残差神经的进化优化 调制分类的网络架构

埃尔玛佩伦达

,斯里拉吉·拉詹德兰,

Gerome Bovet、Sofie Pollin 和

¹⁰,高级会员,IEEE,

Mariya Zheleva

^{UD},会员,IEEE

摘要 自动调制分类在当前和未来的无线通信系统中受到了极大的关 注。深度学习成为调制分类的强大工具,因为它允许联合鉴别原生特征学习 和信号分类。然而,用于调制分类的深度神经网络架构的优化是一个手动且 耗时的过程,需要深厚的领域知识和大量的努力。

在动态频谱接入 (DSA) 和资源分配方面。

号分类,DL 已被广泛用于 AMC。

此外,它还是许多其他频谱传感应用的关键推动因素,例如信号监测、入 侵者检测、干扰机识别以及众多监管和国防应用。

大多数最先进的解决方案主要关注分类准确性,而忽略了网络复杂性的优 化。

本文提出了一种新颖的双目标模因算法 BO-NSMA,以搜索用于调制分类的 最佳深度神经网络架构,以最大限度地提高分类精度并最大限度地降低网 络复杂性。实验表明,BO-NSMA 的初始种群为 6 个个体,只有 10 代,它发 现了一种深度神经网络架构,其性能优于所有人工设计的架构。此外,BO-NSMA 发现了第一个低复杂度的卷积神经网络架构,其性能比昂贵的循环 神经网络架构略好,使网络复杂度降低了 2.9 倍,性能提高了 1.43%。与网 络架构搜索的对应物相比,BO-NSMA 找到了最佳架构,准确率提高了 18.73%,网络复杂度降低了82倍。使用Wilcoxon符号秩检验验证结果。

自动调制分类 (AMC) 的研究已经进行了 40 多年,使用了三个主要的 方法论主题:基于似然 (LB)、基于特征 (FB) 和深度学习 (DL)。 LB 方法 将 AMC 表述为一个多重复合假设问题,其中假设的数量等于目标调制的 数量 [1]。虽然在贝叶斯意义上是最优的,但 LB 方法需要有关所有信号和 通道参数的先验知识,并且计算成本高[2]。另一方面,FB方法通过利用预 先设计的判别特征以比 LB 方法 [3]、[4] 更低的计算成本执行分类。 FB 方法的性能在很大程度上取决于所提取特征的判别性和噪声鲁棒性,并且 预先设计正确的特征非常具有挑战性 [5],[6]。与 FB 相比,DL 自动从原始 同相/正交 (I/Q) 数据中学习无线电特征,并且优于 FB 方法 [7]-[11]。

索引词 调制分类、深度学习、网络架构搜索、多目标遗传算法。

一、引言

调制分类 (AMC) 是信号检测和解调之间的中间步 自动的骤,是设计未来与关键应用进行无线通信的智能收发器的组成部分

可以区分两种基于 DL 的方法:递归神经网络 (RNN) [7] 和卷积神经网络 (CNN) [8]-[10]。由于 RNN 较高的计算成本和内存要求,CNN 已成为分类 任务的首选。更深的 CNN 架构存在梯度消失问题,这使得它们不适合复 杂的分类任务[11],因为网络性能会随着深度的增加而降低。最近,受 RNN 的启发,提出了新的基于 CNN 的模型,例如残差神经网络 (ResNet) [12] 和深度神经网络的聚合残差变换 (ResNeXt) [13]。

由于能够从原始 I/Q 数据中共同学习判别特征并基于这些特征进行信

手稿于 2021 年 5 月 2 日收到;修订于 2021 年 8 月 5 日和 2021 年 10 月 13 日; 2021 年 12月16日接受。出版日期2021年12月23日;当前版本的日期为2022年6月9日。这项工作 得到了瑞士联邦国防采购办公室 (armasuisse) (项目代码 Aramis CYD-C-2020003)和北约和 平与安全科学计划 G5461 资助的部分支持。协调本文审阅并批准发表的副主编是 Z. Li。(通 讯作者:Erma Perenda。)

Erma Perenda 和 Sofie Pollin 在比利时鲁汶大学 ESAT 的 WaveCore 工作(电子邮件: erma.perenda@esat.kuleuven.be, sofie.pollin@esat.kuleuven.be)。

Sreeraj Rajendran 在比利时 Sirris 的 EluciDATA 实验室工作(电子邮件: sreeraj.rajendran@sirris.be) 。

Gerome Bovet 就职于瑞士国防部 Armasuisse 科技公司,3602 图恩,瑞士(电子邮件: gerome.bovet@armasuisse.ch) 。

Mariya Zheleva 就职于纽约州立大学奥尔巴尼分校计算机科学系,纽约州奥尔巴尼 12222 (电子邮件:mzheleva@albany.edu)。

数字对象标识符 10.1109/TCCN.2021.3137519

这些模型优于最先进的 (SoA) CNN 模型,如[8]中基于 ResNet 的 AMC 模型和 [11] 中基于 ResNeXt 的 AMC 模型所示。 ResNet 和 ResNeXt 是模块化架构,其中堆叠了预先设计的块。已经提出了 ResNet 块 [12] 和 ResNeXt 块 [13] 的几种设计。尽管在 AMC 中使用深度神经网 络 (DNN) 取得了巨大成功,但设计高效且准确的 DNN 架构通常是一个 手动、耗时的过程,需要深厚的领域知识。此外,许多 AMC 应用程序实时运 行

2332-7731 c 2021 IEEE。允许个人使用,但再版/再分发需要 IEEE 许可。 有关详细信息,请参阅 https://www.ieee.org/publications/rights/index.html。 PERENDA等人,剩余神经网络架构的进化优化 543

并需要快速推理。 DNN 架构复杂度越低,推理速度就越快。以下挑战使这一过程更加困难。

巨大的搜索空间:即使对于简单的 CNN 架构,搜索空间也非常大,因为自由度包括层数、每层过滤器的数量和过滤器大小。例如,让我们考虑一个简单的 ResNet-18 网络,它有 18 个层(其中 16 个卷积层 (Conv) 和 2 个池化层)。 ResNet-18 的典型架构优化任务会考虑 16 层,具有 8、16、32、64 或 128 个过滤器,过滤器大小为 1 或 3。这会创建 (5 × 2)16 = 1016的大搜索空间可能的架构。随机搜索此类空间可能需要几天或几周的时间。最近,基于强化学习 (RL) [14] 和遗传算法 (GA) [15]-[17] 的两种启发式方法已在计算机视觉中广泛采用,以自动化网络架构搜索 (NAS)。前者使用 RL 来指导搜索,而后者是反映自然选择的基于种群的元启发式 [18]。基于 RL 的方法 [14] 的计算成本过高,并且不容易应用于多目标优化问题 (MOOP) [19]。

通常,在文献中,多目标 RL 存在两种不同的方法:单策略和多策略。单策略方法 [20] 通过特定的标量化方法将 MOOP 转换为单目标优化问题 (SOOP),表示目标的偏好。具体的权重代表了偏好,并且在每次运行中都不同。这种方法在计算和模型表示方面都是冗余的。最常用的标量化方法是加权目标的线性组合。在 [21] 中表明,任何基于目标线性组合的系统都无法为呈现非凸区域的问题产生良好的 Pareto 前沿近似值。许多现实世界的 MOOP 问题都具有这种性质,而标量化方法是解决此类问题的低效工具。相比之下,多策略方法 [22] 必须找到多种策略来满足目标之间的权衡。它可以同时(在单次运行中)或迭代地(每次运行一个策略)完成。多策略 RL 方法仍然具有很高的计算成本,即使在其扩展和优化版本 [22] 中也是如此。由于这些方法明确维护多个策略,因此它们很难扩展到目标之间的高维偏好空间。相比之下,GA 对于 MOOP [18] 非常有效,因为它们基于群体的特性可以在单次运行中获得一组解决方案。 NAS 很少被考虑用于基于 DL 的 AMC [23]。

以数据集为中心的解决方案:大多数现有的人工 AMC DNN 架构都针对单组调制进行了优化 [7]、[9]。添加新的调制格式和/或更改输入功能很可能会降低 DNN 性能 [11]。因此,新的目标类触发了架构的重新优化。为了使这种重新优化易于处理,需要一个灵活的搜索空间和 GA 编码方案,以使其对输入特征变化具有鲁棒性。

大多数用于 NAS 的 GA 都忽略了这一点,并且在输入特征空间时需要新的搜索空间和编码方案

变化。[16] 提出了预先设计的块,这些块在输入特征更改时失败,如后文所示。参考文献 [23] 提出了一种在复杂特征空间上失败的浅层 CNN 架构,如 [11] 所示。

在忽略网络复杂性的同时最大化分类精度:所有人工设计的 AMC DNN 架构都专注于最大化分类精度,同时忽略了降低网络复杂性。

然而,这种人工设计的 DNN 架构可能不会在连接和超参数值方面得到优化。如前所述,GA 提供了一些解决 MOOP 的技术,但应用于 AMC NAS 的 GA 仍然是单目标驱动的 [23]。

除了 RL 和 GA,还有一些替代方法可以优化 DNN 架构。在 [24] 中,预 先选择了人工制作的 DNN。然后应用基于贪心准则的剪枝来减少通过剪 枝每层不重要的特征实现的可训练参数的数量。该方法的性能主要取决于 人工设计的初始架构。 [25] 中考虑了 NAS 的知识蒸馏,其中 DNN 架构 压缩是通过将环知识从训练有素的教师网络转移到更小更快的学生模型 来完成的。该方法的计算成本明显低于 GA,并且由于不探索整个搜索空间, 因此可能会得出次优解。

知识蒸馏可以与 RL 相结合,以加快基于 RL 的 NAS 的收敛,如 [26] 所 示。

对于 AMC 应用程序,拥有具有高分类精度同时保持低复杂度的 DNN 架构非常重要。搜索此类架构的时间消耗并不重要,这使我们能够应用 GA方法,这可能会找到接近全局最优的架构。

本文提出了一种称为 BO-NSMA(使用模因算法的双目标网络搜索)的 新型 AMC 算法,以优化分类精度和网络复杂度。模因算法是指具有局部搜索(LS)[18] 的 GA 的扩展。 LS 算子的主要目标是将候选解决方案推向搜索空间中更有希望的区域,在这些区域很有可能找到最佳解决方案。因此,精心设计的 LS 算子可以加快 GA 的收敛速度,如本工作所示。网络复杂度的优化同时考虑了可变长度网络架构的连接和超参数。本文的主要贡献总结如下: ·对基于 GA 的多目标 NAS 用于 AMC 的首次研究。本文确定了所提出的 BO-NSMA 的关键组成部分,例如适应度共享 (FS)、局部搜索 (LS) 以及突变和交叉率的自适应性,使其能够找到接近帕累托最优的多样化种群正面。请注意,帕累托最优前沿是一组非支配个体,称为帕累托最优解。存在(可能无限)个 Pareto 最优解。 ·搜索空间和编码对GA 收敛速度和AMC 性能的影响得到了彻底的探索。

·结果表明,BO-NSMA 可以找到一个非常接近 Pareto 最优前 沿的多样化群体,该群体只有 6 个个体。此外,结果表明,BO NSMA 的性能优于所有人工设计的基于 DNN 的 AMC,最高 可达 cc。精度提高 2%,最高可达 cc。网络复杂度降低 5 倍。 优化器、过滤器数量、层的位置和激活函数。这个流中有几种不同的研究方法。它们的区别在于它们是否关注网络深度、优化问题的制定或 DNN 架构的构建方式。首先,考虑网络深度,有两类:固定[17]和可变[15]、[16]、[32]-[34]网络深度方法。

·创建新的终止标准以有效地平衡搜索持续时间和获得的性能之间的权衡。

在本文的其余部分安排如下。第二部分介绍了用于 NAS 的最先进 (SoA) GA 方法的概述。问题陈述在第 III 节中介绍。第四节解释了为 AMC 的 NAS 提出的 GA 方法的结构。第五节介绍了所提出方法的深度性能分析及其与人工 AMC 方法的比较。第六节讨论了 BO NSMA 的时间复杂度、局限性和潜在应用。第七节简要介绍了结论。

前者在网络深度设置为高于最佳值的情况下可能会浪费计算能力,而后者则试图找到最佳网络深度,从而提供计算效率更高的候选解决方案。

其次,考虑到优化问题的制定,有两类:单目标[15]、[17]、[33]、[34]和双目标[16]、[32] 优化方法。前者仅最小化分类误差或均方误差,而后者最小化分类误差和网络复杂性。使用[32]中的标量化方法或[16]中的帕累托支配(PD)方法将双目标优化问题转化为单目标。标量化方法对目标的权重非常敏感。它可能需要大量的迭代才能收敛到 Pareto 最优前沿的一小部分。第三,考虑到 DNN 架构的构建方式,有两类:层堆叠 [15]、[17]、[32]-[34] 和块堆叠 [16] 方法。对于复杂的分类问题,层堆叠方法不是首选。它需要一个更深的网络,该网络容易受到梯度消失问题的影响,梯度变得非常小,从而阻碍了网络训练 [12]。另一方面,精心设计具有恒等捷径的块可以使网络对梯度消失问题具有鲁棒性。这些身份捷径允许梯度信息通过层,即使在更深的网络中,也使得训练独立于网络深度。

二。相关工作

在[27]中可以找到 NAS 研究领域现有工作的详细概述。由于在上一节中为 NAS 选择 GA 方法是合理的,下面给出了基于 GA 的 NAS 研究的详细概述。

GA 已成功用于 NAS 的图像处理 [15]、[16]、[28]。通过将网络架构编码为染色体或个体,GA 方法努力优化 DNN 架构的权重和/或 DNN 架构的连接和超参数。用于 NAS 的 GA 文献可以分为两个主要流派。

A. 协同组合

GA 通过使用单个或多个 GA 优化连接和超参数以及 DNN 架构的权重。然而,所有提出的 GA 都假设一个固定长度的网络,该网络具有一个隐藏层的简单架构,例如前馈神经网络 (FFNN) [29]、[30]。

参考文献 [29] 寻求仅优化权重,而 [30] 寻求优化神经元数量及其权重。复杂的网络架构增加了单个表示的复杂性,并导致计算成本高昂的最佳权重搜索。另一方面,反向传播算法已成为权重优化的有效方法 [31]。此外,智能权重初始化可以略微提高反向传播性能,如 [15] 所示,其中权重初始化值作为额外的超参数编码到个体中,在几代人中得到优化。

除了添加身份快捷方式外,块的设计对 DNN 的性能有很大影响。例如,在 [16] 中,提出了一些预先设计的块,这些块具有相同的人工设计连接设置。在如此有限的搜索空间上运行的 NAS 可能无法找到最佳的 DNN 架构。

在调制分类的背景下,GA 方法已被用来提取和优化分类特征 [35]-[38] 或优化 DNN 架构 [23]。

然而,[23] 没有考虑 AMC 的 DNN 架构的连接和超参数的联合优化。此外,仅考虑了简单的 CNN 网络架构 [23]。本文旨在通过一种新的模因算法联合优化 AMC 的 DNN 架构的连接和超参数,该算法解决了上述 GA 方法在图像处理中的缺点。

B. 支持组合

在这一工作流程中,GA 用于优化 DNN 架构的连接和超参数,同时使用反向传播等其他算法优化权重 [31]。 [32] 中提出了 FFNN 优化,[15]-[17]、[33] 中提出了 CNN 优化,[33]、[34] 中提出了 RNN 优化。最常考虑的超参数是隐藏层的数量、学习率、类型

三、问题定义

本节给出了 NAS 的数学表示 对于AMC。还解释了 AMC 的输入。

A. 信号模型在为 AMC

定义 NAS 之前,让我们介绍调制信号作为基于 DNN 的调制分类器的输入。假设一个有源发射机发射一个信号,

545 PERENDA等人:剩余神经网络架构的进化优化

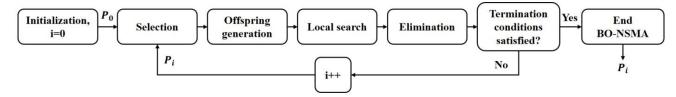


图 1. BO-NSMA 概述。

s(t),在具有脉冲响应hc的动态无线衰落信道上。假设接收器有一根天线,失真和噪 声损坏的接收信号r(t)为

$$r(t) = ej(\phi 0 - 2\pi \Delta ft) s(t - \Delta t) hc(t) + v(t),$$
 (1)

其中 Δt 是定时偏移, Δf 是频率偏移, ϕ 0是相位偏移, v(t)是加性高斯白噪声 (AWGN),均值为 0,方差为 2σ2假设接收器工作在同一中心频率作为发射机。接收到 的信号r(t)在时域中进行采样,N个原始I/Q样本作为基输入类组的機能送到。AM企 原始I/Q 样本被称为一个实例,表示为一个2×N 维度的矩阵,其中第一行包含I值,第 二行包含相应的Q值。例如,二进制相移键控 (BPSK) 调制信号的大小N=4的实例如 下所示

其中 θ 是分类器的参数集,L 是交叉熵损失, yij是实例zi的标签(表示为one-hot 编码标签的第 j 个元素), fj表示分类器函数的第j 个元素F。分类风险越低,分类准 确率pc就越高。因此,DNN 架构的联合连接和超参数优化可以表示为

最小化
$$F(z)$$
=(RL($f(z)$), # θ) subject to $z \in Z$, $f(z) \in A$, # $\theta > 0$,其中 A 是架构搜索空间,# θ 是

所有分类器参数 θ 中的可训练参数。给定 A,目标是为具有最少数量可训练参数# θ 的分类器找到最佳架构f(z),以便在训练这些参数后架构可以实现最小分类风险RL。

AMC 分类器的任务是从已知Nmod候选调制池中正确选择调制格式。

B. 调制分类网络架构搜索问题定义

AMC 的网络架构搜索 (NAS) 可以被视为一个双目标优化问题,其中分类精度应 该最大化,同时,在计算成本和内存需求方面的网络复杂性应该最小化。当这项工作 寻找最佳的 CNN 架构时,网络复杂度可以粗略地近似为模型的可训练参数总数。下 面给出了所考虑问题的数学表示。

四、方法

本节介绍所提出的 BO-NSMA(双目标网络搜索模因算法),其流程图如图 1 所示。BO-NSMA 考虑块级设计并利用 Pareto Dominance (PD) with Fitness Sharing (FS) 策略来求解双目标优化问题。同时,与[16]相比,它允许具有不同连接 设置的块,使用扩展的超参数搜索空间。由于这项工作考虑了复杂的网络架构,因此 采用反向传播来使用默认的 Xavier 权重初始值设定器 [31] 进行权重优化。第 II 节 中提到的所有方法都使用绝对迭代次数来终止其 GA。这个终止标准是低效的并且 可能导致不必要的计算。因此,这项工作采用平均 Hausdorff 距离来避免它。此外,自 适应突变和交叉率增强了探索和利用。下面将解释拟议的 BO-NSMA 的组成部分。

设Z⊂2×N是上述原始 I/Q 样本的特征空间,Y = {1,...,c} 是标签空间,其中c是考 虑的调制类别的数量。因此,训练数据集可以定义为 D={(zi, yi)}n其中(zi, yi) ∈ $(Z\times Y)$ 。分类器被定义为将输入特征空间映射到标签空间的函数, $f:Z\to c$ 。

我=1,

AMC分类器采用带有交叉熵损失的Softmax输出层进行分类。因此,捕获 DNN 学习 到的特征的判别性质的分类风险为

RL(f) = ED[L(f(z;
$$\theta$$
), yz)]
$$\frac{1}{n} \frac{1}{n} yij \log fj(zi; \theta),$$
(3)

A. 搜索空间和编码

受 ResNet [12] 和 ResNeXt [13] 架构的启发,基于 CNN 的网络架构被设计为 块数的串行融合,后跟一个全局池化层和几个密集层。每个块被定义为w个分支与d 个Conv 层的并行融合,其输出首先连接,然后与Identity分支合并,如图 2 所示。以 ppool的概率,每个块后面跟着一个池化层。考虑了合并函数的不同变体,包括乘法、 加法和连接。

Multiply和Add是逐元素操作,而

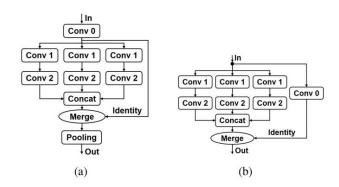


图 2. 块结构示例, w = 3, d = 2 且 (a) Dim。在 Conv 和Identity分支之前进行缩减,然后是池化层; (b) 昏暗。减少身份分支,并且没有池化层。

во	B1 B2		GP	D1		ock Unit	Unit
во	B1	B2	В3	GP	Dense Layer Unit Global Pooling Unit		
во	B1	B2	В3	B4	GP	D1	D2

图 3. 个体基因型示例。

Concat沿列轴(轴 = 1)完成。传统上,CNN 将底层信号的空间属性捕获为分类特征。然而,这些空间属性本质上对噪声条件很敏感,可能会导致性能显着下降 [11]。这项工作建议通过扩展合并功能的搜索空间来解决这个问题,这可能会启用捕获类似累积量信号属性的新功能的提取。为了使用网络深度强制特征空间的降维,在Conv 分支和Identity分支(图 2(a))之前或在Identity分支(图 2(b))中添加一个 Conv 层。网络中的第一个块的宽度等于 1,深度等于 1,并且没有Identity分支,而对于其他块,宽度和深度从以下范围内随机选择: $w \in [1, wmax]; d \in [1, dmax]$ 。

由于密集层需要更多数量的可训练参数,因此添加它们的概率为pdense。 GA寻求最佳块数、密集层数以及每个块的最佳深度和宽度。此外,GA为每个架构层寻找最佳超参数值。表I给出了超参数的搜索空间。

一个人的基因型以几个块的列表形式给出,一个全局池化层,以及几个或没有密集层。个体的长度L等于块数、密集层数和一个全局池化层的总和。图 3 展示了个人基因类型的几个例子。个体的表型是建立在其基因型之上的 DNN 架构。

B.种群初始化

表 I 中给出的搜索空间可能会导致非常复杂的网络架构。已经为 AMC [7]、[8]、[11] 提出了许多人工设计的 DNN 架构,并且可以帮助更智能地设计种群初始化。因此,称为可训练参数的最大允许数量的控制参数#0max,

编码到个体中的超参数

Unit	Hyperparameters	Search space	
Network	No. of blocks	[1, 10]	
Network	No. of dense layers	[0, 4]	
	width	[1, 32]	
	depth	[1,4]	
Block	Merge function	Add, Multiply, Concat	
	Dim. reduction	$\{Before, After\}$	
	Pooling	$\{Yes, No\}$	
	Filters	{4, 8, 16, 32, 64, 128}	
Conv	Kernel size	$\{1, 3, 5, 7\}$	
	Activation	$\{relu, selu, tanh, linear\}$	
Pooling	Type	$\{Max, Average\}$	
1 doining	Kernel size	{2}	
Global	Type	$\{Average, Flatten\}$	
pooling	Турс	[210c/age, Piatterij	
Dense	Units	[32, 256]	
Delise	Activation	$\{relu, selu, tanh, linear\}$	

表-

具有由人工 SoA 确定的值,被引入。即使网络复杂性有限,仍有许多架构需要探索。种群初始化过程在算法 1 中进行了解释。个体的初始化包括添加块单元(第 11-17行)、添加全局池化单元(第 18-19 行)和添加密集层(第 20-22 行)),如果个体的可训练参数数量大于#θmax,它将被丢弃并重新初始化,直到生成的候选者满足目标可训练参数数量或试验次数 I 未达到最大值。虽然这可能会延长初始化时间,但它会导致替代复杂网络体系结构引起的总体时间成本低得多。

C. 健身评估

适应度评估分三个步骤进行:(1)对可训练参数进行计数,(2)通过预定义数量的epochs Nepochs训练解码个体,以及(3)在验证数据集上评估训练模型。

可训练参数的数量和验证分类的准确性是在后代生成和消除过程中使用的目标。 Adam 优化器 [39] 在这项工作中采用了学习率为 0.001 的方法。这种学习率是较低速率下的缓慢收敛和较高速率下的不准确结果之间的合理权衡。

请注意,Adam 优化器提供了梯度归一化和动量,这使得学习率仅对更新学习率之前的初始学习很重要。

我们选择的学习率是基于先前工作 [39] 的建议,其中 0.001 的学习率适用于大多数问题。

D. 后代

GA 反映了自然选择的过程,其中选择最适合的个体进行交配以产生下一代的后代。 GA 中的自然选择是通过选择、交叉和变异算子执行的 [18]。

1)选择:确定性的 k-tournament [18] 用于选择个体进行交配而无需更换,其中k个个体被随机评估,并且

PERENDA等人,剩余神经网络架构的进化优化

算法 1:种群初始化输入:表中给出的输入参数。 I输出:初始化

```
种群P0 1 Po ← Ø 2 for i ← 1 to \lambda do j ← 0 while True
   do i ← i + 1 Individual ← Null nb ← Uniformly generate
 an integer between [1, NB] nd = 0 r ← Uniformly生成一个
 介于[0, 1]之间的数if r \le pdense then nd \leftarrow 统一生成一个介
        于[0, ND]之间的整数_list ← [] block0 ← 随机初始化
           个block单元, d = 1, w = 1, 没有Identity分支, 和
             ppool_list \leftarrow _list \cup block0 for j \leftarrow 1 to nb
 7
10
11
12
13
15
16
                  统一生成一个介于 [1, wmax] d ←之间的整数
17
                   统一生成一个介于[1,dmax]之间的整数block←随机初始化一个
                   block单元d,w,ppool_list←_list∪block
18
19
20
              gp ← 随机初始化一个全局池化单元_list ← _list U gp for j
21
              ← 1 to nd do dl ← 随机初始化一个密集层单元_list ← _list
22
              U dl Individual.units ← _list Individual.accuracy ← 0.0
23
                   Individual.complexity ← count_#θ ()如果
                  Individual.complexity < \#\thetamax or j == I then P0 = P0
24
25
              U Individual break
26
27
28
29
30
31返回P0
```

最好的一个被选中。确定性 k-tournament 选择不需要任何总体知识,也不需要像轮盘赌方法等其他选择方法那样的可量化质量度量。相反,它使用排序关系来比较和排名任何两个人。此外,选择压力很容易通过改变锦标赛规模k [40] 来控制。由于考虑的问题有两个目标,因此使用众所周知的帕累托优势 (PD) 概念来确定哪个个体更好。如果满足以下条件之一,则称一个人支配另一个人:(1)它具有更高的分类精度,以及更少或相等数量的可训练参数,或(2)它具有更高或相等的分类准确性,以及较少数量的可训练参数。对于每个个体,支配它的个体都被计算在内。受其支配的个体数量越少的个体被视为越好。

算法 2: BO-NSMA 中的突变

输入:个体x,表中给出的输入参数。 I 输出:变异个体 x^1r ← Uniformlygenerateanumberbetween[0, 1] 2 if r > px then

```
返回x 4 x^
 ← Ø
 15 p ← length(x) 

6 for i ← 1
 to length(x) do r ←统一生成一个
         介于 [0,1] u \leftarrow x[i] if r < pandlength(^x) < Lmax then m \leftarrow
         Uniformly生成一个介于 [0, 4) 之间的数字if m == 0 then x^ ←
         x^ U u if length(^x) < Lmax then b ← 随机初始化一个新单
 9
10
               元, b与u类型相同x^ ← x^ ∪ b if m == 1那么
11
12
13
14
15
16
                    b ← 随机初始化一个与u类型相同的新单元b x^{A} ← x^{A} \cup b
17
18
               如果m == 2那么x^
19
                    ← x^ U Ø如
20
               果m == 3那么
21
                    x^{\wedge} \leftarrow x^{\wedge} \cup u
22
                    如果length(^x) < Lmax则
| x^ ← x^ ∪ u
23
24
         别的
25
              x^{\wedge} \leftarrow x^{\wedge} \cup u
27如果长度(^x) == 0那么
         返回x
29否则返
    | □x^
30
```

表示

2)交叉:交叉算子类似于自然繁殖,通常以1的比率进行。但是,这样的比率可能会导致基因差的父母交配,从而导致后代表现不佳。

生存选择很可能会消除不良后代,从而减缓或完全停止 GA 进程。因此,重要的是产生好的后代以加速解决方案搜索并增加

作为交叉算子,采用翻转概率为pc_flip = 0.6 的均匀交叉 [18](参见算法 3 中的第6-13 行)。统一交叉应用于类型对齐的单元,如图 4 所示。

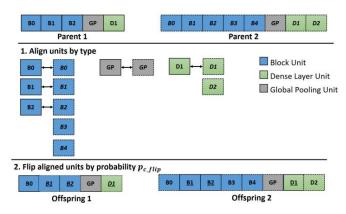


图 4. 交叉示例。

3) 变异:由于对齐单元的均匀交叉不影响后代的长度,因此每个后代都继承父代的长度。为了允许后代长度可变性和超参数的值发生变化,引入了以下变异运算符:添加新的、复制的、删除的和重置的。概率pm_unit与个体的长度L成反比,一个统一选择的变异算子将应用于个体的每个单元。 Add new运算符添加一个新单元,其中包含随机选择的超参数值。 Duplicate运算符添加一个与当前单元具有相同结构和超参数设置的单元。 Delete运算符删除单元。

Reset运算符使单元保持相同的结构,但随机更改其超参数的设置。算法 2 中解释了变异过程。类似地,每个个体都将有关变异率pmr的信息编码为交叉率,该信息会在几代人之间进行调整。初始化种群在一定范围内随机选择突变率。高突变率会在个体长度上引入更多探索。使用对数正态变换 [42] 更新突变率,如下所示:

$$p_{\underline{n}}ew = 1 + \frac{1-i\pi \pi_{\underline{n}}}{\pi_{\underline{n}}} exp - \tau N(0,1) - 1,$$
 (6)

其中 τ 是自适应速度控制参数(设置为 0.22), N(0,1) 是具有零均值和单位方差的正态变量。突变率的对数正态变换使它们保持在 0 和 1 之间,并且已被证明是突变率自适应的有效技术 [42]。

E. 本地搜索

在应用淘汰策略之前,将局部搜索 (LS) 应用于最佳和最差个体(后代+父母)。最好的个体不受任何其他个体支配,属于帕累托最优前沿。相反,最差的个体拥有最多的个体来支配它们。 LS 探索最差个体的社区,以找到可能有机会生存的更健康的邻居。 LS 包括将突变应用于两次运行的选定个体。仅当满足以下条件之一时,选定的未变异个体才被其变异版本替换: (1) 变异个体

算法 3: BO-NSMA输入:表中给出的输

入参数。 II输出:种群1 Po ← 使用算法 12 i ← 13

```
初始化种群while True do Pi ← Pi-1 for j ← 1
 to \mu/2 do parent1, parent2 \leftarrow run k-tournament
 selection without replacement r \leftarrow uniformly
 generate a [0, 1] 之间的数字crossover_done ← False
 9
            如果r < pparent1/2 thengffspring1,
                 offspring2 \leftarrow crossover(parent1, parent2) crossover\_done
10
                 ← True else
11
12
                 offspring1 ← parent1
13
                 offspring2 ← parent2 r
14
            ← 统一生成一个介于[0,1]之间的数
15
                                或者 crossover_done == False那么
16
            如果r < poffspring1
                 offspring1 ← mutation(offspring1) 使用算法 2
17
            r←在[0,1]之间统一生成一个数字,如果r<poffspring2或
18
            19
20
21
            更新poffspring1和poffspring2通过等式更 由方程式。(5)
            新poffspring1和poffspring2。 *(6)
22
            offspring1, offspring2的适应度评价Pi ← Pi U
23
            {offspring1, offspring2}
24
        本地搜索 (Pi)
25
26
        Pi+1 ← Elimination(Pi)如果i ==
        J则停止 BO-NSMA! ≥ p^c and
27
28
            \#\theta x \leq \#^0 \theta then else if
        else if \forall j \in [0, H), \Delta(Pi-j, PiHnjdivii)地級測停止 Bi) pNSMAPI 那的NSMA!
29
30
31
32
33
            i ← i + 1 35
返回Pi
```

具有更高的分类准确率,其可训练参数数量增加不超过5%; (2)变异个体的可训练参数较少,分类精度下降不超过0.5%。

F. 淘汰策略交叉和变异算子

产生µ后代。淘汰策略[18]选择λ+µ策略,合并父母和后代,为下一代选择 λ最好的个体。最佳个体选择是根据修改后的分类精度,通过使用适合度共 享(FS)进行多样性提升。 FS是最成功和广泛使用的多样性促进方法。虽 然[16]使用拥挤方法来促进多样性,但这项工作出于以下原因选择了FS。

尽管 FS 的计算成本高于拥挤,但 FS 倾向于鼓励在空间的未探索区域进行搜索,并有利于形成稳定的子种群 [43]。

相反,由于替换错误,拥挤在某些情况下难以保持稳定的子种群。

多样性促进方法的完整概述可以在[44]中找到。修改后的分类精度为

PERENDA等人剩余神经网络架构的进化优化

给出如下:

pc =个人电脑*
$$1 - \frac{d(x, r)}{\sigma} \quad \alpha \tag{7}$$
$$r \in \text{Ni}\,\sigma(x)$$

其中 σ 表示相异性阈值, d(x,r) 是个体x和个体r之间的距离, α 是调节共享形状的常数参数 $\sigma(x)$ 表示个体函数的 σ 邻域,和 N

 $\sigma(x) = r \in ual x$ 给定为 N Pi|d(x, r) ≤ σ 。 当前种群Pi中的i

距离d(x, r) 计算为个体归一化复杂度与分类准确度之间的欧氏距离,如下所示:

$$d(x, r) = \frac{\#\theta x - \#\theta r}{\#\theta max} + pc, x - pc, r + pc, x - pc, r$$
 (8)

其中# θ max是可训练参数的最大允许数量。由于最大距离可达 $\sqrt{2}$,故 σ 设为0.2。 形状参数 α 设置为 2,确保 σ 邻域内的高多样性压力。

G. 终止策略未学习的终止标准

是 GA 的主要缺点之一。可能需要无数次迭代才能在大型搜索空间中获得最佳全局解决方案。

由于 GA 的每次迭代都非常昂贵,因此有必要有适当的终止标准,这表明进一步计算变得不必要的时间点,因为它们没有获得实质性的性能改进。采用以下终止条件(算法 3 中的第 27-34 行):(1)迭代次数大于或等于固定数,J 先验决定;(2)达到可接受的解决方案 如果算法生成的个体的分类精度高于预定义值 p^c且可训练参数低于预定义数量#^0,则 GA 将终止;(3)当最后H 次迭代种群没有任何改善,即最后H 次迭代中各代之间的差异小于某个收敛阈值时,。

每一代都表示

为一组 Pareto 点,其大小等于种群大小 λ 。帕累托点表示一个个体x,由其属性的有序对(1-pc,x,# θx)表示。为了测量两个 Pareto 集之间的相似性,使用了众所周知的平均 Hausdorff 距离,这是在多个研究领域中广泛使用的测量不同对象之间距离的工具 [45]。 BO-NSMA 中两个 Pareto 集之间的平均 Hausdorff 距离, $U = \{u1, u2, ..., u\lambda\} \subset R2\pi$ $V = \{v1, v2, ..., v\lambda\} \subset R2$

其中 dist(ui, V) 是从ui到集合V的最小欧氏距离,dist(vi, U) 是从vi到集合V的最小欧氏距离,V0是异常值惩罚的控制因子。

p的值越高,异常值受到的惩罚越多。 由于Δp用作终止条件,因此p设置为 1。

五、绩效评价

本节解释用于模拟的实验设置,包括选定的基线、数据集和实现细节。给出并 分析了所获得的结果。

A. 实验设置 1) 基线:这项工

作采用人类专家手动设计的文献中的四个基线:LSTM [7]、ResNeXt [11]、ResNet [8] 和 1D-CNN [8]。此外,这项工作在图像处理中采用了 GA NAS 的两个最新基线:NSGA-Net [16] 和 EvoCNN [15]。前者是针对块级 NAS 采用 PD 的双目标优化,而后者是针对层堆叠 NAS 的单目标优化。 NSGA-Net 基于一些预先设计的具有固定超参数的块来搜索网络架构。相比之下,EvoCNN 试图优化 DNN 架构中每一层的超参数,包括权重初始化值。当这些基线应用于 2D 图像处理问题时,架构中的每个 2D 层都被相应的 1D 层替换,同时保持所有其他超参数相同。

2)数据集:使用了两个调制集: (1)—个Baseline集,包含Nmod = 11种低阶 调制格式:BPSK、QPSK、8-PSK、16/64-QAM、PAM4、GFSK、CPFSK、BFM、DSB-AM和SSB-AM; (2)—个扩展集,包含简单调制和9个附加调制:OQPSK、32/128/256-QAM、16/32/64/128/256-APSK (Nmod = 20)。

I/Q 样本是在信噪比 (SNR)增加 (-6 dB 至 18 dB)时生成的。只要有足够的标记数据可供使用,不同信道模型 (AWGN、Rayleigh、Rician)的 DNN 模型的性能遵循相同的性能趋势,如 [11]所示。在这项工作中,重点是 BO NSMA 的性能评估,其中通道建模没有发挥重要作用。因此,信道被建模为简单的 AWGN。对于 SNR 和调制类型的每个组合,分别为基线集和扩展集生成 1000 个实例,大小分别为N = 128 和N = 1024。种子用于生成随机互斥实例索引,然后用于将数据分为三个子集:分别以 80:10:10 的比例进行训练、验证和测试。

定义如下:

3) 实现细节: BO-NSMA 在 Python [46] 中实现。每个评估的 AMC 方法都 是使用 TensorFlow [47] 实现的。健身评估训练在Nepochs = 10 个时期和 256 的批量大小上进行。模型在具有八个 Nvidia RTX 2080Ti 卡的 GPU 服务器上进行训练和评估。 BO-NSMA 输入参数的默认值(见表 II)在所有实验中保持不变。人口规模设置为较低的值, λ = 6,因为

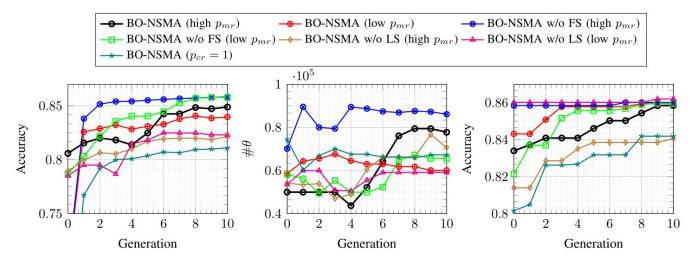


图 5. BO-NSMA 组件及其影响:平均精度(左上);可训练参数的平均数量(右上);几代人的最大准确度(底部)。

表二 BO-NSMA输入参数

Name	Notation	Default Value
Population size	λ	6
Offspring size	μ	6
Max. no. of blocks	N_B	8
Max. no. of Dense layers	N_D	4
Max. block width	w_{max}	32
Max. block depth	d_{max}	4
Probability of adding a Dense layer	p_{dense}	0.4
Probability of adding a Pooling layer	p_{pool}	0.5
Max. allowed no. of trainable parameters	$\#\theta_{max}$	100,000
Absolute no. of iter.	\mathcal{J}	10
No. of initialization trials	I	100
No. of iter. for convergence check	\mathcal{H}	3
Convergence threshold	ϵ	10^{-4}
No. of epochs	N_{epochs}	10
Probability to flip units in crossover	p_{c_flip}	0.6
Optimal classification accuracy	$\hat{p_c}$	0.9
Optimal no. of trainable parameters	$\hat{\#\theta}$	10,000
Tournament Selection Parameter	k	2
Max. length of individual	L_{max}	20

每个人的评估都需要大量计算。确定性锦标赛选择的k参数设置为 2,这为交叉算子选择每个个体的机会很大。所有呈现的分类精度均在 [-6,18] dB 的整个 SNR 范围内取平均值。

B. 结果

1) BO-NSMA 的性能评估:除了 GA 对任何 GA 共有的几代性能外,还有两个定性指标可以用来评估某个多目标 GA 对于给定问题的好坏程度:(1) population accuracy,即确定种群与 Pareto 最优前沿的相似程度,以及 (2) 种群多样性,即评估个体在

人口。请注意,帕累托最优前沿表示一组非支配个体。牢记这一点,下面证明了为什么 BO-NSMA 使用基线调制集按照第 IV 节中的描述进行设计。由于扩展数据集的 评估遵循与基线数据集相同的性能趋势,因此下面给出的结论对扩展数据集仍然有效。 BO-NSMA 表示所提出的具有应用 FS、LS、高突变率、 pmr \in [0.5, 1] 和自适应交叉率的 GA。为了评估它们对几代人所提到的定性指标的影响,进行了七个实验: (1)BO-NSMA,(2)具有低突变率pmr \in [0.05, 0.2] 的 BO-NSMA,(3)没有突变率的 BO-NSMA FS 在淘汰中保留 λ 个个体具有最高的分类准确率,(4) BO-NSMA 具有低突变率pmr \in [0.05, 0.2] 并且没有 FS 在淘汰中并保留 λ 个个体具有最高的分类精度,(5) 没有 LS 的 BO-NSMA,(6) 具有低突变率pmr \in [0.05, 0.2] 且没有 LS 的 BO-NSMA。

图 5 展示了 BO-NSMA 的性能,显示了整个种群的平均分类精度(左上)、整个种群的平均可训练参数数(右上)以及最佳分类器的最大分类精度人口中的个人(底部)。请注意,分类准确度值是在 [—6,18] dB 的整个 SNR 范围内的平均值。图 6(右)显示了第 10 代的 Pareto 前沿近似。帕累托最优前沿如图 6(右)中的实线所示,性能最佳的方法应该紧随其后。图 6(左)显示了两代种群之间的 Pareto集差异,这对于 GA 收敛率监测很重要。 a) BO-NSMA performance over generations:由于没有 FS 的 BO NSMA 只关注最大化分类精度,它在第十代达到了最好的平均和最大精度(见图 5(左上和下))。

高突变率引入了高水平的搜索探索,对 GA 性能具有不可预测的影响。

PFRENDA等人,剩余神经网络架构的进化优化

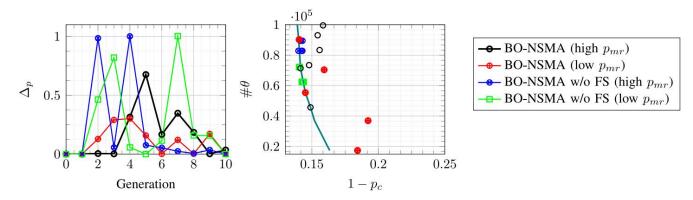


图 6. 两个后续世代的平均 Hausdorff 距离(左)。第 10 代的 Pareto 前沿近似(右)。

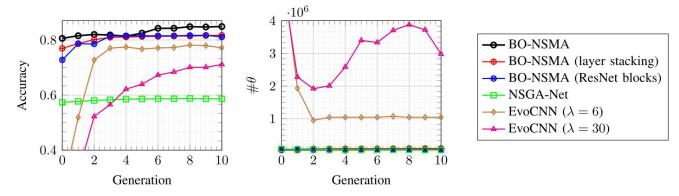


图 7. 搜索空间和编码对几代人的平均准确度(左上)和可训练参数的平均数量(右上)的影响。

对于有和没有 FS 的 BO-NSMA,LS 结合高突变率总能提高准确性。然而,没有 LS 的 BO-NSMA 对于低突变率效果更好。

因此,更多的搜索探索会增加可训练参数的平均数量。每个具有低突变率的 BO-NSMA 收敛到几乎相同数量的可训练参数,大约 60k。相比之下,具有高突变率的 BO-NSMA 案例会产生大约 8 万个可训练参数(见图 5(右上))。此外,图 5证明 LS 加快了 GA 的收敛速度。具有恒定交叉率的 BO-NSMA,pcr=1可能与贫穷的父母交配,导致更差的表现。与具有自适应交叉率的 BO-NSMA 相比,第十代的平均准确率降低了 5%,最大准确率降低了 2%。

综上所述,没有FS的BO-NSMA实现了最佳平均和最大准确度,但代价是多样性损失。相比之下,具有FS的BO-NSMA缓慢收敛到最优Pareto点,但它提供了多样化的种群。高突变率使群体更准确,更接近帕累托最优前沿。

2) 搜索空间和编码对性能的影响:任何 GA 找到的解决方案在很大程度上取决于给定的搜索空间和个体的表示。为了评估所提出的搜索空间有多好,我们探索了它与著名的 ResNet 块 [12] 和具有层堆叠的简单网络相比的优势,同时保留了 BO-NSMA 的所有组件(FS、LS、后代)相同。

b) 种群准确性和多样性:图 6显示具有 FS 的 BO-NSMA 为两种突变率提供了多样化的种群。另一方面,没有FS且突变率高的BO-NSMA在第六代后收敛到一个最优Pareto点,而没有FS且突变率低的BO-NSMA收敛缓慢,在第十代时有两个最优Pareto点可以还是会被注意到。

ResNet 模块的设计有d = 3、 w = 1 和Add as merge function [12]。因此,为了证明编码的影响,进行了五个实验:(1) 使用建议编码的 BO-NSMA,(2) 使用层堆叠的 BO-NSMA,(3) 使用 ResNet 块堆叠的 BO-NSMA,(4) NSGA -Net [16] 及其预先设计的块,以及 (5) EvoCNN [15]。每个实验都使用基线调制集。 EvoCNN 堆叠了 Conv、pooling 和 dense 层(最大层数设置为 15)。

具有高突变率的 BO-NSMA 找到六个不同的个体和两个最佳 Pareto 点,而具有低突变率的 BO-NSMA 找到五个不同的个体和三个最佳 Pareto 点(图6(右))。与低突变率的BO-NSMA相比,高突变率的BO-NSMA发现的个体更接近Pareto最优前沿。

图 7 显示,与具有层堆叠和 ResNet 块堆叠的 BO-NSMA 相比,具有所提出的块设计的 BO-NSMA 在第六代之后的平均分类精度提高了 4%,最大实现分类精度提高了 4%。此外,带有 ResNet 块堆叠的 BO-NSMA 找到了可训练参数平均数量最少的群体。 NSGA-Net 实现了非常差的 AMC 性能,其中每个找到的架构都是

因此,可以说具有高突变率的 BO-NSMA 在种群准确性和多样性方面找到了 最佳种群。

表三 BO-NSMA TOP-1准确性和相应的#θ VS基线

Model	Baselin	e dataset	Extended dataset	
Wiodei	Acc.(%)	#0	Acc. (%)	#0
LSTM [7]	86.17	200,075	46.49	201,236
ResNet [8]	85.58	255,115	79.71	313,620
ResNeXt [11]	85.72	85,051	80.40	86,212
1D-CNN [8]	82.01	100,811	79.54	142,932
BO-NSMA	87.60	68,851	83.20	76,372
EvoCNN [15]	80.30	450,157	64.47	6,261,901
BO-NSMA (layers)	83.73	83,115	82.12	72,708
BO-NSMA (ResNet blocks)	85.07	58,591	82.09	45,284

过度拟合。尽管 NSGA-Net 采用 PD,但其提出的具有预先设计的块的架构搜索空间和固定的超参数值阻止 GA 根据所考虑的问题优化此类架构。相比之下,EvoCNN 为超参数值提供了更多的自由度,导致与 NSGA-Net 和 BO NSMA 相比复杂的网络架构。此外,人口规模 λ = 6 的 EvoCNN 在第二代之后过早地收敛到一个非最佳 Pareto点。超参数值的高自由度和不受控制的种群初始化需要更高的种群大小以避免过早收敛。因此,EvoCNN 在 λ = 30 时运行。图 7 显示,人口规模越大的 EvoCNN 收敛时间越长,而人口规模越大,它找到至少一个帕累托最优点的机会就越大。

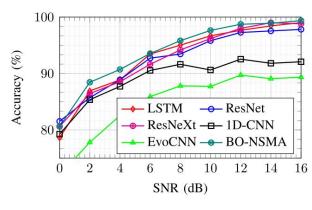


图 8. SNR (基线数据集)的分类精度。

探索 BO-NSMA 在基线数据集的 SNR(图 8)上的性能,请注意,它在中SNR 时的分类精度提高了 3%,这说明与其他基线相比,它对噪声具有鲁棒性。 BO-NSMA 还可以通过层堆叠成功优化 CNN,与基线数据集的 1D-CNN [8] 和扩展数据集,分别。类似地,BO-NSMA 发现了一个更好的 ResNet 模块架构,其分类准确率比基线数据集和扩展数据集的 ResNet 分别低 4.0倍和 6.9 倍,分类准确率低 0.5% 和高 2.4%。具有层堆叠的 BO-NSMA 实现了在 10 代和人口规模为 6 的情况下找到解决方案,与基线数据集和扩展的对应 EvoCNN 相比,可训练参数数量分别减少了 5.41 倍和 78.7倍,准确率分别提高了 3.43% 和 18.2%数据集,分别。

3) 与基线的比较:最后,将 BO-NSMA 找到的最佳个体的性能与两组调制的选定基线进行比较。所有模型都经过 80 个时期的训练,并在测试数据集上进行评估。表 III 分别显示了第 V-A2 节中提到的基线和扩展数据集的所有 SNR 的平均分类准确度,而图 8 显示了基线数据集的 SNR 的准确度。

LSTM [7] 是在基线数据集上评估的 AMC 性能最佳的 SoA 架构,其平均准确率达到 86%,可训练参数超过 200k。 BO NSMA 找到了第一个基因优化的架构,它实现了略高的平均精度(提高了 1.43%),同时将可训练参数的数量减少到 69k(可训练参数的数量减少了 2.90 倍)。具有 [7] 中给出的默认训练参数的 LSTM 无法针对扩展数据集收敛。就实现的性能而言,接下来是 ResNet 和 ResNeXt 架构。对于基线数据集,BO-NSMA 分别比 ResNet 和 ResNeXt 获得了 2.02% 和 1.88% 的准确率增益,同时与 ResNet 相比,可训练参数的数量保持在三倍以上。对于扩展数据集,BO NSMA 分别比 ResNet 和 ResNeXt 实现了 3.49% 和 2.80% 的精度增益,同时与 ResNet 相比,可训练参数的数量保持在 4.1 倍以上。尽管

4) 统计显着性测试:表 III 显示了通过多次运行找到的最佳个体的 BO NSMA 和 EvoCNN 性能。然而,遗传算法具有随机性和非确定性;因此,在同一个优化问题上运行一个 GA 两次通常会产生不同的结果。然后应应用统计测试来确定是否有足够的经验证据来声明两种算法之间的差异。 BO-NSMA 与它的 GA 对应物:EvoCNN 和 NSGA-Net 进行了比较。由于NSGA-Net搜索空间有限,不适用于AMC,不与BO-NSMA进行比较。 BO-NSMA 与两个数据集的 EvoCNN 进行了比较。使用显着性水平 α = 0.05 的 Wilcoxon 符号秩检验 [48] 来量化比较的显着性。

Wilcoxon 符号秩检验是一种非参数统计检验,用于比较两组观察值的 差异来自零中值分布。

在[49]中,表明参数测试不适合对连续优化问题的进化算法进行统计分析,而非参数测试(例如 Wilcoxon 符号秩检验)是此类分析的好工具。

零假设H0定义为"BO-NSMA和 EvoCNN之间没有区别"。在本文中,使用最佳发现个体的分类精度进行比较。

553 PERENDA等人:剩余神经网络架构的讲化优化

> 表IV BO-NSMA和EVOCNN统计比较

Metric	Baseline dataset		Extended dataset	
Metric	BO-NSMA	EvoCNN	BO-NSMA	EvoCNN
Max. Acc. (%)	87.6	80.3	83.7	64.5
Min Acc. (%)	85.2	67.6	80.2	45.3
Mean. Acc. (%)	86.5	76.7	82.2	57.7
Max #θ	99,643	1,679,792	98,020	50,803,314
Min #θ	21,803	193,874	51,252	814,226
Mean #θ	68,405	611,113	81,179	9,517,301
Mean Search Time (h)	5.65	0.57	32.2	1.85

WILCOXON符号秩检验获得的P值

Model	p-value			
Model	Baseline dataset	Extended dataset		
LSTM [7]	0.004	0.005		
ResNet [8]	$2.47 \cdot 10^{-6}$	0.005		
ResNeXt [11]	$3.69 \cdot 10^{-6}$	0.0068		
1D-CNN [8]	$1.64 \cdot 10^{-6}$	0.005		
EvoCNN [15]	$1.73 \cdot 10^{-6}$	0.005		

表 IV 给出了 BO NSMA 和 EvoCNN 的最佳发现个体的统计分析。对于 基线数据集,BO-NSMA 找到的最佳个体的分类精度介于 85.2% 和 87.6% 之间,而 EvoCNN 找到的最佳个体的分类精度在 [67.6, 80.3]% 的更宽范 围内。 BO-NSMA 发现的最佳个体的分类精度平均值对于基线数据集低 9.8%,对于扩展数据集低 24.5%。 BO-NSMA 发现的最佳个体的可训练参 数数量的平均值对于基线数据集低 8.9 倍,对于扩展数据集低 117.23 倍。 表 IV 中给出的统计分析清楚地表明,BO-NSMA 在两个数据集的分类精度 和网络复杂性方面都优于 EvoCNN。

运行 Wilcoxon 符号秩检验以检查这些结果是否显着。 Wilcoxon 符号 秩检验也用于人工基线。人为设计的基线是确定性的,因此表 Ⅲ 中显示的结 果可以用作多次运行的常数。获得的每个 BO-NSMA 对应物的 p 值低于显 着性水平 $(\alpha = 0.05)$ (见表 V)。因此,在高度自信的情况下,可以说 BO-NSMA 优于 EvoCNN 和人工基线。此外,结果具有统计学意义。

六。讨论与研究方向

在本节中,利用实验结果的发现来讨论 BO-NSMA 的时间复杂度和局限 性,这可以为 BO-NSMA 的应用提供有价值的见解。

建议的 BO-NSMA 方法。最后,概述了未来可能的研究方向。

A. BO-NSMA 时间复杂度给定算法 3

中的步骤,每个算法的时间复杂度

BO-NSMA 的组成部分如下。

1)种群初始化:设T(x)和E(x)为计算可训练参数个数的时间和评估个体x 分类精度的时间。

种群初始化的最小时间复杂度为 $O(\lambda \times (E(x) + T(x)))$,最大时间复 杂度为 $O(\lambda \times E(x)+I \times \lambda \times T(x))$,其中 I 是初始化步骤中允许的最大 试验次数。由于E(x) >> T(x),它是主导项;因此,初始化步骤的时间复 杂度为 $O(\lambda \times E(x))$ 。

- 2)选择:选择步骤是通过二进制巡回命名和PD完成的。需要通过整个种群的两个迭 代循环来计算种群中每个个体的优势个体数量。因此,选择步骤的时间复杂度 为Ο(λ2)。
- 3) 后代生成:设C(x1, x2)和M(x)为两个个体x1, x2进行交叉的时间,个体 x进行变异的时间。

后代生成步骤的时间复杂度为 $\lambda/2$ (px2i-1 cr + px2i cr)/2 × C (x2i-1, x2i) +

复杂度为 O(λ)。

4)局部搜索:局部搜索适用于父母和后代。 LS 的时间复杂度为[pxi × 2E(xi)],其中 рхі

ls 表示个体xi满足 LS $\lambda + \mu i = 1$ ls 条件的概率。 LS 适用于最好和最差的个体,并且很可能对整个人群 都适用。因此,最坏情况下 LS 步骤的时间复杂度为 $O(2 \times (\lambda + \mu))$ $= O(4\lambda)_{\circ}$

5)淘汰:淘汰步骤采用FS。令 D(x1, x2)为计算两个个体x1, x2之间距离的 时间。 (8).计算整个群体 $\lambda + \mu$ 的距离所需的时间具有 $O((\lambda + \mu)2$ × D(x1, x2)) 的时间复杂度。

使用等式为下一代选择 λ 个个体。 (7) 的时间复杂度为 $O(\lambda(\lambda+\mu))$ 。

通过总结所有五个步骤,关注主导项并删除任何常数,J代的总体 BO NSMA 时间复杂度为 $O(J(6\lambda+7\lambda2))\approx O(J\lambda2)$ 。 EvoCNN 的时间复杂度为 $O(J\lambda)$,而 NSGA-Net 的时间复杂度为 $O(J\lambda\log\lambda)$ [50]。为基线数据集运行的 BO-NSMA 和 EvoCNN 的平均时间复杂度(以小时为单位)分别为 5.65 小时和 0.57 小时。而针对扩展数据集运行的 BO-NSMA 和 EvoCNN 的平均时间复杂度(以小时为单位)分别为 32.2 小时和 1.85 小时(见表 IV)。扩展数据集需要更长的时间来获得种群的适应度。

可训练参数的数量将需要有关所考虑任务的一些先验知识。因此,要应用于非分类任务,必须重新访问那些控制参数值。

C. 未来的研究方向

在本文中,BO-NSMA 的性能评估仅针对 AMC 进行。探索 BO-NSMA 对其他分类任务(例如计算机视觉中的图像分类)的性能会很有趣。应评估 BO-NSMA 对其他任务的手动控制参数的敏感性。未来的研究还可以考虑自动学习这些参数,因为它已经完成了交叉和突变率。 LS 和 FS 的计算成本很高。

接下来评估 EvoCNN 是否可以在与 BO-NSMA 相同的时间窗口内找到更好的个体。因此,又进行了一项实验,其中 EvoCNN 有 6 小时的时间为基线数据集搜索最佳个体。对于该实验,入设置为 36,J 设置为 20。在 6h 中,EvoCNN 找到了最佳个体,分类准确率为 81.89%,可训练参数数量为 133,307。 EvoCNN 略微提高了分类精度,并将网络复杂度降低了其最佳发现个体的 4.5 倍,以实现更长的搜索周期。综上所述,对于相同的时间复杂度,BO NSMA 在分类精度和网络复杂度方面均优于EvoCNN。 BO-NSMA 的 best-found 个体分类准确率提高 4.6%,网络复杂度降低 50%。

拥有明智的政策来在几代人之间打开/关闭它们将导致 BO-NSMA 的时间复杂度显着降低。这些政策应该在时间复杂性和收敛性之间取得良好的权衡。尽管可训练参数的数量是基于 CNN 架构的网络复杂性的一个有价值的指标,但未来的研究将受益于更精细的网络复杂性指标,例如推理时间。

七。结论

尽管 DNN 为 AMC 取得了显著成果,但由于巨大的搜索空间,手动优化其架构具有挑战性。此外,当输入特征发生变化时,给定的优化架构通常无法正确迁移,从而引发重复且乏味的优化。

B. BO-NSMA 的局限性和应用基于上述分析,确定了 BO-NSMA 的以下局限性及其潜在应用的见解。

1) 高时间复杂度:表明 BO-NSMA 找到了一种 DNN 架构,对于基线数据集和扩展数据集,分别在 5.65 小时和 32.2 小时内优于每个人工设计的 DNN 架构。手动搜索最佳 DNN 架构可能需要几天或几个月的时间。即使在与 BO-NSMA 相同的搜索时间窗口内,EvoCNN 也无法找到更好的个体。对于计算资源不重要的离线搜索,BO-NSMA 是一种有效的 NAS 工具。对于运行在计算能力较低的边缘设备上的NAS,没有一种 GA 会是最佳选择。

使用遗传算法 (GA) 的自动网络架构搜索 (NAS) 在计算机视觉领域受到了相当大的 关注。然而,将这些方法平滑地转移到时间序列问题(例如调制识别)会导致性能欠 佳,如 NSGA-Net 所示。

因此,本文提出了BO-NSMA,一种用于基于 DNN 的调制识别应用程序的联合架构和网络复杂性优化的新型双目标模因算法。将局部搜索 (LS) 添加到 GA 中以加快收敛速度并提高性能。

经过广泛的实验,表明 BO NSMA 找到了一个非常接近由性能和复杂性定义的帕累托最优前沿的多样化群体。 BO-NSMA 发现的架构优于所有人工制作的 DNN。此外,证明 BO-NSMA 不存在人口规模小的早熟收敛问题,与其对应的 EvoCNN 一样。

2)控制参数设置:虽然BO-NSMA具有自适应交叉和变异率,但一些控制参数是手动设置的。 FS 的控制参数是根据目标最优解的先验知识设置的(分类精度接近100%,可训练参数的数量低于允许的最大可训练参数数量)。可训练参数的最大数量是根据感兴趣任务的专业知识设置的。探索了最著名的用于 AMC 的人工DNN 架构,并将其可训练参数计数用作 BO-NSMA 的范围。如果 BO-NSMA 应用于非分类任务,FS 的控制参数可能不是最佳的。允许的最大值

使用Wilcoxon符号秩检验证明了所得结果的显着性。

参考

- [1] F. Hameed、OA Dobre 和 DC Popescu,"基于可能性的调制分类方法",IEEE Trans。无线通信,卷。 8,没有。 12,第 5884-5892 页,2009 年 12 月。
- [2] JL Xu.W. Su 和 M. Zhou,"自动调制分类的似然比方法",IEEE Trans。系统, 人,赛伯恩。 C,申请。 牧师,卷。 41,没有。 4.第 455-469 页,2011 年 7 月。

PERENDA等人,剩余神经网络架构的进化优化

- [3] S. Majhi、R. Gupta、W. Xiang 和 S. Glisic,"线性调制信号的分层假设和基于特征的盲调制分类",IEEE Trans。呃。技术,卷。 66,没有。 12,第 11057–11069 页,2017 年 12 月。
- [4] F. Yang、B. Hao、L. Yang 和 Q. Han,"一种基于高阶累积量和 SVM 的高精度信号识别方法", Proc。 5 诠释。会议。系统。通知。(ICSAI), 2018 年,第 455-459 页。
- [5] W. Xiong, P. Bogdanov 和 M. Zheleva,"基于局部顺序 IQ 特征的稳健且高效的调制识别", Proc。 IEEE INFOCOM 会议。电脑。共同体, 2019 年,第 1612–1620 页。
- [6] X. Zhang、J. Sun 和 X. Zhang,"基于新颖特征提取算法的自动调制分类",IEEE Access.卷。 8,第 16362–16371 页,2020 年。
- [7] S. Rajendran、W. Meert、D. Giustiniano、V. Lenders 和 S. Pollin,"使用分布式低成本 频谱传感器进行无线信号分类的深度学习模型",IEEE Trans。科恩。公社。网络,卷。 4,没有。 3,第 433-445 页,2018 年 9 月。
- [8] T. O Shea, T. Roy 和 TC Clancy, "基于无线深度学习的无线电信号分类" IEEE J. Sel。主题信号处理,卷。 12,没有。 1,第 168–179 页,2018 年 2 月。
- [9] TJ O Shea 和 J. Corgan,"卷积无线电调制识别网络", Proc。诠释。会议。工程。申请神经网络, 2016 年,第 213-226 页。
- [10] Y. Wang、M. Liu、J. Yang 和 G. Gui, "用于认知无线电中自动调制识别的数据驱动深度学习", IEEE Trans。呃。 技术,卷。68,没有。4,第4074-4077页,2019年4月。
- [11] E. Perenda、S. Rajendran、G. Bovet、S. Pollin 和 M. Zheleva,"学习未知:提高未知场景中的调制分类性能",Proc。 IEEE INFOCOM 会议。电脑。共同体,2021年,第1-10页。
- [12] K. He,X. Zhang,S. Ren 和 J. Sun,"用于图像识别的深度残差学习", Proc。 IEEE 会议。电脑。可见。模式识别。 (CVPR),2016 年,第 770-778 页。
- [13] S. Xie,R. Girshick,P. Dollár,Z. Tu 和 K. He,"深度神经网络的聚合残差变换",载于 Proc。 IEEE 会议。电脑。 可见。模式识别。 (CVPR), 2017 年,第 5987–5995 页。
- [14] Z. Zhong, J. Yan, W. Wu, J. Shao 和 C. Liu,"实用的块式神经网络架构生成", Proc。 IEEE/CVF 会议。电脑。 可见。模式识别, 2018 年,第 2423–2432 页。
- [15] Y. Sun、B. Xue、M. Zhang 和 GG Yen,"用于图像分类的进化深度卷积神经网络",IEEE Trans。进化。计算机,卷。 24,没有。 2,第 394-407 页,2020 年 4 月。
- [16] Z. Lu等人, "用于图像分类的深度卷积神经网络的多目标进化设计", IEEE Trans。进 化。计算机,卷。 25,没有。 2,第 277-291 页,2021 年 4 月。
- [17] A. Shrestha 和 A. Mahmood, "使用增强型遗传算法优化深度神经网络架构", Proc。 第 18 届 IEEE Int。会议。马赫。学习。申请(ICMLA), 2019 年,第 1365-1370 页。
- [18] AE Eiben 和 JE Smith,进化计算简介,

第二版。德国海德堡:施普林格出版社,2015年。

- [19] B. Wu等人, "FBNet:通过微分神经架构搜索进行硬件感知的高效卷积网络设计", Proc。 IEEE 会议。电脑。可见。 模式识别, 2019 年,第 10726–10734 页。
- [20] P. Vamplew、R. Dazeley 和 C. Foale, "多目标强化学习的 Softmax 探索策略",神经计算,卷。 263,第 74-86 页,2017 年 11 月。
- [21] P. Vamplew, J. Yearwood, R. Dazeley 和 A. Berry, "关于帕累托前沿多目标强化学习标化的局限性",人工智能进展, W. Wobcke 和 M.张,主编。新西兰奥克兰:Springer, 2008 年,第 372–378 页。
- [22] THF de Oliveira, LP de Souza Medeiros, A. Neto 和 JD Melo, "Q 管理:一种用于多目标强化学习的新算法",Expert Syst,申请,卷。168,2021年4月,艺术。不。114228。
- [23] S. Wei、S. Zou、F. Liao、W. Lang 和 W. Wu,"使用神经架构搜索进行自动调制识别", Proc。诠释。会议。高性能。大数据智能系统。(HPBD IS),2019 年,第 151-156 页。
- [24] P. Molchanov、S. Tyree、T. Karras、T. Aila 和 J. Kautz,"修剪卷积神经网络以实现资源高效迁移学习",2016 年,arxiv:1611.06440。
- [25] C. Li等人, "基于知识蒸馏的块式监督神经架构搜索", Proc。 IEEE/CVF 会议。电脑。 可见。模式识别,美国华盛顿州西雅图,2020 年 6 月,1986—1995 页。 [在线的]。
 - 可用:https://doi.org/10.1109/CVPR42600.2020.00206 [26] V.
- Nekrasov.H. Chen.C. Shen 和 I. Reid,"通过辅助单元对紧凑语义分割模型进行快速神经架构搜索,"在过程中。 IEEE/CVF 会议。电脑。可见。模式识别。 (CVPR),第 9118–9127 页,2019 年。

- [27] T. Elsken、JH Metzen 和 F. Hutter,"神经架构搜索:一项调查", J. Mach。学习。水库,卷。 20,没有。 1,第 1-21 页,2019 年 1 月。
- [28] A. Bakhshi, N. Noman, Z. Chen, M. Zamani 和 S. Chalup,"使用遗传算法快速自动优化 CNN 体系结构以进行图像分类",Proc。 IEEE 国会进化。电脑。 (CEC),2019年,第1283–1290页。
- [29] WM Jenkins,"通过突变进行神经网络权重训练",Comput。 结构,卷。 84号31–32,第 2107–2112 页,2006 年。
- [30] A. Nadi、SS Tayarani-Bathaie 和 R. Safabakhsh,"使用基于突变的遗传算法进行神经 网络架构和权重的演化", Proc。第 14 国际CSI 计算机。会议, 2009 年,第 536-540 西
- [31] X. Glorot 和 Y. Bengio,"了解训练深度前馈神经网络的难度" , Proc。第 13 国际会议。神器。 智能.统计,卷。 9,2010 年 5 月,第 249–256 页。 [在线的]。可用:http://proceedings.mlr.press/v9/glorot10a.html
- [32] MAJ Idrissi、H. Ramchoun、Y. Ghanou 和 M. Ettaouil,"神经网络架构优化的遗传算法", Proc。第三诠释。 会议。后勤人员。歌剧。管理。(GOL), 2016 年,第 1-4 页。
- [33] R. Akut 和 S. Kulkarni,"NeuroEvolution:使用遗传算法优化深度学习模型的设计。" 在过程中。 IEEE 诠释。会议。电工。 电脑。公社。技术。 (ICECCT), 2019 年,第 1-6 页。
- [34] RA Viswambaran、G. Chen、B. Xue 和 M. Nekooei,"使用新的可变长度遗传算法进化深度循环神经网络", Proc。 IEEE 国会进化。电脑。 (CEC), 2020 年,第 1-8 页。
- [35] N. Ahmadi 和 R. Berangi,"使用遗传算法和层次聚类从其星座中对 QAM 和 PSK 进行 调制分类", Proc。第三诠释。会议。信息。公社。技术。理论应用, 2008 年,第 1-5 页。
- [36] MW Aslam、Z. Zhu 和 AK Nandi,"结合遗传编程和 KNN 进行自动调制分类", IEEE Trans。无线通信,卷。 11.没有。 8.第 2742–2750 页,2012 年 8 月。
- [37] S. Huang, Y. Jiang, X. Qin, Y. Gao、Z. Feng 和 P. Zhang, "使用具有结构风险最小化原理的多基因遗传编程对重叠源进行自动调制分类",IEEE Access,卷。 6,第 48827—48839 页,2018 年。
- [38] R. Dai.Y. Gao.S. Huang.F. Ning 和 Z. Feng,"基于多目标遗传编程的自动调制分类", Proc。 IEEE 无线通信。网络。会议。(WCNC), 2019 年,第 1-6 页。
- [39] DP Kingma 和 JL Ba,"Adam:一种随机优化方法", Proc。诠释。会议。学习。代表。 (ICLR),第一卷。 1, 2015,第 1-15 页。
- [40] JH Holland,"遗传算法和试验的最优分配", SIAM J. Comput.,第一卷。2,没有。2,第88-105页,1973年。
- [41] RS Sutton 和 AG Barto,强化学习简介,第 1版。美国马萨诸塞州剑桥市:麻省理工学院出版社,1998年。
- [42] T. Bäck 和 M. Schütz,"规范遗传算法中的智能突变率控制",智能系统基础(计算机科学讲义)。德国柏林:1996 年,第 158-167 页。
- [43] B. Sareni 和 L. Krahenbuhl,"重新审视适应度共享和壁龛方法", IEEE Trans。进化。 计算机,卷。 2,没有。 3,第 97-106 页,1998 年 9 月。
- [44] SW Mahfoud,"遗传算法的生态位选择方法",博士。博士论文,哲学博士。科学,大学。伊利诺伊厄巴纳香槟,香槟,伊利诺伊州,美国,1996年。
- [45] O. Schutze,X. Esquivel,A. Lara 和 CAC Coello,"使用平均 hausdorff 距离作为进化多目标优化中的性能度量", IEEE Trans。进化。计算机,卷。 16,没有。 4,第 504–522页,2012年 8 月。
- [46] G. Van Rossum 和 FL Drake, Python 教程。荷兰阿姆斯特丹:Centrum Voor Wiskunde Informatica,1995 年。
- [47] M. Abadi 和 A. Agarwal。 TensorFlow:异构系统上的大规模机器学习。 2015. [在线]。 可用:https://www.tensorflow.org/ [48] F. Wilcoxon,"通过排名方法进行的个体比较",
 - 生物识别。公牛,卷。 1,没有。 6,第 80-83 页,1945 年。[在线]。可用:http://www.jstor.org/stable/3001968
- [49] S. García, D. Molina, M. Lozano 和 F. Herrera,"使用非参数检验分析进化算法行为的研究:CEC-2005 特别会议的案例研究关于实际参数优化," J. Heurist, 卷。 15, 没有。 6, 第 617-644 页, 2009 年。
- [50] MT Jensen,"降低多目标 EA 的运行时复杂性:NSGA-II 和其他算法", IEEE Trans。进 化。计算机,卷。 7,没有。 5,第 503–515 页,2003 年 10 月。



Erma Perenda于 2013 年获得萨拉热窝大学电气工程学院电信硕士学位。她目前正在攻读博士学位。比利时鲁汶大学电气工程系学士学位。在加入 KU Leuven 之前,她曾在 Nokia Shanghai Bell 的 Nokia Digital Home 产品组担任高级 Wi-Fi 软件工程师。她的研究兴趣包括频谱测量和管理、无线网络优化和架构设计。



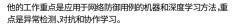
Sofie Pollin (高级会员,IEEE)是 KU Leuven 的教授,专注于无线通信系统。在此之前,她曾在 imec 和加州大学伯克利分校工作。她与 KU Leuven 一起为分布式 Massive MIMO 构建了一个5G 测试台,参与了频谱感知开放数据计划,目前正在多个大型欧盟项目中引领 6G 测试。她的研究围绕无线网络展开,这些网络需要更加密集、异构、电池供电和频谱受限的网络。



Sreeraj Rajendran获得博士学位。 KU Leuven 电气工程学位。他是 Sirris EluciDATA 实验室的高级数据科学家。他参与了支持基于机器学习的解决方案的工业研发项目,以满足比利时工业的需求。在加入 Sirris 之前,他是 KU Leuven 的博士后研究员。作为电信部门的数字信号处理工程师,他还拥有几年的行业经验。



Gerome Bovet获得博士学位。 2015 年获得法国巴黎高科电信大学网络和计算机系统学士学位,2021 年获得瑞士弗里堡大学行政工商管理硕士学位。他是瑞士国防部数据科学负责人,领导一项研究团队和大约30个项目的投资组合。





域进行发展。

Mariya Zheleva (IEEE 会员)获得工程学士学位。和工程硕士 索非亚技术大学的电信学位,以及硕士和博士学位。加州大学圣巴 巴拉分校计算机科学学位。她是纽约州立大学奥尔巴尼分校计算 机科学系的助理教授。

她从事小型本地蜂窝网络、数据驱动的动态频谱访问、频谱管理和传感以及网络性能和表征方面的工作。她是奥尔巴尼大学UbiNet实验室的创始人和主任。她的研究由美国国家科学基金会和微软资助。她的研究是在无线网络和信息通信技术的交叉领