division=0)
print(f"F1 Score: {f1:.4f}")

```

logistic.py

逻辑回归训练模型

```

from sklearn.linear_model import LogisticRegression
from sklearn.metrics import confusion_matrix, precision_score, recall_score,
f1_score
from torchvision import datasets, transforms
from torch.utils.data import DataLoader
import numpy as np
from data_conversion import torch_data_to_sklearn

# 下载数据
data_train = datasets.MNIST(
    root='./data', train=True, download=True,
transform=transforms.Compose([transforms.ToTensor()])
)
data_test = datasets.MNIST(
    root='./data', train=False, download=True,
transform=transforms.Compose([transforms.ToTensor()])
)

# 将数据分批次并随机打乱
data_loader_train = DataLoader(data_train, batch_size=64, shuffle=True)
data_loader_test = DataLoader(data_test, batch_size=64, shuffle=True)

x_train, y_train = torch_data_to_sklearn(data_loader_train)
x_test, y_test = torch_data_to_sklearn(data_loader_test)

lr = LogisticRegression()
lr.fit(x_train, y_train)
prediction = lr.predict(x_test)

```

```

y_test = y_test.reshape(-1, 1)
prediction = prediction.reshape(-1, 1)
print(np.sum(y_test == prediction)/len(y_test))
conf_matrix = confusion_matrix(y_test, prediction)
overall_precision = precision_score(y_test, prediction, average='macro',
zero_division=0)
overall_recall = recall_score(y_test, prediction, average='macro', zero_division=0)
print(f"Overall Precision: {overall_precision:.4f} , Overall Recall:
{overall_recall:.4f}"
      f"F1:{2 * overall_precision * overall_recall / (overall_precision +
overall_recall):.4f}")
f1 = f1_score(y_test, prediction, average='macro', zero_division=0)
print(f"F1 Score: {f1:.4f}")

```

SVM.py

支持向量机训练模型

```

from sklearn.metrics import confusion_matrix, precision_score, recall_score, f1_score
from sklearn.svm import SVC
import torch
from torchvision import datasets, transforms
from torch.utils.data import DataLoader
import numpy as np
from data_conversion import torch_data_to_sklearn

# 下载数据
data_train = datasets.MNIST(
    root='./data', train=True, download=True,
    transform=transforms.Compose([transforms.ToTensor()])
)
data_test = datasets.MNIST(
    root='./data', train=False, download=True,
    transform=transforms.Compose([transforms.ToTensor()])
)

# 将数据分批次并随机打乱
data_loader_train = DataLoader(data_train, batch_size=64, shuffle=True)
data_loader_test = DataLoader(data_test, batch_size=64, shuffle=True)

x_train, y_train = torch_data_to_sklearn(data_loader_train)
x_test, y_test = torch_data_to_sklearn(data_loader_test)

svm_model = SVC(kernel='poly') # kernel='linear'

```



```

svm_model.fit(x_train, y_train)
prediction = svm_model.predict(x_test)

y_test=y_test.reshape(-1,1)
prediction=prediction.reshape(-1,1)
print(np.sum(y_test == prediction)/len(y_test))
conf_matrix = confusion_matrix(y_test, prediction)
overall_precision = precision_score(y_test, prediction, average='macro',
zero_division=0)
overall_recall = recall_score(y_test, prediction, average='macro', zero_division=0)
print(f'Overall Precision: {overall_precision:.4f} , Overall Recall:
{overall_recall:.4f}"
      f"F1:{2 * overall_precision * overall_recall / (overall_precision +
overall_recall):.4f}")

f1 = f1_score(y_test, prediction, average='macro', zero_division=0)
print(f"F1 Score: {f1:.4f}")

```