摘要

视觉语言模型(VLMs)通过利用大规模预训练模型处理各类下游任务,推 动了机器学习的变革。尽管在标签、训练和数据效率方面已有显著提升,但当 前最先进的视觉语言模型仍需要针对特定任务进行超参数调优, 且未能充分利 用测试样本。为解决这些挑战,我们提出了一种基于图结构的标签高效适应与 推理方法。该方法动态构建文本提示、少量示例和测试样本之间的图关系,利 用标签传播进行推理, 无需任务特定调参。与现有的零样本标签传播技术不 同,本方法无需额外的无标签支持集,并能通过动态图扩展有效利用测试样本 流形。我们还引入了一种上下文感知的特征重加权机制,以提高任务适应精 度。此外,该方法支持高效的图扩展,可实现实时归纳推理。在细粒度分类和 分布外泛化等下游任务上的大量实验验证了本方法的有效性。源代码已公开 于: https://github.com/Yushu-li/ECALP

1 引言

新兴的基础模型已经改变了传统机器学习模型的开发范式。通过在海量图 像-文本对上预训练视觉语言模型,这些模型展现出强大的跨下游任务推理能 力,同时显著减少了对大规模数据收集和标注的依赖。近期关于预训练 VLMs 下 游任务适应的研究主要集中在提升标签效率、训练效率和数据效率。DMN 是一 种综合优化上述三个维度的代表性方法:它利用文本提示、测试样本和少量示 例构建三分支分类器,并通过分支预测融合生成最终结果。尽管 DMN 在细粒度 分类任务中取得了最先进的性能,但其预测融合过程需调整任务特定的系数, 且在没有独立验证集时往往依赖测试集进行超参数调优。此外, DMN 通过引入 测试样本的记忆库为每个样本合成自适应分类器。但我们认为,这些测试样本 的潜力尚未被充分挖掘——它们不仅可用于分类器合成,还能更有效地捕捉数 据流形以支持直推推理, 尤其在标注样本稀缺的场景下。

什么是细粒度分类?

细粒度分类是指在基本类别的基础上,对其子类进行更精细的划分,广泛应用 于计算机视觉和图像处理领域。

为减少任务特定超参数调优的需求并更高效利用测试样本, 我们提出了一 种基于图结构的下游任务适应与推理方法。该方法动态构建由少量示例(如可 用)、测试样本及语义标签关联文本提示组成的图结构,通过捕捉数据内在流 形特征,并采用标签传播技术进行推理。与 DMN 相比,本方法无需任务特定超 参数调优,且能更充分挖掘未标注测试样本中的潜在信息。近期提出的 ZLaP 方 法基于标签传播实现了零样本 VLM 适应, 其通过外部数据集构建流形结构, 并 采用闭式解将文本提示标签传播至测试样本。但我们认为 ZLaP 在标签高效 VLM

适应中存在三大局限:首先,闭式解在 ImageNet 等大规模数据集(含 5 万测试样本)中因拉普拉斯矩阵求逆计算代价过高,导致图连接性受限;其次,仅基于训练集的静态图结构未纳入测试样本,无法利用测试数据流形特性,在训练—测试集分布偏移时性能显著下降;第三,依赖余弦相似度度量测试样本与提示词亲和度存在偏差——由于 VLMs 预训练数据涵盖多样化的图文对,其视觉编码特征可能包含背景物体或图像风格等无关语义信息,影响下游任务判别性。

Zlap 方法、闭式解?

Zlap 方法通常用于信号处理、控制理论或数学建模中,将离散问题(如差分方程)通过 Z 变换或拉普拉斯变换转化为代数方程求解。其核心步骤包括:

- 1) 变换:对离散序列或方程应用 Z 变换(或拉普拉斯变换),将时域问题转为复频域问题。
- 2) 求解:在变换域中简化方程(如解代数方程)。
- 3) 逆变换:将解逆变换回时域,得到最终解。

闭式解指能用有限次标准运算(加、减、乘、除、指数、对数、三角函数等)和已知函数(如多项式、初等函数)明确表达的解。与数值解或迭代解不同,闭式解是精确的解析表达式。

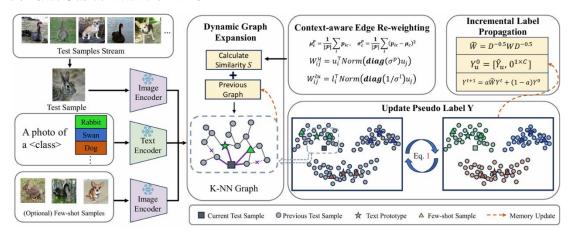


图 1: ECALP 整体框架示意图。本方法通过整合文本提示、少量样本及测试样本构建动态图结构。当新样本输入时,系统基于上下文感知的重加权边权重动态扩展图网络,并采用迭代式解决方案预测所有测试样本的类别标签。

2 贡献

本文提出了一种面向视觉语言模型(VLMs)标签高效适应的整体性标签传播方法(整体框架如图1所示)。针对计算效率的挑战,我们采用迭代式标签传播方案替代闭式解,该方法可通过增量式标签传播与标签重置优化计算过程。此外,我们提出上下文感知的特征维度重加权机制,以增强模型对下游任务的适应能力——仅需文本提示和或少量示例即可为特征重加权提供上下文信息。我们还设计了高效的图扩展机制,支持对测试样本流进行归纳推理,而无需依赖全部测试数据完成直推式标注。该方案被命名为高效上下文感知标签传

播(ECALP)。我们在细粒度分类、分布偏移和少样本分类等多类下游任务上进行了实验验证,主要贡献如下:

- ▶ 提出基于标签传播视角的视觉语言模型统一高效适配框架。与现有最优方法相比,该方法在保持超参数固定的同时实现了更高的推理速度。
- ▶ 针对视觉编码器特征多样性问题,提出基于文本嵌入或下游任务少量样本 特征的统计量对视觉特征维度进行动态重加权。
- ▶ 通过多场景下游任务验证方法有效性:在细粒度分类与分布外泛化等任务上的实验表明,本方法取得了当前最优性能。

3 方法论

问题定义

我们首先形式化定义视觉语言模型的零样本-少样本适应任务。将 CLIP等 VLM模型的图像编码器和文本编码器分别表示为f(x)和g(z)下游任务包含未标注测试数据的编码特征

$$D_{ii} = \{u_i = f(x_i)\}_{i=1\cdots N}$$

以及可选的少样本标注数据特征与标签

$$D_l = \{l_j = f(x_j), y_j\}_{j=1\cdots N}$$

已知类别名称与提示模板组合形成文本提示词,每个类别包含多个文本提示

$$\{g(z_{cm})\}$$

取其平均值作为第 cc 类的文本原型

$$\frac{1}{M} \sum_{m} g(z_{cm})$$

所有原型记为

$$P = \{p_c\}_{c=1\cdots c}$$

该任务的目标是利用文本原型P和可选的少样本标注数据 D_{i} 推断未标注数据 D_{ii}

3.2 直推式标签传播方法重构

我们重新审视直推式标签传播技术,提出面向视觉语言模型高效适配的全局图构建方法。不同于直接计算未标注样本与类别原型的相似度,本方法旨在利用所有下游数据构成的流形结构。定义基于全部下游数据的图结构为G=(V,E),其中每个节点代表下游数据样本或原型,即 $v_i\epsilon P \cup D_l \cup D_u$ 图的邻接矩阵记为

$$W \in R^{N_p + N_l + N_u}$$

归一化邻接矩阵通过

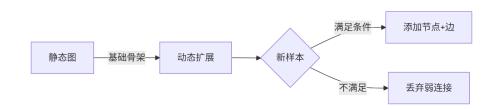
$$\widetilde{W} = D^{-0.5}WD^{-0.5}$$

计算(D为度矩阵)。标签矩阵Y根据式(1)进行迭代传播与优化,其中 Y^0 为初始标签,t为迭代次数, α 为加权超参数。当迭代次数趋近无穷时,传播过程将收敛至闭式解。

$$Y^{t+1} = \alpha \widetilde{W} Y^t + (1 - \alpha) Y^0 \Rightarrow Y^{\infty} = (I - \alpha \widetilde{W})^{-1} Y^0$$

在本研究的 VLM 适配框架下,初始标签矩阵定义如式(2),其中 Y_p , Y_l , Y_u 分别表示文本原型、少样本标注数据和未标注数据的标签:

$$Y^0 = \{Y_p^0, Y_l^0, Y_u^0\}$$



构建初始的静态图,根据 KNN 原则动态更新标签

迭代更新算法,新节点到达时仅需局部迭代,无需全图重计算,每次标签 更新的就是迭代更新过的邻接矩阵。

具体算法参考如下:

```
视觉语言模型自适应迭代标签传播算法
算法
 1.
          Input: D_{11}, D_{12}, P_{13}, P_{23}
 2.
          Output: \{y_i\}
 3.
         Initial Graph W = 0; initial label Y_p^0, Y_l^0, Y_u^0
 4.
         for x_i \in D_u do
              Calculate Wii&Wii//计算初始图的邻接矩阵
 5.
              Update W_u, W_{up}, and W_{ul}// 动态更新
 6.
              W = W + W^{T}, W = W^{\gamma}, \widetilde{W} = D^{-0.5}WD^{-0.5}
 7.
 8.
                 for t = 0 to (T-1) do
                     Y^{t+1} = \widetilde{W}Y^t:
 9.
                     Y_p^{t+1} = Y_p^0, Y_l^{t+1} = Y_l^0; //先验知识保持不变,锚点
10.
11.
                 end for
12.
                 y_i = argmax_c Y_{ic}^u
                 Update Y_0^u;
13.
14.
          end for
15.
          return \{y_i\}
```

异步收敛判断?

每个节点不是统一的更新的,当 ΔY_i 小于某个值时即可停止更新方差感知重加权定理?

给定模态特征矩阵 $X \in \mathbb{R}^{n \times d}$

维度方差

$$\sigma_c = Var(\{X_{1,c}, X_{2,c}, \dots, X_{n,c}\}), c = 1 \dots d$$

重加权相似度(邻接矩阵)

$$s(u, v) = u^T diag(w)v, w_c = f(\sigma_c)$$

其中f(x)是映射函数