一、问题定义

在本项目中,我们研究的任务是基于 FashionMNIST 数据集的图像分类问题。该问题属于监督学 习 (Supervised Learning) 中的图像分类任务,其目标是训练一个模型,使其能够根据输入的图像像素信息,准确预测该图像所对应的服饰类别。

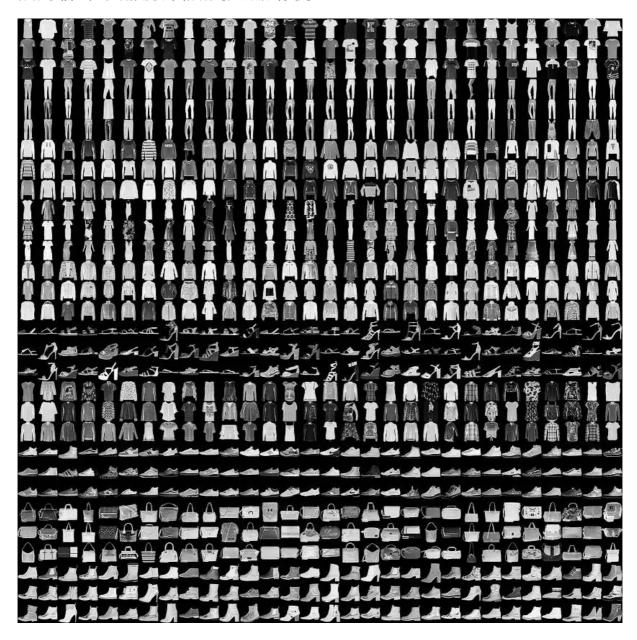


图1: FashionMNIST数据集的10个类别示例。

FashionMNIST数据集,如图1所示,是由Zalando提供的公开图像数据集,旨在作为经典MNIST手写数字数据集的替代品,以推动计算机视觉领域在更贴近实际场景的图像任务上的研究。该数据集包含 10 个不同类别的服饰图像,分别为:

- 1. T-shirt/top (T恤)
- 2. Trouser (裤子)
- 3. Pullover (套头衫)

- 4. Dress (裙子)
- 5. Coat (外套)
- 6. Sandal (凉鞋)
- 7. Shirt (衬衫)
- 8. Sneaker (运动鞋)
- 9. Bag (包)
- 10. Ankle boot (短靴)

每张图像为灰度图(单通道),尺寸为 28×28 像素,训练集包含 60,000 张图像,测试集包含 10,000 张图像(与原始的 MNIST 完全一致)。

从机器学习角度来看,该问题的核心是学习一个多分类模型,其形式化定义如下:

- 输入空间 (Input Space): 一张 28×28 的灰度图像, 可表示为 784 维向量。
- 输出空间 (Output Space): 10 个离散类别中的一个,表示预测的服饰种类。
- **学习目标**:通过对训练数据的学习,构建一个映射函数 (f: \mathbb{R}^{784} \rightarrow {0, 1, ..., 9}),使得该函数在未见过的数据上具有良好的泛化能力。

本项目的挑战在于图像中存在的**类别间相似性**(如T-shirt与Shirt,运动鞋和短靴)、**像素级信息的表达能力有限**,以及如何设计和优化模型以提升分类准确率。因此,我们不仅要选择合适的模型结构(如MLP,CNN或者ResNet),还需考虑数据增强、训练策略、损失函数、优化方法等多方面因素。

二、数据分析及处理

数据分析

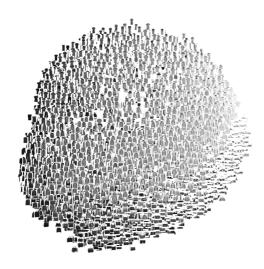


图2: 主成分分析可视化结果。

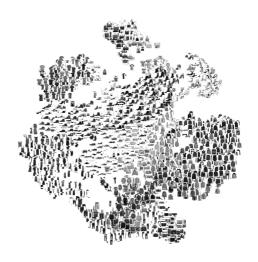


图3: t-SNE分析可视化结果。

为了更好地理解 FashionMNIST 数据集的结构特征,我们参考了官网提供的主成分分析(PCA)与t-分布随机邻域嵌入(t-SNE)的可视化结果。

这些降维方法能够将高维图像数据 (784 维) 映射到低维空间上,从而便于我们观察不同类别在特征空间中的分布情况。

1. PCA可视化 (如图2所示)

主成分分析是一种常见的线性降维方法,通过提取数据中的主方向(主成分)来尽可能保留原始数据的方差。PCA 可视化图展示了不同服饰类别在前两个主成分坐标轴下的投影情况。

从 PCA 图中可以观察到:

- 某些类别(如 Sandal、Sneaker、Ankle Boot)在投影空间中具有较为明显的聚类趋势,说明它们的图像在原始高维空间中也具有一定的可区分性。
- 然而,一些类别(如 T-shirt/top与Shirt)在 PCA 空间中存在重叠,反映出它们的图像在像素层面相似度较高,给模型的分类任务带来了挑战。

2. t-SNE可视化 (如图3所示)

t-SNE是一种非线性降维技术,特别适用于高维数据的可视化。它通过保持高维空间中邻近样本之间的相似性,将数据映射到二维或三维空间,从而揭示出潜在的簇结构。

从 t-SNE 图中可以观察到:

- 数据集中的大多数类别在二维空间中表现出更清晰的聚类效果,相较于 PCA,类别间的边界更加明显。
- 类别如 Trouser 和 Bag 等显示出紧密聚类,说明其图像特征在高维空间中有良好的可分性。 但仍然可以看到 T-shirt/top、Shirt 和 Pullover 等类别之间存在重叠现象。

数据处理

基础数据处理

本项目中使用的数据处理流程主要借助torchvision.transforms模块完成,主要代码如下:

各步骤说明:



图4:数据处理过程展示

1. RandomCrop(28, padding=4)

此操作首先在每张图像四周填充 4 个像素(采用 0 填充),然后随机裁剪出一张尺寸为 28×28 的图像。如图4所示,第一个"→"表示了裁剪的过程。

2. RandomHorizontalFlip()

该操作以 50% 的概率将图像沿水平方向翻转,增强了数据的多样性。如图4所示,第二个"→"表示了水平翻转的过程。

3. ToTensor()

由于本项目采用pytorch框架,故这里需要将输入图像从 PIL 格式或 NumPy 数组转换为 PyTorch 的张量格式(Tensor),并自动将像素值从 0~255 缩放到 0~1 之间

4. Normalize((0.5,), (0.5,))

对图像进行标准化处理,即将像素值按如下公式进行线性变换,将原始像素值(已缩放到[0,1])进一步映射到[-1,1]区间,帮助模型更快收敛并提升稳定性。

进一步的数据处理

可以考虑使用旋转,改变图像亮度等操作对图像进行进一步处理。 但在实验后发现,太多过于复杂的数据处理可能未必带来模型性能的增益,甚至可能会导致模型性 能轻微的下降。

三、模型构建

在深度学习中,模型架构的选择对最终性能具有决定性影响。本项目采用**渐进式**的建模策略,首先通过简单的**多层感知机**验证基础流程,随后引入**深度残差网络**以充分捕捉图像的空间特征,实现分类性能的显著提升。

1. MLP基础验证

为确保数据处理流程和训练机制的可靠性,首先实现了一个三层的MLP模型。该模型以展平的28×28灰度图像(784维特征)作为输入,经过一个隐藏层(维度分别为128)后输出10维分类结

果。隐藏层采用ReLU激活函数。

实验表明,该MLP模型在测试集上达到85.1%的准确率,成功验证了training pipeline的有效性。虽然这样的准确率已经不低,但受限于全连接结构的特性,模型难以有效捕捉图像局部特征,故而还有比较大的提升空间。

2. ResNet18特征学习

为了尽可能提升分类准确率,最终选择了ResNet18这一经典的深度卷积网络。其创新性的残差连接设计通过跨层恒等映射,有效解决了深层网络的梯度衰减问题。 本项目的实现参考了pytorch的专业的高质量实现,同时针对FashionMNIST数据集的28×28灰度图像特点,对标准ResNet18进行了适配性修改。以下从核心组件、层级结构和数据流三个维度进行详细说明:

1. 核心组件设计

(1) 初始卷积块

```
self.conv1 = nn.Conv2d(1, 64, kernel_size=3, stride=1, padding=1,
bias=False)
self.bn1 = nn.BatchNorm2d(64)
```

- 输入适配:将标准ResNet的7×7卷积改为3×3卷积,保持28×28分辨率 (stride=1,padding=1)
- 通道扩展: 从单通道灰度图映射到64维特征空间
- 批归一化:加速收敛并稳定训练过程
- (2) 残差块 每个BasicBlock包含两个3×3卷积层, 其结构如下:

```
class BasicBlock(nn.Module):
  expansion = 1 # 通道扩展系数
  def __init__(self, in_channels, out_channels, stride=1):
      super().__init__()
      self.conv1 = nn.Conv2d(in_channels, out_channels, 3, stride, 1,
bias=False)
      self.bn1 = nn.BatchNorm2d(out channels)
      self.conv2 = nn.Conv2d(out_channels, out_channels, 3, 1, 1,
bias=False)
     self.bn2 = nn.BatchNorm2d(out channels)
      self.shortcut = nn.Sequential()
      if stride != 1 or in_channels != out_channels * self.expansion: #
维度不匹配
            self.shortcut = nn.Sequential(
               nn.Conv2d(in_channels, out_channels*self.expansion, 1,
stride, bias=False),
               nn.BatchNorm2d(out_channels*self.expansion)
            )
```

• 残差连接: 当输入输出维度不匹配时,通过1×1卷积调整维度

• 恒等映射:满足条件时直接传递输入

2. 层级结构 通过_make_layer方法构建4个残差阶段:

```
def _make_layer(self, block, out_channels, num_blocks, stride):
    strides = [stride] + [1]*(num_blocks-1) # 只有第一个block可能降采样
    layers = []
    for stride in strides:
        layers.append(block(self.in_channels, out_channels, stride))
        self.in_channels = out_channels * block.expansion
    return nn.Sequential(*layers)
```

层级	输出尺寸	组成规则	特征变化	
conv1	64×28×28	3×3卷积, stride=1	灰度→64维特征	
layer1	64×28×28	2×BasicBlock(stride=1)	保持分辨率	
layer2	128×14×14	2×BasicBlock(首个stride=2)	通道加倍,空间减半	
layer3	3 256×7×7 2×BasicBlock(首个stride=2)		通道加倍,空间减半	
layer4	512×4×4	2×BasicBlock(首个stride=2)	最终输出512维特征	

最后,通过平均池化层,随机dropout和一个全连接层得到当前图输入分别属于十个类别的概率。 代码实现如下:

```
out = out.view(out.size(0), -1) # [B,512]
out = self.dropout(out) # 正则化
out = self.fc(out) # [B,num_classes]
```

3. 关键设计特点

• 小卷积核优势:

- o 全部采用3×3卷积,相比原始ResNet的7×7初始卷积更适应小尺寸图像
- 。 参数量减少

降采样策略:

- 。 仅在layer2-4的第一个残差块进行stride=2降采样
- 。 通过卷积而非池化保留空间信息

• 正则化设计:

。 批归一化: 每个卷积层后接BN层

• Dropout: 全连接前使用0.3概率的dropout防止过拟合

总而言之,经过调整后的ResNet18在测试集上取得了95.0%的准确率,较MLP提升近10个百分点。

3. 模型性能对比

下表展示了两种模型的性能对比:

模型类型	参数量	推理速度(ms)	测试集准确率
MLP	1.2M	0.8	85.1%
ResNet18	11.2M	3.2	95.0%
ResNet34	21.8M	1.6	94.9%

通过对比可以发现,深度残差网络的卷积结构的局部感知特性显著提升特征提取能力,其残差设计也有助于提升模型性能。

四、训练过程

本项目采用PyTorch框架实现模型训练。整个训练流程包括**数据预处理、模型构建、训练与验证、测试评估**四个步骤,并通过**日志**与**TensorBoard** 记录训练过程中的关键指标。具体流程如下:

- 1. 首先,对 FashionMNIST 数据集进行了增强与划分,将原始训练集按 8:2 的比例划分为训练集与验证集。数据增强操作包括随机裁剪、水平翻转,以提高模型泛化能力。
- 2. 在模型训练阶段,使用 ResNet18 结构作为主干网络,并采用 Adam 优化器与交叉熵损失函数进行优化。训练过程中引入了余弦退火学习率调度策略以进一步提升性能。每轮训练结束后,均在验证集上评估模型性能,并记录准确率与损失值。
- 3. 训练完成后,在测试集上评估模型最终效果,并将模型权重与训练配置保存至指定目录,便于后续复现与部署。最终训练得到的模型在测试集上取得了 94.96% 的准确率,验证了训练流程的有效性与模型的良好性能。

五、实验结果与分析

训练过程分析

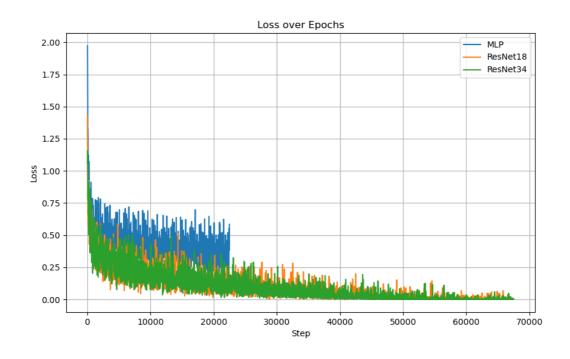


图5:loss曲线

从图5的loss曲线可以看出,对于FashionMNIST数据集,ResNet18和ResNet34在相同步数下loss几乎是相同的;如果仔细分辨,则是ResNet34凭借其较大的深度,在loss上表现略优于ResNet18。最终,在大概50000步后,二者都收敛于十分接近于0的值。

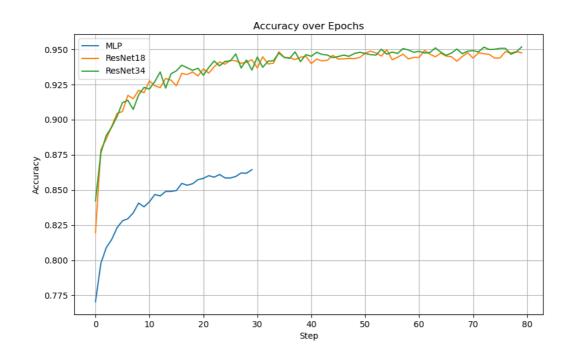


图6:accuracy曲线

*注:由于MLP仅用于测试training pipeline的正确性,故没有等待其完全收敛

从图6的accuracy曲线可以看出,在训练过程中,ResNet34在验证集上的准确率比ResNet18略高,甚至有某几次超过95%,这表明ResNet34的拟合能力高于ResNet18。但是,由于ResNet在该数据

集上的性能已经接近饱和,而且可能也因为对于该测试集而言ResNet34参数量过大,导致最终在测试集上ResNet18(94.97%)表现略好于ResNet34(94.87%)。 另外,也可以看出,ResNet的拟合能力远强于MLP。

错误预测结果分析

以下分析以实验中表现最好的ResNet18为例。

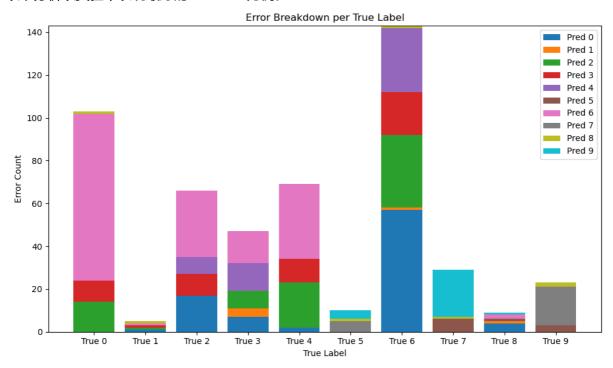


图7:每个真实标签错误预测情况分解。以第一列为例,它表示对于真实标签为0的图片,被错误预测为其它类别的情况;如,它如果被预测错误,则大概率被预测为6号标签,也可能被预测为2、3、8号标签。

由图7可以直观看出,类别6(衬衫)被错误预测为其它类别的概率最高,而其它类别也最容易被错误预测为类别6。其中,类别0(T恤),2(套头衫),3(裙子),4(外套)都有较大概率被错误预测为类别6,这可能是因为这些衣服本身的确在外形上比较相似,在仅有一张黑白图片为判断依据的前提下,可能人类也难以准确判断。

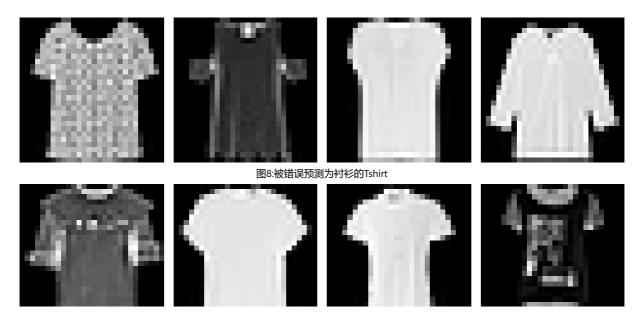


图8:被错误预测为Tshirt的衬衫

由图7图8可以看出, Tshirt和shirt的确非常相似, 这可能会迷惑模型, 使其容易在这些类别的预测上出错。相比之下, 类别1 (裤子) 和类别8 (包) 由于在外形上于其它类别区别较大, 因此预测的正确率就相对较高。

六、评价

官网给出的各个模型的最好表现