Learning Transferable Visual Models From Natural Language Supervision

Radford, Alec, et al. "Learning transferable visual models from natural language supervision." International conference on machine learning. PMLR, 2021.

Introduction

NLP에서의 text-to-text는 특정 downstream에 대해 맞춤화 할 필요없이 발전해옴. 하지만, 당시 Computer vision에서는 ImageNet과 같은 label dataset에서 모델을 훈련하는 것이 관행

Natural language를 통한 Image Representation learning은 여전히 힘듦..

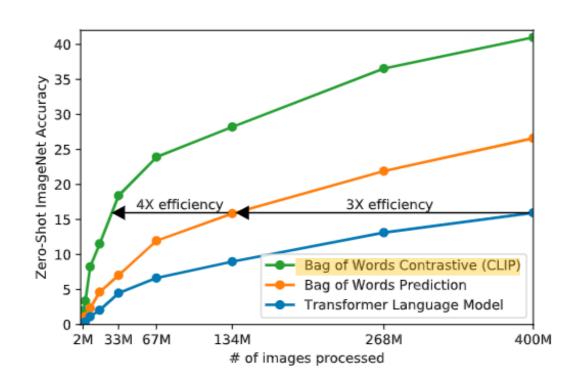
- 1. flexibility와 zero-shot capability 제한
- 2. 모델 scale 부족

In this paper,

- 1. image-text를 연결하는 dataset으로 학습
- 2. 대규모 dataset으로 contrastive learning
- 3. Zero-shot transfer 강화
- 4. 모델 scale강화

Initial Approach

VirTex = CNN + Text transformer



이전 연구

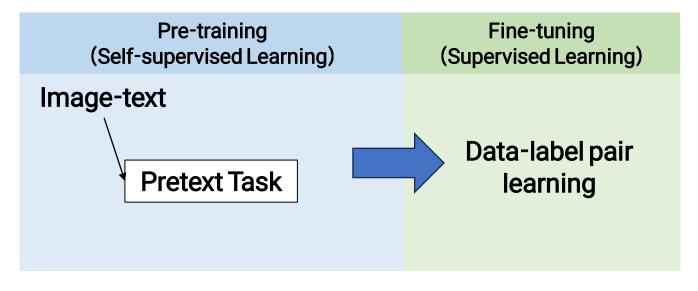
'Contrastive Objectives가 동등한 predictive objective 보다 더 나은 표현을 배울 수 있다. '

→ 본 논문에서는 BoW 인코딩 기준선을 사용하되, predictive objective 대신 Contrastive Objectives를 사용

Main Idea

: image와 text를 공통 임베딩 공간에 학습시켜, 새로운 작업이나 데이터셋에서도 추가 학습 없이 성능을 발휘하는 것 (zero-shot transfer)

1. Supervised Natural language

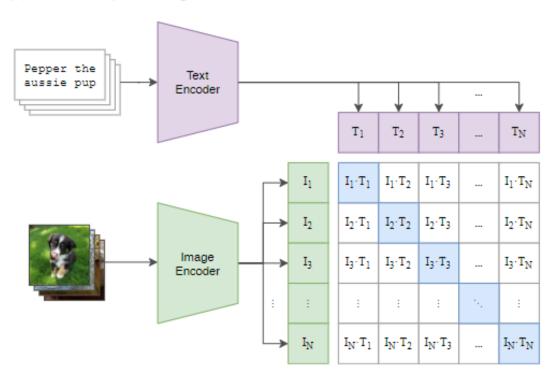


Contrastive Learning

Label X

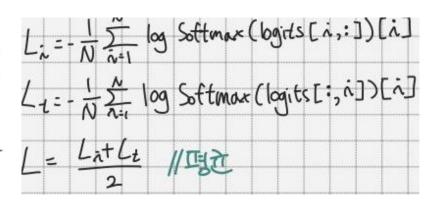
Pre-training

(1) Contrastive pre-training



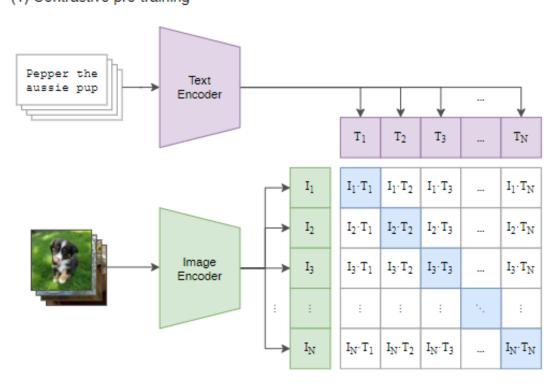
```
# extract feature representations of each modality
I_f = image_encoder(I) #[n, d_i]
T_f = text_encoder(T) #[n, d_t]
# joint multimodal embedding [n, d_e]
I_e = 12\_normalize(np.dot(I_f, W_i), axis=1)
T_e = 12\_normalize(np.dot(T_f, W_t), axis=1)
# scaled pairwise cosine similarities [n, n]
logits = np.dot(I_e, T_e.T) * np.exp(t)
# symmetric loss function
labels = np.arange(n)
loss_i = cross_entropy_loss(logits, labels, axis=0)
loss_t = cross_entropy_loss(logits, labels, axis=1)
loss = (loss_i + loss_t)/2
```

Figure 3. Numpy-like pseudocode for the core of an implementation of CLIP.



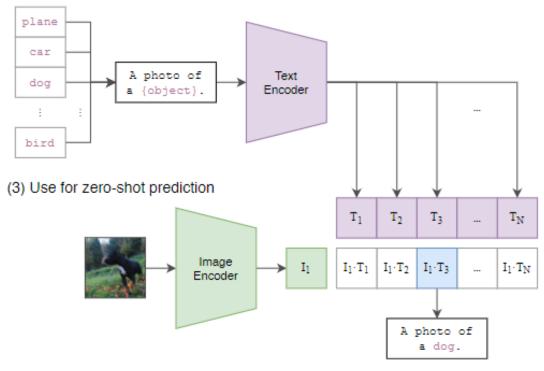
Pre-training

(1) Contrastive pre-training



Inference

(2) Create dataset classifier from label text



- Creating a sufficiently large dataset

WIT(Web Image Text)

[사전 query]

50만개 query

- Wikipedia 기반,
- Bi-gram으로 구성

Internet 검색



[전체 데이터 개수] 4억개 (image,text)

Train 세부사항

- 1)Encoder를 사전훈련된 weight로 초기화 X
- 2) Non-linear projection 사용 X
- 3)단일 문장 sampling t_u 사용 X
- 4) Data Augmentation
- 5) Temperature Parameter T를 직접 최적화

Train Model

- 1) ResNet-50
- 2) ResNet-101
- 3) EfficientNet Style Scaling 적용 RN50x4, RN50x16, RN50x64..
- 4) ViT B/32, B/16, L/14

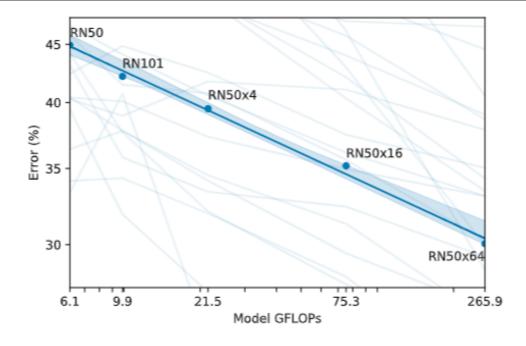


Figure 9. Zero-shot CLIP performance scales smoothly as a function of model compute. Across 39 evals on 36 different

- Text, Image Encoder Scaling Method
 Image Encoder Scaling
- · Image Encoder Scaling · 너비, 깊이, 해상도 모두 동일 비율로 증가시키는 스케일링
- Text Encoder Scaling ResNet의 너비 증가에 비례하여 Text Encoder의 width만 증가

Experiments

	aYahoo	ImageNet	SUN
Visual N-Grams	72.4	11.5	23.0
CLIP	98.4	76.2	58.5

Table 1. Comparing CLIP to prior zero-shot transfer image classi-fication results.

Experiments

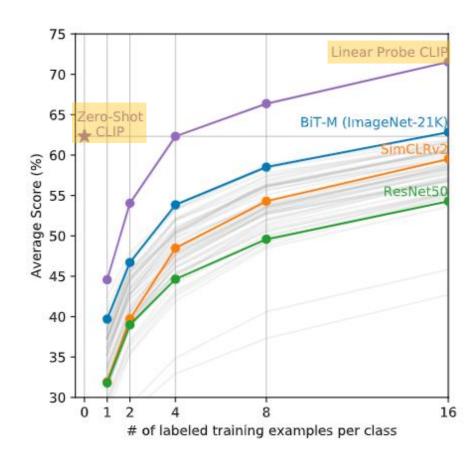


Figure 6. Zero-shot CLIP outperforms few-shot linear probes.

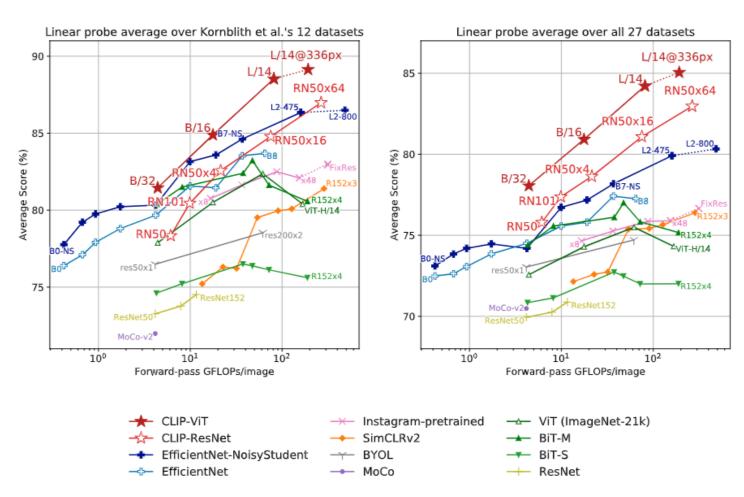


Figure 10. Linear probe performance of CLIP models in comparison with state-of-the-art computer vision models, including

Experiments

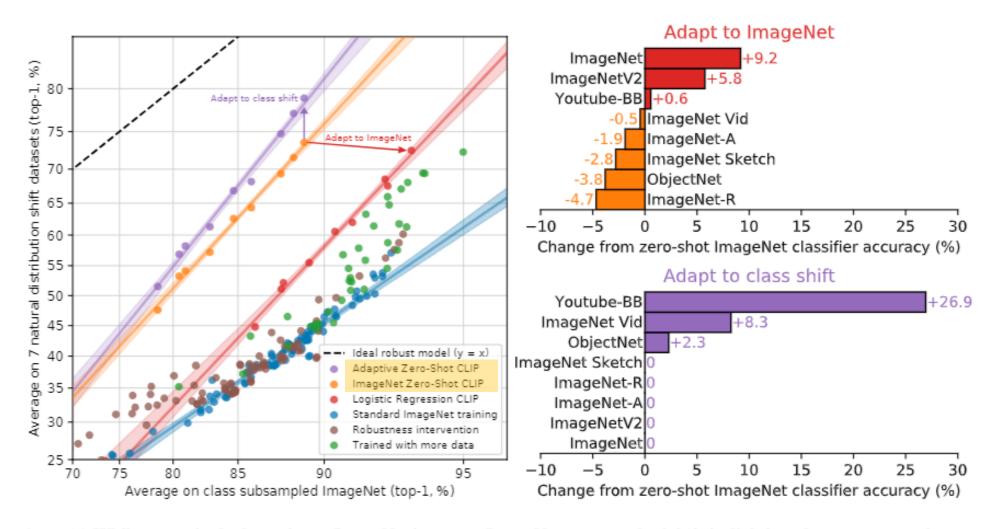


Figure 14. While supervised adaptation to ImageNet increases ImageNet accuracy by 9.2%, it slightly reduces average robustness.

Conclusions

Limitations

- 1. 모델 성능의 한계
- Zero-Shot 성능의 제약 Zero-shot CLIP의 성능은 단순한 ResNet-50 기반 선형 분류기와 비슷하지만, SOTA 달성은 X
- 세부적인 분류에서 성능이 떨어짐
 물체 수를 세는 것과 같은 추상적이고 체계적인 작업에서 어려움을 겪음.
- Distribution Shift에 대한 한계 CLIP은 여러 자연 이미지 분포에 대해 강건하지만, 진정한 분포 이동 데이터에는 일반화가 잘 되지 않음

2. 데이터 비효율성

• CLIP은 방대한 이미지-텍스트 페어 데이터를 사용해 훈련되었지만, 데이터 효율성이 낮음. 예를 들어, CLIP 모델의 12.8억 이미지 학습은 초당 1장의 이미지를 처리한다고 가정했을 때 405년이 걸림. 더 효율적인 데이터 사용을 위한 연구가 필요.

3. 유연성의 한계

• Zero-shot 에서만 강점, few-shot 최적화 X CLIP은 제로샷 학습에는 강점이 있지만, Few-Shot 학습에는 직접적으로 최적화되지 않음. 제로샷에서 Few-Shot으로 전환할 때 성능이 기대만큼 향상되지 않음.

Conclusions

CLIP 은 사전 학습으로 다양한 task을 학습

-> natural language prompting를 활용하여 Zero-Shot Transfer 가능

CLIP 모델이 다양한 기존 데이터셋에 바로 적용 가능.

이 접근법은 많은 태스크에서 task-specific supervised models과 경쟁할 만한 성능을 보임.