1 提交文件简要说明

本次实验使用超算 hpc 进行,代码改动集中在 model.py,并未对原有其他代码框架进行大幅更改。数据 预处理根据 data 目录下的 prepare_data.sh 文件进行,提取的数据保存在该目录下,并未从 stu168 拷贝原始数据集(可以软链接,但并不需要)。按照原有代码框架脚本,实验结果默认保存在 experiments/Crnn 目录下,超算运行日志保存在 slurm_logs 文件夹下。

2 任务理解

2.1 代码逻辑和声音事件检测流程理解

整个声音事件检测流程上首先需要使用 prepare_data.sh 脚本进行数据预处理,将原始数据集提取并得到 feature.csv 和 label.csv 文件,这些文件即本次训练声音事件的特征和标注。同时,还会生成元数据class_label_indices.txt,以便后续训练使用。

训练时先读取 config 文件和 log 文件,之后通过元数据 class_label_indices.txt 读取 dataframe,并得到 dataloader,需要先实现好 Crnn 模块作为我们实验的模型,之后适配优化器,得到 lr_scheduler,并进行训练。

需要注意的是,本次训练支持早停,即每个 epoch 都会进行 validate,并计算 val_loss,如果当前的 val_loss 小于 best_loss,进行一次记录,当记录的次数达到 config 的阈值之后,便认为模型的训练已经接近于收敛,这时候可以早停,得到效果不错的模型。

2.2 弱监督情况下进行时间轴预测的难点

对于分类任务而言,数据通常都需要带有一定的标注,不过在声音事件检测这个特定的任务场景下,大多数情况下,我们能接触到的数据集都是不带标注或是标注不精确的,这类数据通常被称为弱标注数据。典型的弱标注数据仅仅提供声音事件的分类,并不提供事件在时间轴上的信息,包括但不限于开始、结束时间。由于仅提供了弱标注数据,这种监督学习可以被称为弱监督,弱监督下的声音事件检测的任务就是检测出各种事件的类别和事件的发生位置。弱监督下的声音事件检测任务可以理解为多实例学习任务,通过将含有少量标注的大段数据看作一个大包,只知道这个包中含有某类事件,但不知道这类事件在数据包中的具体位置。

弱监督下进行时间轴预测的难点正是来源于事件在时间轴上的不精确标注。不同类型的声音事件有差异很大的声学特征,有些声音很短,比如枪声;有些声音很长,比如说话声;还有些声音很短但是会在短时间内多次重复,比如狗吠声等等。在弱监督的情况下,很难有一个比较好的方式去严格定义这些事件的时间边界,从而带来事件在时间轴上的混叠。此外,生活中同一时刻通常会发生多个声音事件,即同一时刻的数据有可能是多个音元叠加的结果,在弱监督的情况下,检测的难度也会大大增加。考虑到在声音事件检测的实际应用场景下,需要检测的声音万网距离声音收集装置很远,导致麦克风接收到的目标事件的声压级低于环境中发生的其他声音的声压级,增加了检测的难度。由于声音相关数据集本身存在数据量少,标注困难,耗时大等特性,目前音频数据集无标注或者弱标注的数据多,强标注的数据很少,所以目前研究弱监督下的时间轴预测仍有着比较重要的价值。

2.3 Baseline 设计的原理

本次实验所使用的基线模型即 Crnn 神经网络,即所谓的卷积递归神经网络,是一种将卷积神经网络和递归神经网络结合,共同训练并推断的网络,他可以用于在一定程度上实现端到端地对不定长的文本序列进行识别,不用对单个文字进行切割,而是将文本识别转化为时序依赖的序列学习问题,或者说基于图像的序列识别。不过,虽然输入图像不需要精确给出每个字符的位置信息,但实际上还是需要对原始的图像进行前期的裁剪工作。

对于一个 Crnn 输入而言,先通过卷积神经网络对输入图像提取特征,得到特征图;之后通过递归神经网络,比如双向 LSTM,对特征序列进行预测,对序列中的每个特征向量进行学习,可以依据上下文信息做出逐帧的决策并输出预测标签分布;最后还可以通过所谓的转录层,计算 CTC 损失,把从循环层获取的一系列标签分布转换成最终的标签序列。Crnn 神经网络思想的独特性在于他把卷积神经网络对图像特征提取的能力与 LSTM 做序列化输入识别的能力进行结合。它既提取了图像特征,又通过序列识别避免了传统算法中难度极高的单字符切分与单字符识别,同时序列化识别也嵌入时序依赖。

2.4 Crnn 模型实现

如下图左侧1(a)是一个常见的 crnn 网络架构和输入在其中传递的流程示意。在具体实现上,参照 slides 给出的模型结构1(b), 即实现了 feature 维度逐渐递增的五个卷积层,并为每个卷积层适配相应的 batchnorm 层,辅以 relu 激活函数。在通过激活函数之后,还需要进行最大池化。一共有五个最大池化层,前两个池化层窗口尺寸为 2*2; 而最后三个池化层的窗口尺寸改为 1*2, 也就是说,图片的高度减半了五次,而宽度则只减半了三次。使用 1*2 的池化窗口的目的是尽量保留宽度方向的信息。在得到卷积网络部份的 feature 之后,将 feature 通过双向 LSTM 网络得到隐层状态,通过 sigmoid 激活函数输出以得到 detection 结果。

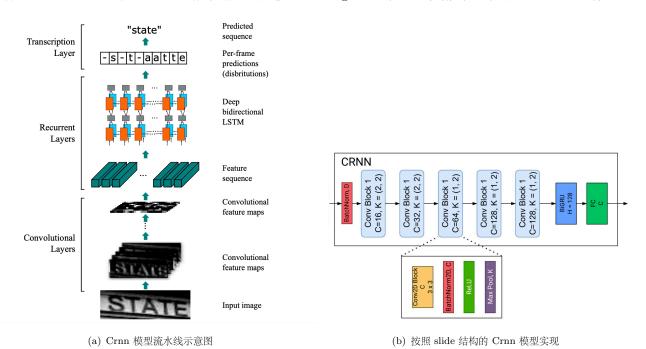


图 1: Crnn 结构相关图片

3 模型调优和实验

3.1 数据预处理

将脚本 cp 到个人 hpc 目录后运行 data 文件夹下的 prepare_data.sh 脚本,将根据 stu168 用户下的 原始数据提取用于本次训练的后续相关数据。需要使用单线程数据处理脚本,并对 librosa 版本降级,从而成功提取数据。

3.2 实验结果和分析

baseline.yaml 中未提供大量的参数供调整,本任务的重点在于 Crnn 的模型搭建和结构调整,故本部分重点在于总结不同 Crnn 结构下的实验结果,并展示模型结构改进对评测指标的影响。本次任务最终提交的 model.py 即保留了最优情况下的模型参数配置,其脚本则为 run.sh 及相关的配置文件。

本次实验最开始我的直观想法是直接将 Crnn 所需要的神经网络模块,包括但不限于 fully connect, convolution, lstm, batchnorm 等融合在一起,不对参数进行细致的配置,直接使用 relu, sigmoid 等激活函数,在成功搭建后的初步实验结如下:

Metrics	$f_{measure}$	precision	recall
event_based	0.00743036	0.00666628	0.00990206
segment_based	0.196863	0.310598	0.161337
tagging_based	0.449451	0.568862	0.387041
mAP	0.5058306091886279		

表 1: 简单 Crnn 结构: 双层卷积

初步实验成功之后,进行模型结构调整,增加卷积层和 BatchNorm 层的个数,使用两种不同的池化方式,结果如下:

Metrics	f_measure	precision	recall
event_based	0.00831543	0.0116714	0.00656456
segment_based	0.226929	0.42916	0.156146
tagging_based	0.553278	0.630679	0.511583
mAP	mAP: 0.5788640257440317		

表 2: 改进 Crnn 结构: 三层卷积、batchnorm、两种 pooling

按照 slides 给出模型结构进行最终改进(此即提交文件中的模型结构),结果如下:

Metrics	f_measure	precision	recall
event_based	0.0108622	0.0139943	0.00960896
segment_based	0.231898	0.418706	0.163764
tagging_based	0.582452	0.628041	0.565621
mAP	mAP: 0.6098265732798768		

表 3: 最终 Crnn 结构: 模型结构保留在 model.py 中

模型结构确定,继续进行参数调整,包括但不限于各个卷积层的 in_channels, out_channels, LSTM 网络的隐层维度、层数(即提交文件中的默认参数),主要是增大卷积层 channel 的个数和 LSTM 网络隐层向量的维度,结果如下:

Metrics	f_measure	precision	recall
event_based	0.00938473	0.0115726	0.00811011
segment_based	0.240401	0.423576	0.172586
tagging_based	0.633284	0.637923	0.634307
mAP	mAP: 0.6330678570776226		

表 4: 最终 Crnn 参数: 模型参数是 model.py 中的默认参数

可以看到,对于声音事件检测而言,卷积层部分的模型结构和参数确实能够对后续的实验结果产生比较重要的影响,这再一次说明卷积神经网络的结构和范式也能对声音事件检测有着启发意义。