

## **Аннотация**

Задача идентификации авторов для рукописных текстов является актуальной задачей в области компьютерного зрения, заключающейся в определении количества авторов набора рукописных документов и их кластеризации по писателям. Данная работа посвящена решению данной задачи в постановке оффлайн кластеризации путём использования различных архитектур свёрточных нейронных сетей, функций потерь, методов уменьшения размерности и алгоритмов кластеризации.

# Содержание

<b>1 Введение</b>	<b>4</b>
1.1 Актуальность . . . . .	4
1.2 Постановка задачи . . . . .	4
1.3 Обзор существующих методов . . . . .	5
<b>2 Методология</b>	<b>7</b>
2.1 Препроцессинг и агрегирование . . . . .	8
2.1.1 Детекторы углов . . . . .	8
2.1.2 Агрегирование локальных фрагментов: VLAD . . . . .	9
2.2 Обучение энкодера . . . . .	11
2.2.1 Auto-encoder . . . . .	11
2.2.2 Сиамская нейронная сеть . . . . .	12
2.2.3 Обучение на задаче классификации . . . . .	13
2.3 Синтетический датасет . . . . .	16
2.4 Уменьшение размерности . . . . .	17
2.5 Кластеризация . . . . .	19
2.5.1 Алгоритмы кластеризации . . . . .	20
2.5.2 Определение количества кластеров . . . . .	22
<b>3 Результаты проведения экспериментов</b>	<b>25</b>
3.1 Метрики качества . . . . .	25
3.1.1 Rand Index . . . . .	25
3.1.2 Adjusted Rand Index . . . . .	26
3.1.3 Cluster Accuracy . . . . .	26
3.1.4 Silhouette Score . . . . .	26
3.2 Эксперименты . . . . .	26
3.2.1 CVL + FAST + AutoEncoder + VLAD . . . . .	27
3.2.2 CVL + SNN . . . . .	27
3.2.3 Synthetic Dataset . . . . .	28
3.2.4 IAM + NetVLAD + TripletLoss . . . . .	32
<b>4 Заключение</b>	<b>34</b>

# 1 Введение

## 1.1 Актуальность

Идентификация авторов рукописных текстов является актуальной задачей в области компьютерного зрения. Среди сфер использования данной технологии можно выделить анализ исторических рукописных документов и обработку рукописных текстов в судебной практике, для которых нужно определить авторов написания. Более того, для улучшения качества работы генеративных нейронных сетей требуется разметка датасета по писателям. Так как датасеты для обучения могут быть большими, а определение авторов текстов вручном режиме может быть дорогим, решение поставленной задачи поможет разметить образцы в автоматическом режиме.

## 1.2 Постановка задачи

Постановка данной задачи имеет несколько формулировок. Например, существующие работы по данной теме выделяют онлайн и оффлайн методы распознавания авторов. Онлайн метод подразумевает обработку рукописного текста, который представлен в виде временных фрагментов штрихов, из которых извлекается уникальная информация о писателе. В свою очередь, оффлайн метод проводит анализ изображения уже написанного рукописного текста.

Задачу идентификации авторов можно решать в постановке как задачи классификации, так и задачи кластеризации. В случае задачи классификации каждый автор представляется из себя отдельный класс, который модель предсказывает, имея на вход рукописный текст. В случае задачи кластеризации, не зная заранее множество авторов и их количество, рукописные фрагменты разбиваются на кластера, каждый из которых написал один человек. Стоит отметить, что если задача решена в постановке кластеризации, то она решена в постановке классификации, так как в случае успешной кластеризации, можно сопоставить полученные кластера уже известным классам. Обратное не верно, так как нам может быть не известно количество авторов данного датасета.

Данная дипломная работа будет изучать вопрос идентификации авторов в формулировке *оффлайн кластеризации*. Имея на входе документы с рукописным текстом, нужно определить количество писателей и кластеризовать тексты по авторам. Документы могут из себя представлять как полноценные тексты на бумаге, так и отдельно написанные от руки слова или предложения. Обученной модели на стадии inference могут подаваться тексты

писателей, которых она не видела во время обучения.

### 1.3 Обзор существующих методов

Исследования в области идентификации авторов рукописных текстов проводились в течении многих лет, и улучшали постепенно результаты, предлагая различные методы и идеи извлечения и обработки признаков рукописного текста. Хочется отметить, что большинство работ решают поставленную задачу в формулировке оффлайн классификации.

Представлено несколько способов извлечения фрагментов из рукописного текста для дальнейшего извлечения признаков. Один из самых простых способов заключается в нарезания рукописного текста на слова или просто на фрагменты определенной ширины. В некоторых работах из рукописного текста извлекаются самые информативные элементы почерка, которые обнаруживаются различными алгоритмами обнаружения углов (corner-detectors), например, HARRIS и FAST [1]. После прохождения через свёрточную нейронную сеть, полученные эмбеддинги потом агрегируются различными способами. Например находится среднее арифметическое векторов [2] или используется алгоритм агрегации VLAD [3] и NetVLAD [4].

Для выявления признаков из полученного изображения современные работы в основном делают выбор на свёрточных нейронных сетях. Используются различные архитектуры, включая ResNet-18 [5], ResNet-50 [3]. Данные модели показали хорошие результаты в классификационной постановке задачи, где их применяли в качестве энкодеров. Также эти модели широко используются в различных задачах области компьютерного зрения.

Работы на данную тему предлагают различные варианты обучения энкодера. Для решения задачи в классификационной формулировке энкодер обучают в паре с полносвязной нейронной сетью, используя функцию потерь CrossEntropy [5] [2]. Также есть работы, применяющие идеи Metric Learning и применяющие сиамские архитектуры обучения энкодеров [6].

Для данной задачи большой проблемой является тот факт, что данных для обучения существует не так много. В целях значительного увеличения датасета и, в последствии, улучшения качества обучения, существует идея синтетической генерации датасета рукописных текстов, используя шрифты, похожие на рукописный текст, и применяя аугментацию [5]. Также была применена техника Transfer learning на примере нейронной сети ResNet-50, которая была предобучена на датасете ImageNet [3].

В области распознавания лиц применяется техника обучения Metric Learning, которая

помогает получить более репрезентативные эмбеддинги. Так, используя функцию потерь ArcFace удалось достичь значительного улучшения результата в задачи классификации фотографий лиц людей [7], в то время как использование Triplet Loss широко используется в сфере компьютерного зрения для [8] [4]. Не исключено, что применение данных методов может дать хорошие результаты и для рукописных текстов.

## 2 Методология

Исходя из вышеописанных работ, можно составить общую архитектуру решения поставленной задачи (рис. 1). Рукописные тексты сначала проходят через стадию предобработки, во время которой улучшается качество самого рукописного текста, а также происходит его разбивка на фрагменты, либо путем нарезания на слова/части одинаковой ширины, либо путем применения алгоритма нахождения углов для получения максимально репрезентативных элементов почерка. Далее, эти фрагменты поступают в энкодер, который представляет из себя сверточную нейронную сеть, в результате чего получаются эмбеддинги. После этого, эмбеддинги при необходимости агрегируются в глобальный эмбеддинг фрагмента текста, если ранее был применён corner-detector/разбивка на фрагменты. Наконец, применяется алгоритм уменьшения размерности эмбеддингов для улучшения качества кластеризации и применяется выбранный алгоритм кластеризации.

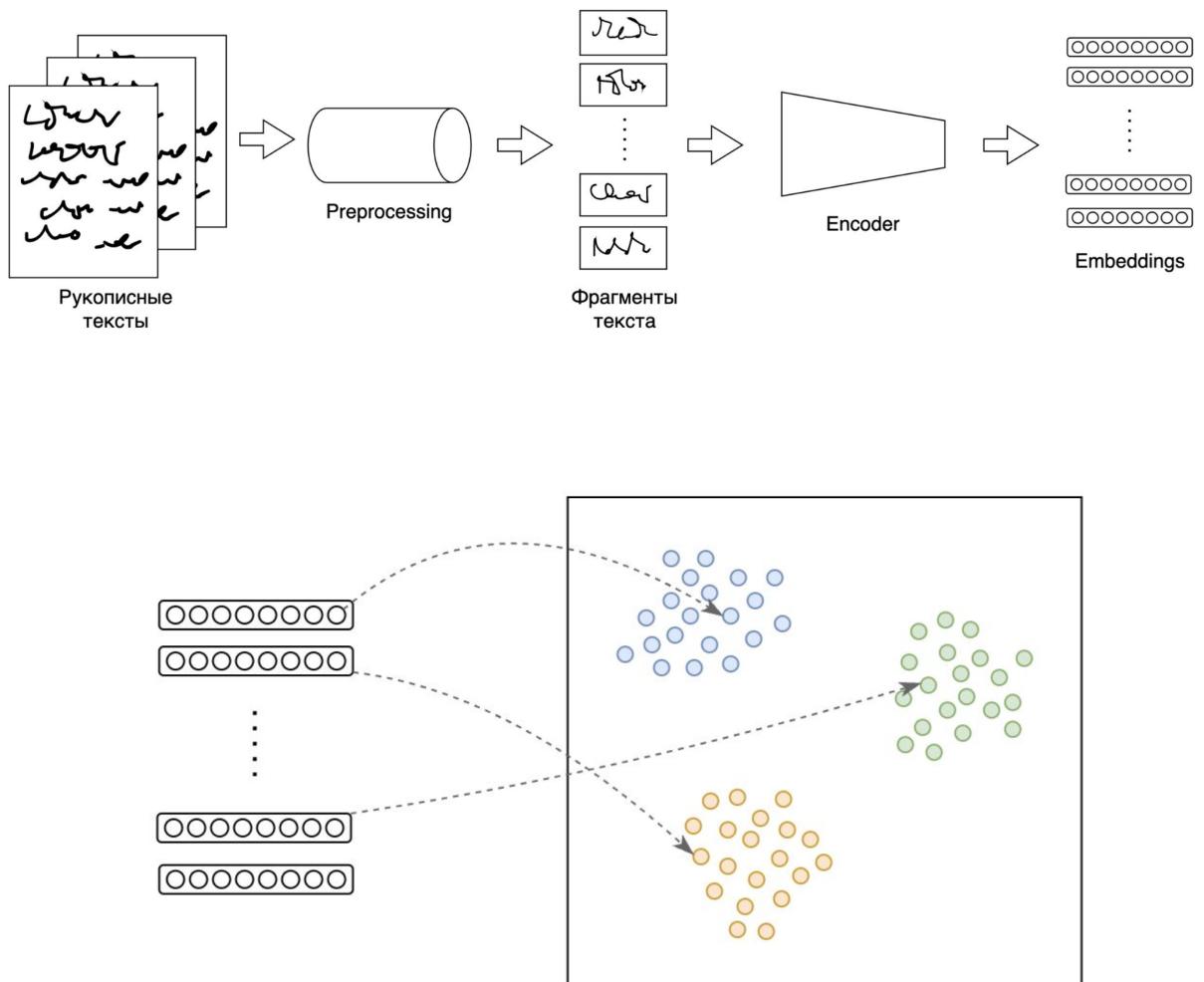


Рис. 1: Общая архитектура решения задачи кластеризации авторов.

## 2.1 Препроцессинг и агрегирование

На вход энкодеру не подается целое изображение документа рукописного текста, так как в нем может содержаться лишняя информация, и энкодеру может быть сложно извлечь репрезентативные признаки из него.

Одним из самых простых решений этой проблемы является нарезание текста на фрагменты одинаковой ширины. Если учитывать, что высота одной строки текста одинакова, то при обучении сети не придется менять размер фрагментов или применять паддинг, чтобы их объединить в батч, тем самым сохраняя все информацию, содержащуюся во фрагменте, и не допуская смещения модели во время ее обучения.

### 2.1.1 Детекторы углов

Однако даже в уже нарезанном фрагменте может содержаться лишняя информация, так как прямые линии, содержащиеся в почерке, и пустые элементы на бумаге не содержат много информации, по которой можно различить автора. В связи с этим можно энкодеру подавать только фрагменты, содержащие самую важную информацию, например, углы и пересечения. Найти подобные участки могут помочь так называемые детекторы углов. Существует множество алгоритмов в данной области. Самыми классическими являются Harris [9] и FAST [10].

#### Harris Corner Detector

Главная идея детектора Харриса заключается в том, что при сдвиге какого-то окна с угла в любом направлении сильно изменится контент самого окна. Чтобы это формализовать, введем обозначения. Пусть  $I$  – исходное изображение,  $W$  – какое то окно,  $\Delta x$  и  $\Delta y$  – направление смещения окна. Тогда  $E$  – разница при смещении окна – вычисляется по этой формуле:

$$E = \sum_{(x,y) \in W} (I(x, y) - I(x + \Delta x, y + \Delta y))^2$$

При разложении в ряд Тейлора, вышеописанная сумма может быть представлена в матричной форме:

$$E \approx \begin{pmatrix} \Delta x & \Delta y \end{pmatrix} M \begin{pmatrix} \Delta x \\ \Delta y \end{pmatrix}$$

где  $M$  – матрица следующего вида:

$$M = \begin{pmatrix} \sum_{(x,y) \in W} I_x^2 & \sum_{(x,y) \in W} I_x I_y \\ \sum_{(x,y) \in W} I_x I_y & \sum_{(x,y) \in W} I_y^2 \end{pmatrix}$$

Таким образом, значение изменения контента напрямую зависит от матрицы  $M$ , и нам достаточно работать именно с ней. Чтобы определить с помощью матрицы  $M$ , если ли действительно угол в окне, применяется следующий индикатор:

$$R = \det(M) - k \operatorname{tr}(M)^2$$

Последнюю формулу можно переписать с помощью собственных значений матрицы  $M$ :

$$R = \lambda_1 \cdot \lambda_2 - k (\lambda_1 + \lambda_2)^2$$

Обычно  $k$  берут из отрезка  $[0.04; 0.06]$ . Если значения  $R$  положительные и достаточно большие, то мы нашли угол.

### FAST Corner Detector

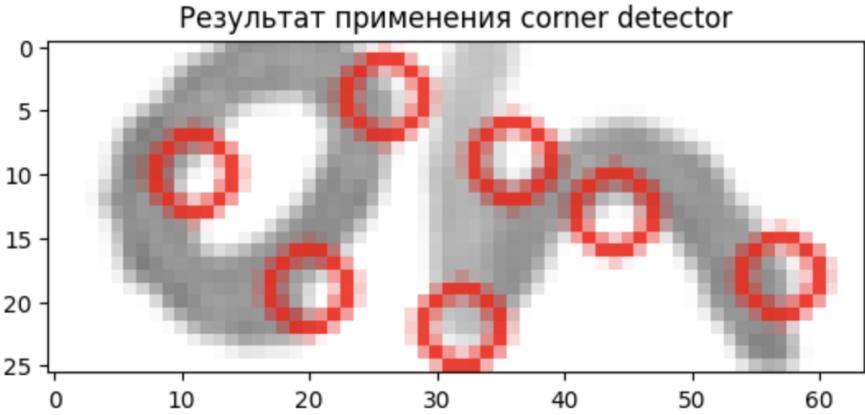
Данный метод берет более алгоритмический подход к нахождению углов, чем метод Харриса. Для фиксированной точки берется окружность радиуса 3, которая состоит из 16ти пикселей, пронумерованных по часовой стрелке начиная с 12ти часов. Если какая-то непрерывная последовательность  $N$  точек ярче/темнее зафиксированного центра окружности на какую-то величину, то мы можем сказать, что нашли угол.

При этом может быть вычислительно дорого проверять данное условие для каждого пикселя. Поэтому перед этим проверяют немного оптимизированное условие, путем того, что смотрят на 1й, 5й, 9й и 13й пиксели. Как минимум три из них должны быть ярче или темнее зафиксированного центра. Если это не так, то нет смысла проверять все пиксели.

Данный метод показал хорошую точность и результаты скорости работы по сравнению с Harris Corner Detector.

### 2.1.2 Агрегирование локальных фрагментов: VLAD

После того, как энкодер обработал куски рукописного текста, на выходе мы имеем множество локальных эмбеддингов. Существует несколько способов получения глобального вектора, содержащего репрезентативные признаки текста.



*Рис. 2: Пример применения детектора углов FAST на вырезанном слове из датасета CVL. Как можно заметить, он обнаруживает углы и пересечения, которые содержат максимальную информацию о почерке. Далее при обучении извлекаются фрагменты в этих местах определённого размера и подается в энкодер.*

Одним из алгоритмов является VLAD: Vector of Locally Aggregated Descriptors [11]. Данный алгоритм позволяет получить из локальных дескрипторов общий глобальный вектор фиксированного размера, который содержит достаточно информации для идентификации изображения. Сначала формируется словарь визуальных слов  $C = \{c_1, \dots, c_k\}$  фиксированного размера  $k$  с помощью алгоритма кластеризации K-Means, где  $k \in \mathbb{R}$  – гиперпараметр. Затем каждому локальному дескриптору  $x_i$  сопоставляется ближайшее визуальное слово. Наконец, глобальный эмбеддинг  $v \in \mathbb{R}^{k \times d}$  вычисляется по данной формуле:

$$v_{i,j} = \sum_{x \text{ ближайшие к } c_i} (x_j - c_{i,j}) = \sum_{i=1}^N a_k(x_i) \cdot (x_i - c_{i,j})$$

где  $d$  – размерность пространства локальных эмбеддингов.

Однако, недостатком такого метода является его недифференцируемость. Его нельзя сделать частью модели, которая будет обучаться на картинках рукописных текстах. Таким образом, во время обучения мы не можем обучить именно глобальные эмбеддинги, и мы должны будем полагаться на алгоритм VLAD, чтобы он дал глобальные вектора, обладающие нужными нам геометрическими свойствами кластеризуемости.

Для решения проблемы существует обновленная версия данного алгоритма, называемая NetVLAD [4]. Она представляет из себя слой, который сопоставим с любой свёрточной нейронной сетью, полученный путем замены недифференцируемой операции соотношения локальных дескрипторов визуальным словам на *мягкое* присваивание сразу нескольким кластерам:

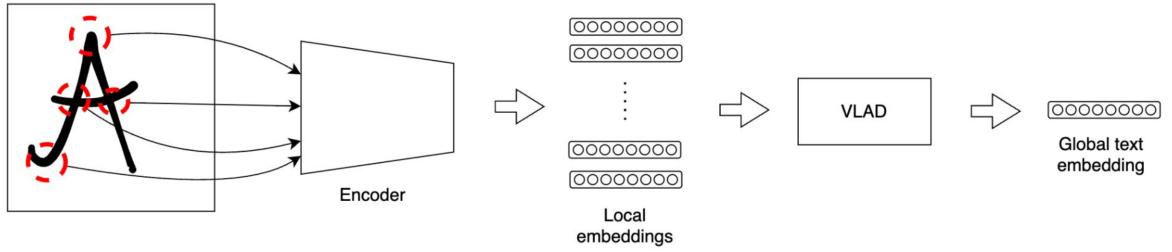


Рис. 3: Архитектура с использованием corner detector и VLAD.

$$a_k(x_i) = \frac{e^{-\alpha \|x_i - c_k\|^2}}{\sum_{k'} e^{-\alpha \|x_i - c'_k\|^2}}$$

где  $\alpha$  – гиперпараметр,  $a_k(x_i) \in (0, 1)$ , наибольший вес. При  $\alpha \rightarrow +\infty$ , NetVLAD стремится вести себя аналогично оригинальному алгоритму VLAD.

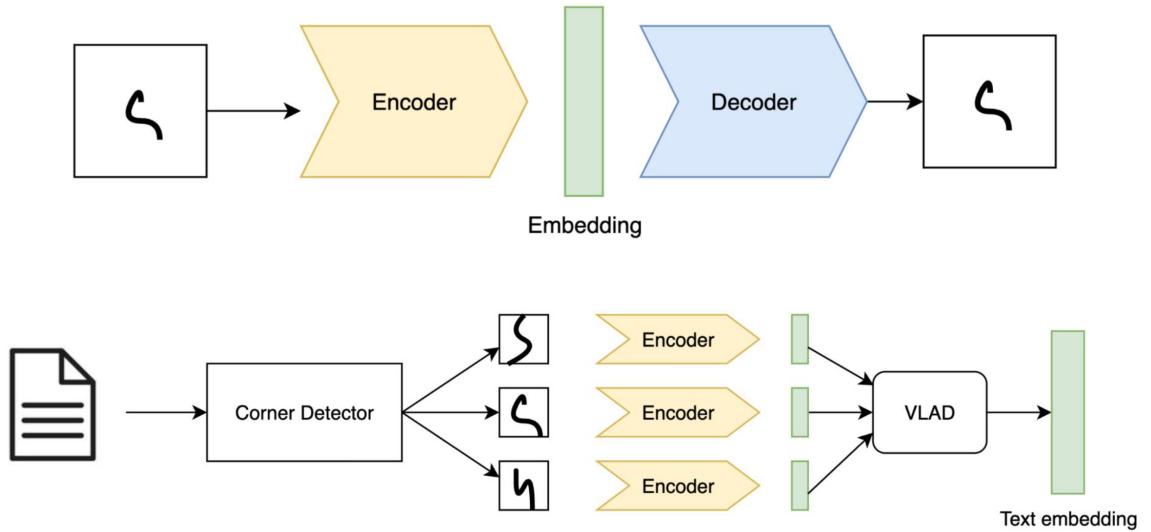
С его помощью мы сможем обучать агрегирование локальных эмбеддингов таким образом, чтобы глобальный вектор обладал нужными для нас свойствами, которые помогут нам кластеризовать по авторам более точно. Таких свойств мы уже будем добиваться на этапе обучения энкодера.

## 2.2 Обучение энкодера

Мы поняли как подать свёрточной нейронной сети изображение, чтобы на выходе получить вектор. Но теперь нужно обучить энкодер выдавать именно репрезентативные и кластеризуемые эмбеддинги. Для этого существует несколько способов, которые будут описаны далее.

### 2.2.1 Auto-encoder

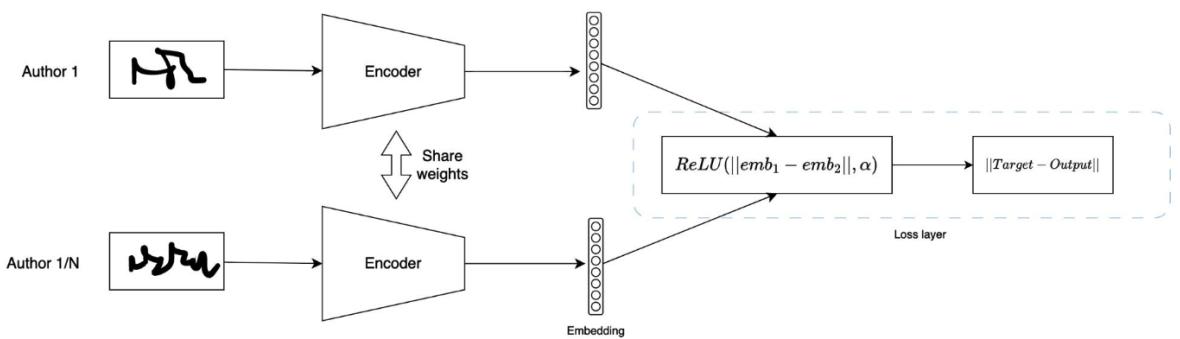
Во время выполнения данной работы мы хотели добиться минимального использования меток авторов во время обучения модели. Использование архитектуры автоэнкодера является одним из самых простых способов получения данного результата. Автоэнкодер представляет из себя комбинацию двух свёрточных нейронных сетей, одна из которых называется энкодером, а вторая декодером. Данная архитектура обучается на задаче восстановления изображения, которое подается в начале модели. Предполагается, что после обучения энкодер научится "сжимать" подаваемое на вход изображение в промежуточное



*Рис. 4: Архитектура автоэнкодера.*

состояние, представленное в виде вектора определенной размерности, таким образом, чтобы имеющийся декодер умел уже восстанавливать исходное изображение. Соответственно, промежуточное состояние содержит достаточно информации для восстановления изображения, и, в силу гладкости нейронной сети как обычной математической функции, можно построить гипотезу, что эмбеддинги одинаковых почерков должны находиться близко друг к другу.

### 2.2.2 Сиамская нейронная сеть



*Рис. 5: Архитектура Сиамской нейронной сети.*

Другая идея обучения энкодера исходит из того факта, что мы хотим получить именно кластеризуемые эмбеддинги. Это значит, что эмбеддинги текстов одного автора должны находиться на максимально близком расстоянии, а эмбеддинги различных авторов – на далеком, чтобы потом алгоритм кластеризации смог отделить ”облака” векторов. Существует

множество методов обучения нейронных сетей, которые непосредственно закладывают вышеописанное свойство в процесс обучения. Одним из таких методов является архитектура сиамской нейронной сети (SNN). Она представляет из себя пару идентичных нейронных сетей, веса которых непосредственно связаны. Во время обучения подаются пары изображений как от одного автора, так и от разных авторов. Сеть обучается таким образом, чтобы определенная заранее метрика между векторами текстов от одного автора была минимальна, а между векторами от разных авторов – как минимум равнялась какому-то гиперпараметру  $\alpha$ .

Определим функцию потерь для данной сети следующим образом. Пусть  $x_i, x_j$  – изображения почерка, которые подаются SNN на вход,  $c_k$  – множество изображений от автора с номером  $k$ ,  $\alpha$  – числовой гиперпараметр. Функцией отсечения назовем:

$$\text{ReLU}(y, \alpha) = \begin{cases} y, & 0 \leq y < \alpha \\ \alpha, & y \geq \alpha \end{cases}$$

Она будет использоваться в формуле функции потерь. Мы не хотим наказывать нейронную сеть во время обучения за то, что эмбеддинги находятся слишком далеко. Поэтому если расстояние между ними будет больше  $\alpha$ , то мы будем отсекать его по заранее заданному гиперпараметру.

Определим целевую функцию:

$$\text{Target} = \begin{cases} 0, & x_i, x_j \in c_k \\ \alpha, & x_i \in c_k \text{ and } x_j \in c_q \end{cases}$$

Если изображения принадлежат одному автору (находятся в одном множестве  $c_k$ ), то расстояние между ними должно быть равно нулю. Иначе, если они от разных авторов, то расстояние должно быть как минимум  $\alpha$ .

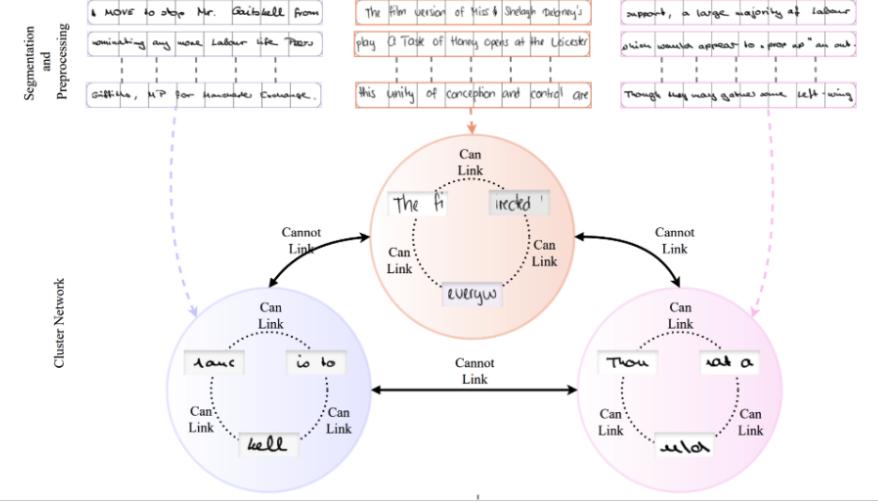
Наконец, определим функцию потерь:

$$\text{Loss}(\text{Target}, \text{emb}_1, \text{emb}_2) = ||\text{ReLU}(\|\text{emb}_1 - \text{emb}_2\|, \alpha) - \text{Target}||$$

Как мы видим, перед тем как сравнивать расстояние между эмбеддингами и значение target, мы производим отсечку, чтобы не наказывать сеть за слишком далекие друг от друга эмбеддинги.

### 2.2.3 Обучение на задаче классификации

Альтернативной идеей обучения энкодера является обучение его на задаче классификации, с последующим отсечением классификатора. Стандартной архитектурой при обуче-



*Рис. 6: Формальное описание кластеров, получаемых в результате работы SNN [6]. Пусть у нас есть фрагмент  $x$  и фрагмент  $y$ . Мы говорим, что оба фрагментастыкуются (can link), если они взяты от одного автора, и нестыкуются (cannot link), если они были написаны разными людьми. Заметим, что в данном определении мы не обращаем внимание на то, что куски в результатестыковки образуют осмысленное слово, так как нам не важен контент, а именно почерк человека.*

ния на задаче классификации является связка свёрточной и полносвязной нейронных сетей. Можно пристроить гипотезу, что эмбеддинги, которые выдает энкодер во время обучения, обладают геометрическими свойствами, которые позволяют классификатору понять к какому автору рукописный текст действительно относится.

Функция потерь в данной ситуации играет огромную роль, так как именно от нее зависит каким образом полученные эмбеддинги будут расположены в пространстве. Обычно при обучении классификатора применяют стандартную функцию SoftMax:

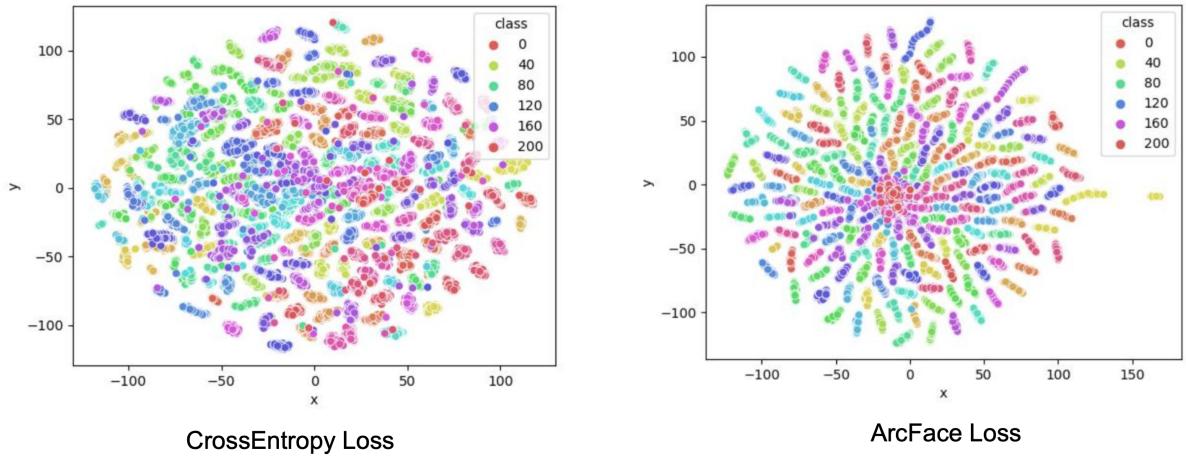
$$L_{\text{SM}} = -\log \frac{e^{W_{y_i}^T x_i + b_{y_i}}}{\sum_{j=1}^N e^{W_j^T x_i + b_j}},$$

где  $x_i \in \mathbb{R}^d$  – эмбеддинг  $i$ -го изображения от автора с номером  $y_i$ ,  $d$  – размерность пространства эмбеддингов,  $W$  и  $b$  задают линейное преобразование. Однако, данная функция потерь никак не способствует близости эмбеддингов от одного автора и дальности эмбеддингов из разных классов, и при большом количестве авторов пространство векторов будет плохо кластеризуемо [7].

Поэтому в области распознавания лиц используют другую функцию потерь для задачи классификации [7].

$$L_{\text{ArcFace}} = -\log \frac{e^{s \cos(\theta_{y_i} + m)}}{e^{s \cos(\theta_{y_i} + m)} + \sum_{j=1, j \neq y_i}^N e^{s \cos(\theta_j)}}$$

При обучении с функцией потерь ArcFace эмбеддинги распространяются по гиперсфере радиуса  $s$ , и меняется именно угловое расстояние между ними. При этом обеспечивается интервал с геодезическим расстоянием  $m$  между эмбеддингами разных классов. Это свойство может дать хорошо кластеризуемые вектора.



*Рис. 7: Результат применения T-SNE к обученным эмбеддингам в рамках задачи классификации. На левом графике модель обучалась с функцией потерь CrossEntropy Loss. На правом графике – с ArcFace. Как мы видим, кластера точек на правом графике более различимы. Более того, они образуют некоторые кривые, так как в оригинально пространстве находятся на  $n$ -мерной сфере.*

Кроме этого, хорошие результаты в области распознавания изображений продемонстрировал Triplet Loss [8][4]. Данная функция потерь помогает обучить хорошие эмбеддинги таким образом, чтобы они были также легко отделяемыми. Для этого во время обучения выделяют три изображения: Anchor – якорь, Positive – положительное изображение, которое находится в одном классе с якорем, Negative – негативное изображение из другого класса. Цель Triplet Loss заключается в том, что два примера из одного класса находились как можно ближе друг к другу, а из разных классов – как можно дальше. Функция потерь определяется следующим образом:

$$L_{\text{Triplet}} = \max(m(a, p) - m(a, n) + \text{margin}, 0)$$

где  $m$  – модель, которая выдает эмбеддинги,  $a$  – anchor изображение,  $p$  – positive изображе-

ние,  $n$  – negative изображение,  $\text{margin} \in \mathbb{R}$  – гиперпараметр, чтобы кластера слишком сильно не схлопывались в точку.

Однако данная постановка определения лосса требует на вход тройку изображений с определенными свойствами. Существует несколько техник, которые позволяют из датасета при обучении получить нужные тройки [12].

### Offline triplet mining

Оффлайновый выбор троек подразумевает под собой довольно простой механизм: перед каждой эпохой получать эмбеддинги изображений, потом выделять нужные тройки и прогонять через лосс. Под нужными тройками подразумеваются такие тройки, в которых негативное изображение находится ближе к якорю, чем положительное. Однако такой метод не эффективен с точки зрения вычислений.

### Online triplet mining

В онлайн методе мы выбираем тройки из батчей во время обучения. Тройку изображений  $(a, b, c)$  будем называть валидной, если  $a$  и  $b$  принадлежат одному классу, а  $c$  – другому. Тогда остается найти валидные тройки, посчитать и агрегировать лосс по ним. Это можно сделать, используя разные стратегии. Например, можно выбрать все валидные тройки и просто взять среднее от Triplet Loss по ним. Или же среди них выбрать самый худший случай, в котором негативное изображение ближе всего находится к якорю, чем положительное, и посчитать лосс только от него.

## 2.3 Синтетический датасет

Существует множество датасетов, содержащих рукописные тексты. Самыми популярными из них являются датасеты CVL [13] и IAM [14]. В общей сложности они содержат рукописные тексты от порядка 1000 авторов. Тем не менее, такого количества данных может быть недостаточно для получения хороших результатов обучения крупных свёрточных нейронных сетей из-за проблемы переобучения.

Есть несколько способов решения этой проблемы. Один из них заключается в аугментации тренировочных данных. Говоря конкретнее, можно изменять текстуру бумаги, силу нажатия и другие параметры почерка, который подается в нейронную сеть для обучения. Таким образом можно уменьшить вероятность переобучения сети.

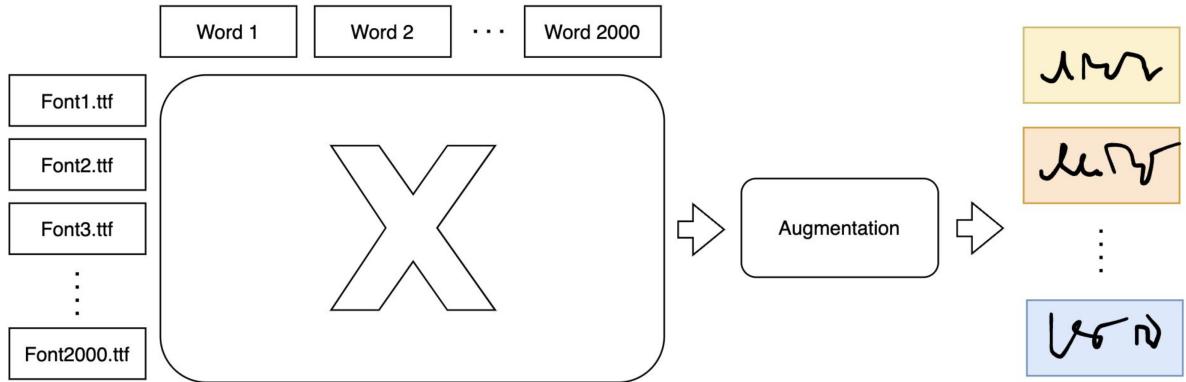


Рис. 8: Идея реализации синтетического датасета.

Но данный способ не решает проблему количества авторов, также как и разнообразности самих почерков. Поэтому существует другой вариант, который подразумевает генерацию самого датасета [5]. Можно отобрать порядка 10000 шрифтов, которые похожи на рукописный текст, применить к ним аугментацию, например, симулировать написание ручкой или чернилами, добавить различных текстур бумаги и освещения, и сгенерировать изображения из 10000 случайных слов английского языка для каждого почерка. Тем самым, мы получим порядка 100 миллионов изображений рукописного текста, что значительно превышает размер натурального датасета.

Данный подход имеет свои преимущества и недостатки. С одной стороны, мы имеем огромное количество данных и классов, что может улучшить качество модели при обучении. С другой стороны, человеческий почерк по своей природе представляет из себя более сложную структуру, так как человек пишет одну и ту же букву в слове немного по разному, в то время как в шрифтах каждая буква будет абсолютно одинаковой. Это может негативно сказаться на качестве обучения.

## 2.4 Уменьшение размерности

В архитектуре ResNet, которая используется в качестве бэкбонса практически во всех моделях обучения в данной работе, выходной слой выдает эмбеддинг размерности 512. Проблема заключается в том, что вектора большой размерности довольно плохо поддаются кластеризации. Главной причиной такого явления является феномен *проклятия размерности*. Его можно интерпретировать разными способами. Одна из формулировок является следующей: пусть  $n$  векторов из пространства  $\mathbb{R}^d$  взяты из некоторого фиксированного распределения. Тогда разница между минимальным и максимальным расстоянием от какой-то фикси-



Рис. 9: Результат генерации синтетического датасета [5]. Как можно видеть, искусственно сгенерированные слова довольно похожи на рукописный текст.

рованной точки  $Q$  до данных точек практически не сравнима с минимальным расстоянием при стремлении размерности пространства к бесконечности [15]. Строго говоря:

$$\lim_{d \rightarrow +\infty} \mathbb{E} \left( \frac{\text{dist}_{\max}(d) - \text{dist}_{\min}(d)}{\text{dist}_{\min}(d)} \right) = 0$$

Многие алгоритмы кластеризации используют метрики, которые, в следствии выше- описанного феномена, являются довольно слабыми в многомерных пространствах. В связи с этим есть необходимость в уменьшении размерности пространства эмбеддингов.

Задача уменьшения размерности заключается в том, чтобы построить преобразование, которое переводит пространство векторов в пространство наименьшей размерности, при этом добиваясь наименьших потерь информации и свойств самого пространства. Определение потерь может быть индивидуально для каждого алгоритма.

Для этого существует несколько подходов. Одним из них является классический метод главных компонент, также известный как РСА. Путем сингулярного разложения матрицы данных, определения главных компонент и проецирования данных на гиперплоскость ортогонально некоторым собственным векторам можно добиться уменьшения размерности с минимальными потерями ковариации. Однако в следствие линейности данного метода, он не всегда дает хорошего результата при значительном уменьшении размерности.

Другим известным алгоритмом является t-SNE. Представляя из себя нелинейный алгоритм уменьшения размерности, он себя хорошо показывает в задаче визуализации мно-

гомерных данных. Однако из-за своего устройства он не способен сохранять расстояния между эмбеддингами и также может создавать искусственные кластера. Это хорошо демонстрируют эксперименты его применения на двух облаках точек, взятые из двух независимых гауссовских распределений [16].

UMAP является более универсальным алгоритмом уменьшения размерности перед применением алгоритма кластеризации [17]. В отличии от T-SNE, UMAP сохраняет некоторые геометрические свойства. Он также предоставляет широкий набор параметров, который позволит улучшить качество кластеризации на полученных данных меньшей размерности. Более того, алгоритму можно подать данные с метками, на которых алгоритм может обучиться и выдать более кластеризуемые эмбеддинги.

## 2.5 Кластеризация

Кластеризация является важной частью данной работы. Получив на входе набор эмбеддингов, которые нам дала нейронная сеть и алгоритм уменьшения размерностей, нам нужно теперь выделить кластера рукописных текстов, которые написал один автор.

Существует огромное количество различных алгоритмов, решающих эту задачу. Каждый из алгоритмов по-своему уникален, имеет собственные параметры, учитывает природу данных также по-разному.

Более того, довольно важно учитывать саму природу данных, которые мы пытаемся кластеризовать. Принимая в расчет архитектуры, которые были описаны ранее в данной работе, можно прийти к выводу, что как минимум природа эмбеддингов различается в метрике, которая минимизировалась для эмбеддингов от одного автора. Как можно вспомнить, например, модель SNN минимизировала евклидово расстояние между двумя векторами, представляющие рукописные тексты от одного писателя. В то же время, модель, обученная на задаче классификации с функцией потерь ArcFace, будет выдавать эмбеддинги, которые расположены на  $n$ -мерной гиперсфере и которые обладают свойством кластеризуемости относительно косинусной метрики.

Из вышесказанного следует, что, выбирая алгоритм, важно учитывать специфику данных. На них очень сильно влияет как архитектура нейронной сети, так и выбранный алгоритм уменьшения размерности.

Хочется отметить два самых главных параметра, которые будут выбираться по-разному в зависимости от выбранной архитектуры модели. Первым является количество кластеров, которое некоторые алгоритмы кластеризации требуют указать заранее. Однако далеко не

всегда мы знаем их количество. Более того, в данной работе определение количества автомобилей является одной из поставленных задач. Тем не менее, существует несколько методик получения количества кластеров, которые будут описаны позже. Вторым важным параметром является непосредственно метрика. Некоторые алгоритмы считают эмбеддинги близкими друг к другу именно благодаря метрике, что является логичным утверждением. Она также будет варьироваться в зависимости от выбранной модели.

### 2.5.1 Алгоритмы кластеризации

Рассмотрим существующие популярные алгоритмы кластеризации.

#### K-Means

Метод K-Средних является одним из классических алгоритмов кластеризации. Основная задача данного алгоритма заключается в минимизации так называемой *инерции*, что также называется *критерием суммы квадратов внутри кластера*:

$$\sum_{k=0}^n \min_{\mu_j \in C} (\|x_i - \mu_j\|^2)$$

Данный подход имеет как преимущества, так и недостатки. Из преимуществ можно выделить широкий положительный опыт его использования на различных типах данных, а также масштабируемость данного метода. Он показывает хорошую производительность на большом количестве данных, существует версия MiniBatchKMeans, которая позволяет порциями подавать данные для кластеризации.

Однако, так называемая инерция не является оптимальной метрикой. Как минимум, оно требует нормированности пространства эмбеддингов, так как "растянутые" кластера будут являться контрпримером работы данного алгоритма. Также, алгоритм требует на вход количество кластеров, что для нас является неизвестной величиной, и, возможно, могут появиться трудности с ее определением. Более того, предполагается, что кластера по своей геометрической структуре является выпуклыми множествами относительно зафиксированной метрики. Но при как при обучении наших эмбеддингов, так и при уменьшении размерности, мы это напрямую никак не можем гарантировать, и метод таким образом может показать плохой результат. Также алгоритм плохо себя показывает на векторах высокой размерности, что обусловлено вышеупомянутым феноменом *проклятия размерности*.

## Иерархическая кластеризация

Алгоритмы иерархической кластеризации представляют из себя семейство методов, которые объединяет общая идея кластеризации множества векторов путём последовательного слияния и разделения. В начале алгоритма каждый объект находится в собственном кластере. Далее алгоритм находит два самых близких друг к другу кластера и сливает их во едино. Повторяется данный процесс до тех пор, пока не нашлось требуемое количество кластеров.

Данный алгоритм обладает тремя важными параметрами. Первым и вторым, по аналогии с алгоритмом K-Means, являются количество кластеров и метрика соответственно. Третьим параметром подается способ определения расстояния между кластерами. Существует несколько методов для данной задачи. Пусть  $U, V$  – кластера точек,  $D(U, V)$  – расстояние между кластерами. Тогда существуют как минимум такие методы [18]:

1. Метод одиночной связи

$$D(U, V) = \min(\rho(u, v))$$

2. Метод полной связи

$$D(U, V) = \max(\rho(u, v))$$

3. Метод средней связи

$$D(U, V) = \frac{1}{|U| \cdot |V|} \sum_{u \in U} \sum_{v \in V} \rho(u, v)$$

4. Метод Уорда

$$D(U, V) = \frac{|U| \cdot |V|}{|U| + |V|} \rho^2 \left( \sum_{u \in U} \frac{u}{|U|}, \sum_{v \in V} \frac{v}{|V|} \right)$$

У данного алгоритма также есть свои преимущества и недостатки. Хочется отметить, что они прежде всего зависят именно от метода определения расстояния между кластерами. В зависимости от него мы можем построить контрпримеры множеств, которые алгоритм довольно плохо кластеризует. Например, в большинстве случаев данный метод плохо отделяет растянутые кластера. Также, если ему дать равномерно распределенное множество точек, то в некоторых случаях он попробует разделить это пространство на данное ему количество кластеров, хотя оно не кластеризуемо. Тем не менее, в отличие от K-Means алгоритм иерархической кластеризации основывается на меньшем количестве предположений о природе данных, и, таким образом, может показать лучше результат.

## MeanShift

Алгоритм MeanShift, или *сдвига среднего значения* является алгоритмом анализа пространства признаков, который также может использоваться как алгоритм кластеризации пространства эмбеддингов. Является итеративным алгоритмом нахождения местоположения максимумов плотности вероятности, которые в последствии могут оказаться нужными нам кластерами.

Сдвиг среднего значения  $shift(x)$  вычисляется по следующей формуле:

$$m(x) = \frac{\sum_{x_i \in N_i(x)} K(x_i - x)x_i}{\sum_{x_i \in N_i(x)} K(x_i - x)}$$

$$shift(x) = m(x) - x$$

Имея какое-то начальное значение  $x_0$ , оно итеративно сдвигается по следующей формуле:

$$x_n \leftarrow x_{n-1} + shift(x_{n-1})$$

Преимуществом данного алгоритма является тот факт, что на вход ему не надо подавать количество кластеров – это число само появляется во время работы алгоритма.

### 2.5.2 Определение количества кластеров

Следующим большим вопросом является определение количества кластеров до запуска самого алгоритма кластеризации. Существует два основных подхода к решению данной проблемы. Первый и самый простой – выбрать алгоритм кластеризации, который не требует на вход количество кластеров. Примером такого алгоритма являются MeanShift, DBSCAN и другие.

При этом мы хотим использовать и иные алгоритмы кластеризации. Для этого мы будем выполнять поиск по сетке по потенциальным значениям количества кластеров и смотреть на метрики, которые будут говорить о том, насколько хорошо кластеризовалось множество эмбеддингов. Существует несколько метрик, которые помогут нам оценить результат кластеризации.

## Silhouette Score

Данная метрика определяется следующим образом. Сначала определим ее для одного сэмпла. Пусть  $s_1$  – среднее расстояние от конкретного сэмпла до всех остальных точек в

том же самом кластере,  $s_2$  – среднее расстояние от текущего сэмпла до всех остальных точек в следующем ближайшем кластере. Тогда Silhouette Score для конкретного сэмпла вычисляется по формуле:

$$Silhouette(x_0) = \frac{s_2 - s_1}{\max(s_1, s_2)}$$

Метрика для всех точек вычисляется как средняя от метрики для каждой точки:

$$Silhouette(X) = \frac{1}{|X|} \sum_{x \in X} Silhouette(x)$$

Silhouette Score принимает значения из  $[-1; 1]$ , где число ближе к 1 является индикатором хорошей кластеризации,  $-1$  – неверной кластеризации, а  $0$  – пересекающихся кластеров. Соответственно, при определении количества кластеров мы построим график зависимости данной метрики от количества кластеров, и будем искать такое значение аргумента, при котором Silhouette Score выдает максимальное значение.

Недостатком такой метрики отмечают плохую показательность для невыпуклых кластеров, что непосредственно исходит из определения самого метода.

### Calinski-Harabasz Score

Индекс Calinski–Harabasz является альтернативной метрикой для определения количества кластеров с помощью вышеописанного метода. Он определяется как отношение дисперсий между кластерами и внутри кластеров. Более формально, пусть  $C_i$  – кластера, определенные каким-то алгоритмом,  $c_i$  – центр кластера  $C_i$ ,  $c$  – центр всего множества эмбеддингов,  $n$  – количество кластеров. Тогда  $W$  – матрица дисперсий внутри кластеров – определяется следующим образом.

$$W = \sum_{k=1}^n \sum_{x \in C_k} (x - c_k)(x - c_k)^T$$

$O$  – межгрупповая дисперсионная матрица, определяемая по следующей формуле:

$$O = \sum_{k=1}^n |C_k|(c_k - c)(c_k - c)^T$$

Наконец, индекс определяется так:

$$CHScore(X) = \frac{\text{tr}(O)}{\text{tr}(W)} \times \frac{|X| - n}{n - 1}$$

Данная метрика ведет себя похожим образом, как и Silhouette Score. Чем больше ее значение тем лучше была произведена кластеризация. Среди недостатков можно выделить тот же факт, что она лучше себя показывает именно на выпуклых кластерах.

### 3 Результаты проведения экспериментов

#### 3.1 Метрики качества

В рамках данной работы мы будем использовать несколько метрик для оценки качества кластеризации. Во-первых, нам нужно оценивать правильность определения количества авторов. Для этого мы просто будем вычислять разницу предсказанного количества и реального количества на тестовой выборке. Далее, чтобы оценить качество самой кластеризации, воспользуемся следующими метриками:

##### 3.1.1 Rand Index

Является метрикой похожести двух результатов кластеризации [19]. Определяется следующим образом. Пусть

1.  $n_1$  – количество пар элементов, которые попали в один и тот же кластер в двух разбиениях.
2.  $n_2$  – количество пар элементов, которые попали в разные кластера в двух разбиениях.

Тогда Rand Index определяется по следующей формуле:

$$RI = \frac{n_1 + n_2}{C_n^2}$$

В каком то смысле, он является метрикой точности (accuracy), так как считает долю пар элементов, которые успешно попали либо в один кластер, либо в разные кластера. Соответственно, мы ей можем подать кластеризацию, которую нам дала наша модель, и истинную кластеризацию, которую мы знаем так как знаем метки авторов.

Стоит отметить, что Rand Index плохо себя ведет, если предсказать слишком большое количество кластеров. Это можно заметить, построив следующий пример. Пусть у нас есть  $n \cdot k$  элементов. В первом варианте кластеризации у нас будет  $n$  кластеров по  $k$  точек. Во втором варианте кластеризации у нас каждая точка будет находиться в собственном кластере. Тогда посчитаем Rand Index:

$$RI = \frac{0 + \frac{n(n-1)}{2}k^2}{\frac{(nk)(nk-1)}{2}} = \frac{nk - k}{nk - 1}$$

Зафиксируем  $k$ . Тогда

$$\lim_{n \rightarrow +\infty} RI(n) = 1$$

Таким образом, если модель просто будет выдавать слишком много кластеров, данная метрика будет только расти. Данный феномен мы увидим уже в самих результатах. Таким образом, Rand Index является не совсем показательным.

### 3.1.2 Adjusted Rand Index

Данная метрика является улучшенной версией Rand Index, которая сравнивает текущую кластеризацию со случайной [20]. Помимо  $RI$  на данных двух вариантах кластеризации, мы еще считаем ожидаемый  $RI$  для случайной раскраски:

$$ERI = \frac{\sum C_{n_i}^2 * \sum C_{n_j}^2}{C_N^2}$$

где  $n_i$  – количество элементов в кластере  $i$ ,  $N$  – количество элементов. Наконец, получаем формулу для  $ARI$ :

$$ARI = \frac{RI - ERI}{1 - ERI}$$

Данная метрика уже будет показывать довольно низкие значения для вышеописанного контр-примера метрики  $RI$ .

### 3.1.3 Cluster Accuracy

В ходе выполнения этой работы иногда мы считали и следующую метрику, которую назовем Cluster Accuracy: пусть у нас есть результирующая кластеризация и таргет кластеризация. Возьмем кластер из результата и посмотрим, в какой реальный кластер попадает больше всего точек. Посчитаем точки, которые попали в данный кластер, и сложим результат по всем реальным кластерам. Наконец, разделим полученное число на количество точек. Эта метрика похожа на Rand Index, за исключением того, что мы не считаем пары точек, которые оказались в разных кластерах.

### 3.1.4 Silhouette Score

Мы также можем использовать Silhouette Score как метрику качества кластеризации. Благодаря определению, нам не требуется подавать Target разбиение.

## 3.2 Эксперименты

В конечном счете, было проведено несколько экспериментов на моделях, которые представляют из себя комбинации вышеописанных технологий.

### 3.2.1 CVL + FAST + AutoEncoder + VLAD

Датасет CVL разбивался на слова, а затем с помощью алгоритма FAST на мелкие фрагменты размера 32x32, содержащие углы. После этого, на полученных фрагментах мы обучали авто-энкодер, у которого энкодер представлял из себя сеть VGG-16 без полно связанных слоев и без последнего блока сверток, а декодер являлся зеркальной версией энкодера, в котором были еще добавлены *upsample* слои.

После обучения автоэнкодера, на этапе inference в энкодер подавались куски текста, которые были получены с помощью детектора углов, и потом эти куски агрегировались алгоритмом VLAD, для получения глобальных эмбеддингов. На этих глобальных эмбеддингах проводилась кластеризация.

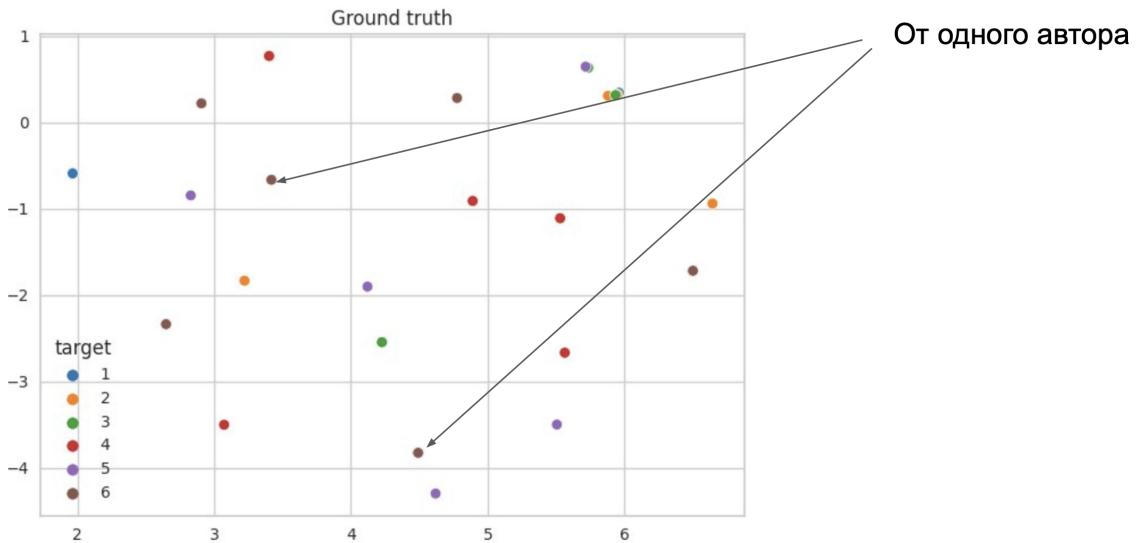


Рис. 10: Результат применения T-SNE к пространству эмбеддингов, полученных с помощью модели AutoEncoder + VLAD

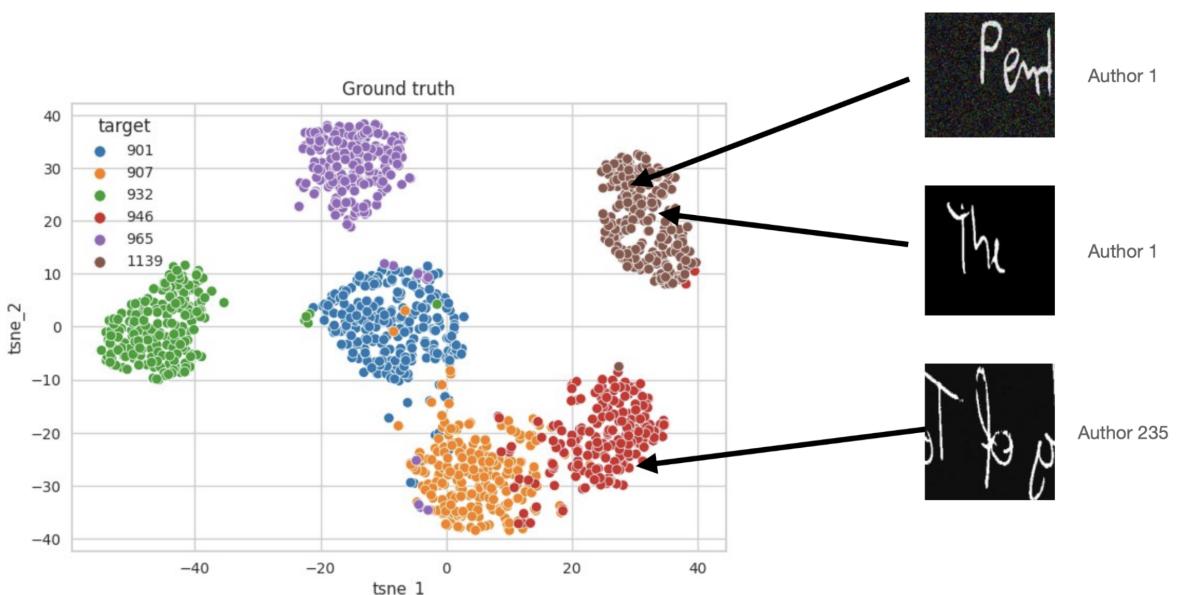
В результате эксперимента архитектура авто-энкодера не показала должного результата. В связи с тем, что во время обучения мы никак не добивались близости эмбеддингов, который были получены из почерков от одного автора, а также из-за того, что последним слоем был VLAD, который не дает сильной гарантии кластеризуемости получаемых глобальных эмбеддингов, мы получили очень разряженное пространство векторов, которое не обладает никакими геометрическими свойствами, как показано на рисунке 10.

### 3.2.2 CVL + SNN

Далее мы обучали модель SNN на датасете CVL. В данном эксперименте датасет никак не разбивался с помощью детектора углов. Вместо этого рукописные строчки разби-

вались на куски с одинаковой длиной, и определенные пары из них подавались уже самой модели. В качестве энкодера была взята модель ResNet-18, которая никак не предобучалась. Никаких агрегирований полученных эмбеддингов не производилось.

В результате обучения и прогона тестовых изображений через модель, были получены уже более репрезентативные эмбеддинги, по сравнению с предыдущей моделью. На рисунке 11 можно видеть результат применения алгоритма T-SNE на тестовом пространстве эмбеддингов. Как мы видим, мы уже получили выделяющиеся и отдалённые друг от друга кластера. На результате применения данной модели и алгоритма кластеризации K-Means без предварительного уменьшения размерности, была вычислена метрика Cluster Accuracy, которая была равна 0.795, что говорит о неплохой кластеризуемости. Однако при увеличении количества авторов до порядка сотен, данная величина сильно упала до примерно 0.3.



*Рис. 11: Результат применения T-SNE к пространству тестовых эмбеддингов, полученных с помощью модели SNN на датасете CVL*

### 3.2.3 Synthetic Dataset

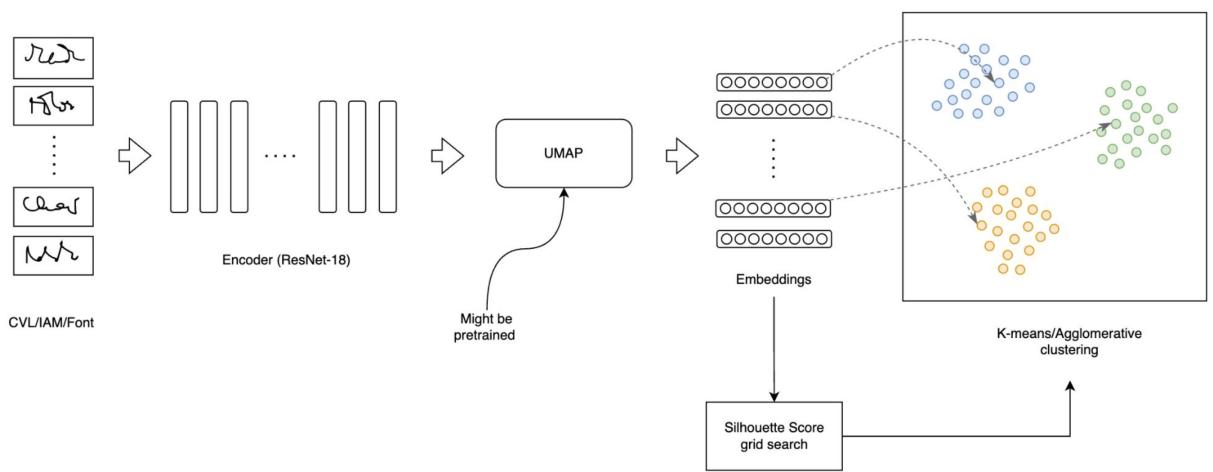
Большой проблемой при обучении модели на датасетах CVL и IAM задачи классификации был тот факт, что в общей сложности тренировочных данных было довольно мало, и модель быстро переобучалась, несмотря на применяемую аугментацию. В связи с этим было проведено обучение на упомянутом ранее синтетическом датасете, который при этом был уменьшен до 500 шрифтов. Было протестировано три конфигурации:

1. Обучение на задаче классификации с функцией потерь CrossEntropy

## 2. Обучение на задаче классификации с функцией потерь ArcFace

## 3. Обучение сиамской архитектуры

Данные конфигурации в связке с UMAP на этапе инференса, как указано на рисунке 12, выдавали эмбеддинги, на которых потом запускались алгоритмы кластеризации K-Means, Agglomerative Clustering и MeanShift. Также были проведены запуски с предобученным UMAP на 20% датасета и на 0% датасета. Тестовый датасет содержал 53 авторов из CVL, 118 авторов из IAM и 82 авторов из Synthetic.



*Рис. 12: Иллюстрация работы модели на этапе Inference: изображения подаются в энкодер, который выдаёт на выходе эмбеддинги. Затем эти эмбеддинги попадают в слой уменьшения размерности UMAP, который также может быть заранее предобучен на метках тренировочной выборки. Наконец, применяется алгоритм кластеризации для получения разбивки по авторам текстов*

Результаты экспериментов приведены в таблице 1. Самые лучшие показатели наблюдаются у датасета Synthetic для модели с функцией потерь Cross-Entropy. Данный результат был ожидаем, так как модель обучалась также на синтетическом датасете. Модели удалось успешно определить количество кластеров с точностью -2, и с ARI 0.85, что говорит о хорошем результате кластеризации датасета по сравнению с правильными метками. ArcFace для данного датасета не принес существенного улучшения, чего нельзя сказать о датасете IAM. Несмотря на то, что ARI для IAM хуже в случае функции потерь ArcFace, количество кластеров было определено лучше, чем у модели с лоссом CrossEntropy. Также ArcFace дал улучшение показателей Silhouette Score для обоих датасетов.

В случае использования алгоритма кластеризации Agglomerative, показатели для датасета Synthetic также остались хорошиими. В свою очередь хорошие показатели кластеризу-

(a) Silhouette Score   K-Means				(b) $\Delta K$   K-Means				(c) RI / ARI   K-Means			
	CVL	IAM	Synthetic		CVL	IAM	Synthetic		CVL	IAM	Synthetic
CE	0.38	0.32	<b>0.80</b>	CE	13	-57	<b>-2</b>	CE	0.95/0.16	0.94/0.18	<b>0.99/0.85</b>
ArcFace	0.53	0.52	0.75	ArcFace	28	<b>-7</b>	17	ArcFace	0.97/0.07	0.94/0.06	0.99/0.50
SNN	<b>0.85</b>	0.70	0.48	SNN	-33	-68	-43	SNN	0.92/0.0005	0.93/0.003	0.95/0.000

(d) Silhouette Score   Agglomerative				(e) $\Delta K$   Agglomerative				(f) RI / ARI   Agglomerative			
	CVL	IAM	Synthetic		CVL	IAM	Synthetic		CVL	IAM	Synthetic
CE	0.31	0.24	<b>0.78</b>	CE	18	-73	<b>7</b>	CE	0.94/0.14	0.93/0.16	<b>0.99/0.87</b>
ArcFace	0.41	0.46	0.65	ArcFace	18	-68	63	ArcFace	0.96/0.07	<b>0.91/0.38</b>	0.98/0.40
SNN	0.65	0.50	0.38	SNN	-33	-68	-43	SNN	0.93/0.0005	0.93/0.003	0.95/0.000

Таблица 1: Результаты обучения: датасет Synthetic, предобучение UMAP 20%.

Результат кластеризации с помощью K-Means – первый ряд таблиц, с помощью Agglomerative Clustering – второй ряд. RI/ARI измерялся при предсказанном количестве кластеров, Silhouette Score – при правильном количестве кластеров.

емости показал датасет IAM: при использовании функции потерь ArcFace значение метрики ARI выросло в чуть больше чем в два раза до 0.38, что лучше чем с использованием алгоритма K-Means для кластеризации.

Модель SNN не показала хороших результатов на всех датасетах. Несмотря на то, что показатели Silhouette Score выше, чем у остальных архитектур, значения метрики ARI близки к нулю, что говорит о том, что кластеризация почти не различима от случайного раскрашивания векторов.

Если убрать предобучение UMAP, то результаты становятся более скромными, как показано в таблице 2. Не смотря на то, что Silhouette Score немного вырос, Adjusted Rand Score упал почти во всех случаях, кроме синтетического датасета. Для датасета Synthetic дообучение UMAP действительно не дало сильного улучшения показателей, так как модель сама обучалась на этом огромном датасете.

Также были предприняты попытки дообучения самого энкодера на датасетах IAM/CVL после предварительного обучения на ImageNet или Synthetic. Для этого обучался совершенствованый слой классификации, при этом сам энкодер содержал старые веса, обученные на прошлых датасетах. Однако подобный эксперимент лишь ухудшил результаты.

	(a) Silhouette Score   K-Means				(b) $\Delta K$   K-Means				(c) RI / ARI   K-Means		
	CVL	IAM	Synthetic		CVL	IAM	Synthetic		CVL	IAM	Synthetic
CE	0.29	0.29	<b>0.85</b>	CE	-33	-38	<b>-2</b>	CE	0.935/0.095	0.94/0.12	<b>0.99/0.90</b>
ArcFace	0.55	0.58	0.75	ArcFace	73	23	42	ArcFace	0.97/0.05	0.94/0.06	0.99/0.51
SNN	0.63	0.65	0.46	SNN	73	-68	52	SNN	0.97/0.003	0.93/0.005	0.98/0.000

	(d) Silhouette Score   Agglomerative				(e) $\Delta K$   Agglomerative				(f) RI / ARI   Agglomerative		
	CVL	IAM	Synthetic		CVL	IAM	Synthetic		CVL	IAM	Synthetic
CE	0.23	0.24	<b>0.84</b>	CE	43	-38	<b>-1</b>	CE	0.94/0.13	0.93/0.11	<b>0.99/0.9</b>
ArcFace	0.47	0.53	0.73	ArcFace	73	62	52	ArcFace	0.96/0.05	0.94/0.12	0.99/0.53
SNN	0.64	0.65	0.45	SNN	73	-68	72	SNN	0.965/0.003	0.93/0.004	0.98/0.000

Таблица 2: Результаты обучения: датасет Synthetic, предобучение UMAP 0%. Расположение таблиц аналогично таблице 1.

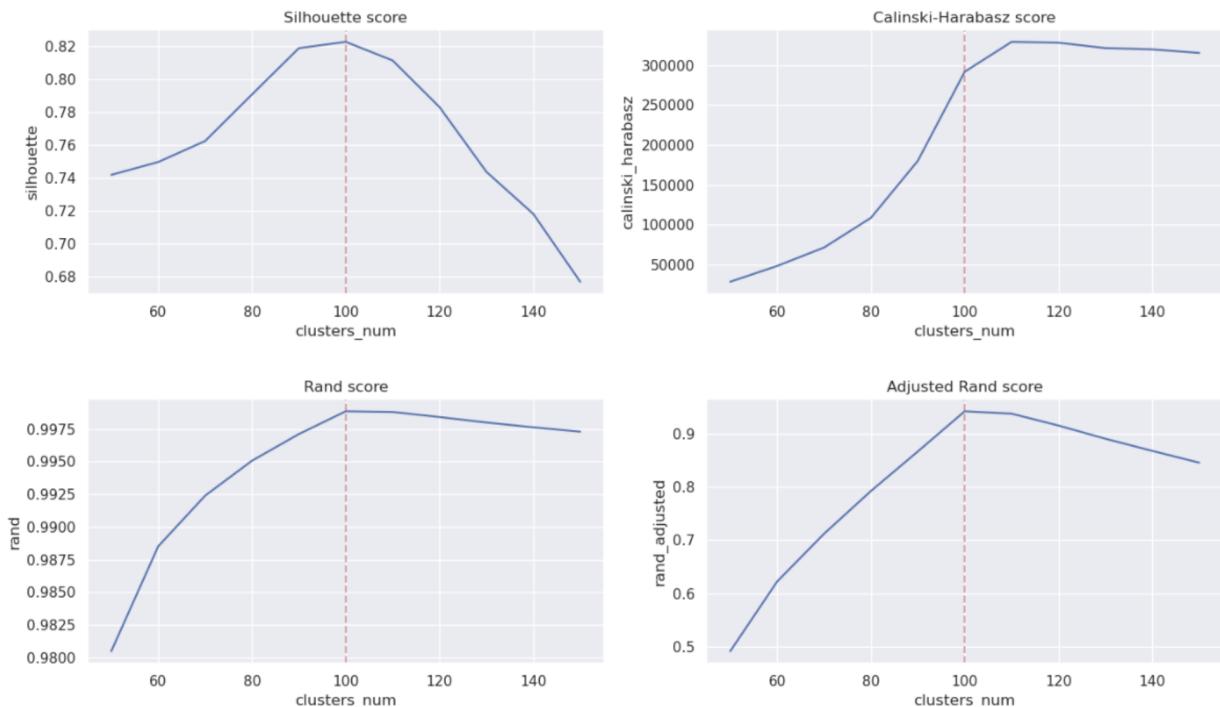
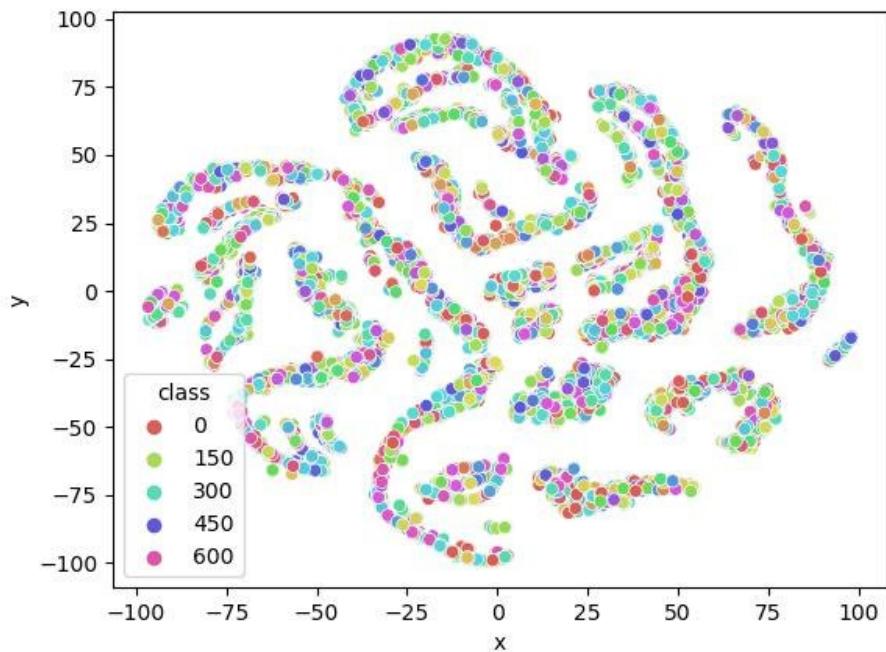


Рис. 13: Изменение различных метрик в зависимости от выбранного количества кластеров на примере датасета Synthetic. Правильное количество кластеров отмечено красной прямой по оси абсцисс.

Пример выполнения поиска количества кластеров по сетке можно видеть на рисунке 13. Silhouette score сначала растет по направлению к правильному количеству кластеров, а затем убывает, что является индикатором того, что пространство векторов хорошо кластеризуемо. Это и подтверждают supervised метрики RI и ARI, которые ведут себя точно также. Также можно заметить, что индикатор Calinski-Harabasz не является репрезентативным, так как правильное количество кластеров, отмеченное красной прямой, не попадает в максимум визуально. При этом мы можем наблюдать, что Silhouette Score достигает максимума именно при правильном количестве кластеров, что говорит о том, что он является хорошим индикатором для поиска данного параметра.

### 3.2.4 IAM + NetVLAD + TripletLoss



*Рис. 14: Результат применения T-SNE к результату модели NetVLAD + TripletLoss на тестовом датасете.*

В данном эксперименте обучалась модель ResNet-18 с конечным слоем в виде связки NetVLAD и TripletLoss, аналогично работе [4]. Модель обучалась на датасете IAM, причем сам энкодер был предобучен на ImageNet, чтобы нивелировать шанс переобучения. Пай-плайн для инференса выглядел похожим образом, как и в предыдущем эксперименте (рис 12).

В результате эксперимента результаты 3 оказались хуже эксперимента с синтетиче-

(a) Silhouette Score				(b) $\Delta K$			
	CVL	IAM	Synthetic		CVL	IAM	Synthetic
KMeans	0.74	0.47	0.48	KMeans	-33	-68	-42
Agglomerative	0.75	0.48	0.46	Agglomerative	-33	-68	-42

(c) RI / ARI			
	CVL	IAM	Synthetic
KMeans	0.78/0.017	0.01/0.00	0.97/0.04
Agglomerative	0.78/0.018	0.01/0.00	0.98/0.04

Таблица 3: Результаты обучения NetVLAD + TripletLoss: датасет IAM, предобучение UMAP 0%.

ским датасетом. Triplet loss не смог создать во время обучения кластеризуемые эмбеддинги, что можно увидеть на иллюстрации 14. В результате прогона через модель вырисовываются кластера, но общее множество авторов смещивается на одном вытянутом "острове".

Также показатели вышеописанных метрик показывают, что кластеризация проходит хуже. Не смотря на то, что Silhouette Score возрос для датасета CVL и IAM, показатели ARI для датасета IAM, на котором обучалась сеть, близки к нулю, что говорит о раскраске, близкой к случайной.

## 4 Заключение

Был проведён обзор существующих технологий решения задачи классификаций авторов по рукописному тексту, а также других проблем компьютерного зрения. В результате этого было проведено несколько экспериментов, которые заключались в объединении нескольких вышеупомянутых идей для решения поставленной задачи. После проведения экспериментов можно сделать следующие выводы:

1. Модель обученная на архитектуре AutoEncoder не смогла показать должного результата в следствии того, что в ней саму закладывается слишком много ожиданий от выходных геометрических свойств пространства эмбеддингов.
2. Сиамская нейронная сеть показала хороший результат кластеризации на малом количестве авторов. При увеличении количества писателей точность решения задачи сильно снижается.
3. Идея синтетического датасета позволила увеличить размер тренировочного датасета в десятки раз, что положительно повлияло на результаты обучения глубоких свёрточных нейронных сетей на задаче классификации. При этом искусственный датасет не мог предоставить достаточной вариативности, чтобы быть максимально похожим на человеческий почерк, что было отражено в результатах эксперимента.
4. Алгоритм UMAP является универсальным способом уменьшения размерности пространства эмбеддингов. Обладая большим количеством параметров, он способен не только уменьшать размерность, сохраняя геометрические свойства изначального пространства, но делать его более кластеризуемым. Более того, способность частично обучаться на подаваемом датасете позволяет еще больше улучшить результаты.
5. Архитектура обучения на задаче классификации с функцией потерь CrossEntropy имеет хорошие показатели кластеризации для синтетического датасета.
6. Функция потерь ArcFace позволила улучшить результаты по некоторым параметрам кластеризации благодаря иной идее расположения векторов в пространстве при обучении сети.
7. VLAD и NetVLAD в связке с архитектурой AutoEncoder и функцией потерь TripletLoss не смогли дать ожидаемого результата кластеризации. Эмбеддинги либо были равнозначны, либо не имели никакой структуры.

мерно раскиданы по все пространству, либо кластеризовались в "острова", в которых содержались разные авторы.

## Список литературы

1. *Semma A.* Writer Identification using Deep Learning with FAST Keypoints and Harris corner detector // Expert Systems With Applications. — 2021.
2. *Nguyen H. T.* Text-Independent Writer Identification using Convolutional Neural Networks. — .
3. *Liang D.* Offline Writer Identification Using Convolutional Neural Network and VLAD Descriptors // Artificial Intelligence and Security, 7th International Conference, Dublin, Ireland, July 19–23, 2021 Proceedings, Part I. — 2021.
4. NetVLAD: CNN architecture for weakly supervised place recognition / R. Arandjelović [и др.] // IEEE Computer Vision and Pattern Recognition (CVPR). — 2016.
5. *Pippi V.* Evaluating synthetic pre-Training for handwriting processing tasks // Pattern Recognition Letters. — 2023.
6. Self-Writer: Clusterable Embedding Based Self-Supervised Writer Recognition from Unlabeled Data / Z. Mohammad [и др.] // Mathematics. — 2022. — Т. 10, № 4796.
7. *Deng J.* ArcFace: Additive Angular Margin Loss for Deep Face Recognition // JOURNAL OF LATEX CLASS FILES. — 2015. — Т. 14, № 8.
8. *Schroff F., Kalenichenko D., Philbin J.* FaceNet: A unified embedding for face recognition and clustering // 2015 IEEE Conference on Computer Vision and Pattern Recognition (CVPR). — 2015. — С. 815—823. — DOI: [10.1109/CVPR.2015.7298682](https://doi.org/10.1109/CVPR.2015.7298682).
9. *Harris C.* A Combined Corner and Edge Detector // Alvey Vision Conference. — 1988. — Т. 15.
10. *Rosten E., Drummond T.* Machine Learning for High-speed Corner Detection // ECCV 2006. Lecture Notes in Computer Science. — 2006. — Т. 3951.
11. Aggregating local descriptors into a compact image representation / H. Jégou [и др.] // 2010 IEEE Computer Society Conference on Computer Vision and Pattern Recognition. — 2010. — С. 3304—3311. — DOI: [10.1109/CVPR.2010.5540039](https://doi.org/10.1109/CVPR.2010.5540039).
12. *Hermans A., Beyer L., Leibe B.* In Defense of the Triplet Loss for Person Re-Identification. — 2017. — Март.
13. CVL-DataBase: An Off-Line Database for Writer Retrieval, Writer Identification and Word Spotting / F. Kleber [и др.] // 2013 12th International Conference on Document Analysis and Recognition. — 2013. — С. 560—564. — DOI: [10.1109/ICDAR.2013.117](https://doi.org/10.1109/ICDAR.2013.117).

14. *Marti U.-V., Bunke H.* The IAM-database: An English sentence database for offline handwriting recognition // International Journal on Document Analysis and Recognition. — 2002. — Нояб. — Т. 5. — С. 39—46. — DOI: [10.1007/s100320200071](https://doi.org/10.1007/s100320200071).
15. *Bellman R., Corporation R., Collection K. M. R.* Dynamic Programming. — Princeton University Press, 1957. — (Rand Corporation research study). — ISBN 9780691079516. — URL: <https://books.google.de/books?id=wdtoPwAACAAJ>.
16. Clustering on the output of t-SNE. — 2017. — URL: <https://stats.stackexchange.com/questions/263539/clustering-on-the-output-of-t-sne> (дата обр. 01.06.2023).
17. *McInnes L., Healy J.* UMAP: Uniform Manifold Approximation and Projection for Dimension Reduction. — 2018. — Февр.
18. *Nielsen F.* Hierarchical Clustering //. — 02.2016. — С. 195—211. — ISBN 978-3-319-21902-8. — DOI: [10.1007/978-3-319-21903-5\\_8](https://doi.org/10.1007/978-3-319-21903-5_8).
19. *Rand W. M.* Objective Criteria for the Evaluation of Clustering Methods // Journal of the American Statistical Association. — 1971. — Т. 66, № 336. — С. 846—850. — (Дата обр. 17.06.2023).
20. *Hubert L., Arabie P.* Comparing partitions // Journal of Classification. — 1985. — Т. 2, № 1. — С. 193—218.