
支持向量机应用

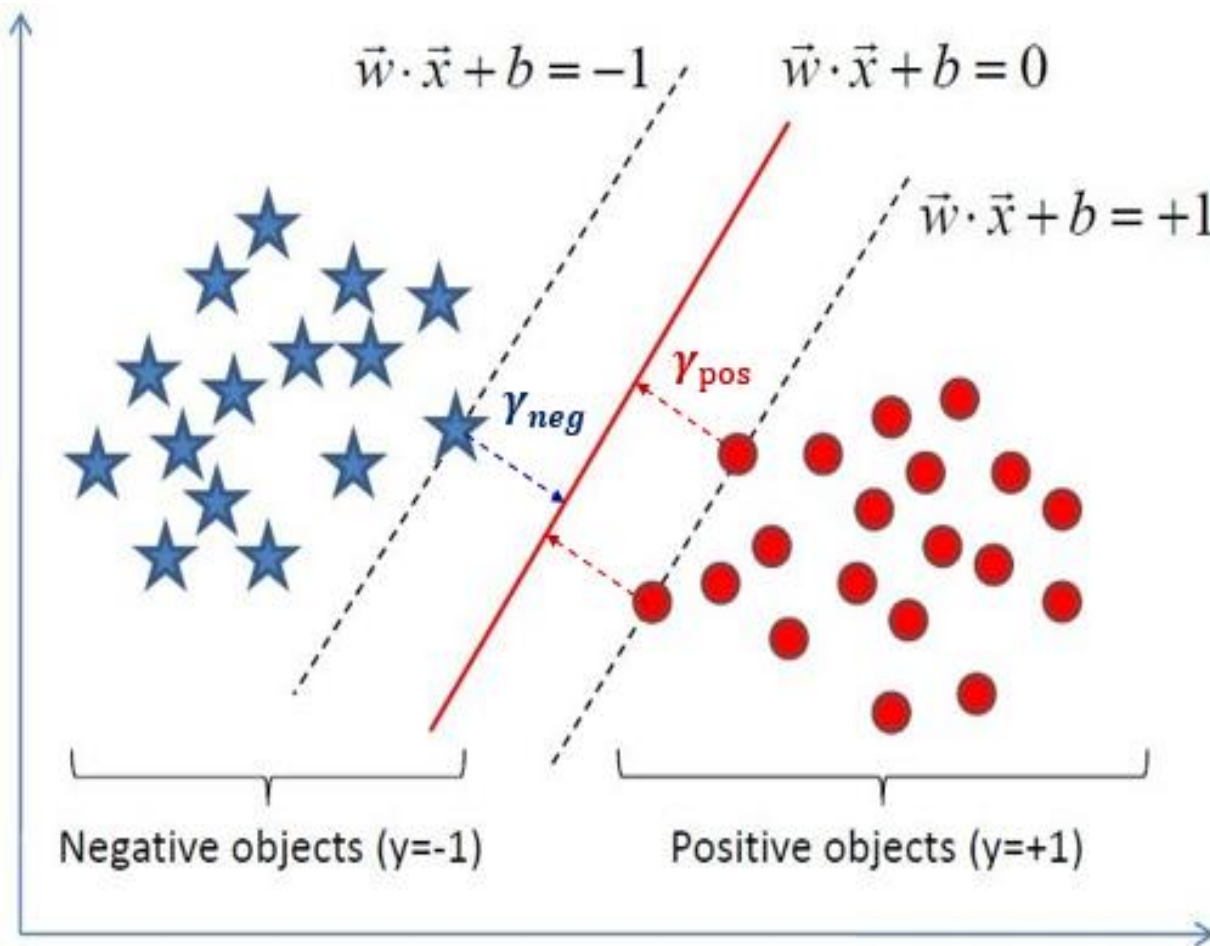
黄晟

huangsheng@cqu.edu.cn

办公室：信息大楼B701

A. SVM模型回顾

SVM的二分类问题



最大化分类间隔:

$$\max_{\gamma, \mathbf{w}, b} \quad \gamma := \frac{2}{\|\mathbf{w}\|}$$

$$\text{s.t. } y_i(\mathbf{w}^T \mathbf{x}_i + b) \geq 1$$

等价于

$$\min_{\mathbf{w}, b} \quad \frac{1}{2} \|\mathbf{w}\|^2$$

$$\text{s.t. } y_i(\mathbf{w}^T \mathbf{x}_i + b) \geq 1$$

$$\gamma = \gamma_{pos} + \gamma_{neg}$$

问题转化

- 拉格朗日乘法：原问题 \rightarrow 对偶问题

$$\text{原问题 } p = \min_{\mathbf{w}, b} \max_{\lambda \geq 0} \mathcal{L}(\mathbf{w}, b, \lambda)$$

约束复杂不好解!

$$\text{对偶问题 } d = \max_{\lambda \geq 0} \min_{\mathbf{w}, b} \mathcal{L}(\mathbf{w}, b, \lambda)$$

约束简单容易解! (等式约束完全就是无约束问题)

$$\text{其中 } \mathcal{L}(\mathbf{w}, b, \lambda) = \frac{1}{2} \|\mathbf{w}\|^2 + \sum_{i=1}^m \lambda_i (1 - \mathbf{y}_i(\mathbf{w}^T \mathbf{x}_i + b))$$

原问题 \neq 对偶问题, 但当KKT条件成立
原问题的解 = 对偶问题的解

对偶问题

- 对偶问题求解(分两步解): $\max_{\lambda \geq 0} \min_{\mathbf{w}, b} \mathcal{L}(\mathbf{w}, b, \lambda)$
 - 先求 $\mathcal{L}(\lambda) = \min_{\mathbf{w}, b} \mathcal{L}(\mathbf{w}, b, \lambda)$ [1]
 - 再求 $\max_{\lambda \geq 0} \mathcal{L}(\lambda)$ [2]
- 第一步—求解问题[1]: $\frac{\delta \mathcal{L}(\mathbf{w}, b, \lambda)}{\delta \mathbf{w}} = \mathbf{0}, \frac{\delta \mathcal{L}(\mathbf{w}, b, \lambda)}{\delta b} = 0$
 - 得 $\mathbf{w} = \sum_{i=1}^m \lambda_i y_i \mathbf{x}_i, \sum_{i=1}^m \lambda_i y_i = 0$, 反代入 $\mathcal{L}(\mathbf{w}, b, \lambda)$
 - 可得带约束目标函数 $\mathcal{L}(\lambda)$, s.t. $\lambda \geq 0$ 与 $\sum_{i=1}^m \lambda_i y_i = 0$

对偶问题

• 第二步—求解问题[2]: $\max_{\lambda \geq 0} \mathcal{L}(\lambda)$

$$\max_{\lambda} \mathcal{L}(\lambda) := \sum_{i=1}^m \lambda_i - \frac{1}{2} \sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^m \lambda_i \lambda_j y_i y_j x_i^T x_j$$

$$\text{s. t.} \quad \sum_{i=1}^m \lambda_i y_i = 0 \quad i = 1, \dots, m$$

$$\lambda_i \geq 0 \quad i = 1, \dots, m$$

- ① 把约束 $\sum_{i=1}^m \lambda_i y_i = 0$ 代入目标函数，化去 λ_i ，然后对所有 λ 求偏导赋零， $\frac{\delta \mathcal{L}}{\delta \lambda_{t \neq i}} = 0$ ，即可求解出所有 λ_i 。
- ② 检查 λ_i 约束情况，如不满足则讨论边界情况，给出最优 λ_i ，从而算出 w 与 b 。

求解 b

- 解出 λ 后，利用公式可以非常容易算出 w .
- 求解 b :
 - 对偶问题等价需满足KKT条件:
 - 互补(选择)条件: $\lambda_i(y_i(w^T x_i + b) - 1) = 0$
 - 即 $\lambda_i \neq 0$ ，则必有 $y_i(w^T x_i + b) - 1 = 0$
 - 则根据此关系可得: $b = y_i - w^T x_i$

SMO(Sequential Minimal Optimization)

- SMO引入的动机：
 - SVM本质任然是个多元规划问题，当 λ_i 数目非常多的时候，求解依然很耗时。
- SMO核心思想：
 - 多元规划问题才分成多个简单规划问题进行迭代求解。
- SMO算法流程：
 - ① 启发地选择一对 λ 作为优化参数，其他 λ 设为固定。
 - ② 求解此二元规划问题，解出 λ ，更新 λ 参数列表并计算 w 与 b 。
 - ③ 检查所有 λ 是否满足KKT条件。
 - ④ 如不满足，则跳转至步骤1，如满足，则输出 w 与 b 。

核化与软间隔SVM

- Standard:

$$\max_{\lambda} \mathcal{L}(\lambda) := \sum_{i=1}^m \lambda_i - \frac{1}{2} \sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^m \lambda_i \lambda_j y_i y_j x_i^T x_j$$

$$\text{s. t. } \sum_{i=1}^m \lambda_i y_i = 0, \quad \lambda_i \geq 0 \quad i = 1, \dots, m$$

- Kernelized:

$$\max_{\lambda} \mathcal{L}(\lambda) := \sum_{i=1}^m \lambda_i - \frac{1}{2} \sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^m \lambda_i \lambda_j y_i y_j \mathbf{K}(\mathbf{x}_i, \mathbf{x}_j)$$

$$\text{s. t. } \sum_{i=1}^m \lambda_i y_i = 0, \quad \lambda_i \geq 0 \quad i = 1, \dots, m$$

- Soft margin:

$$\max_{\lambda} \mathcal{L}(\lambda) := \sum_{i=1}^m \lambda_i - \frac{1}{2} \sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^m \lambda_i \lambda_j y_i y_j x_i^T x_j$$

$$\text{s. t. } \sum_{i=1}^m \lambda_i y_i = 0, \quad \mathbf{C} \geq \lambda_i \geq 0 \quad i = 1, \dots, m$$

B. 基于SVM的行人检测

Dalal N, Triggs B. Histograms of oriented gradients for human detection[C]//*IEEE Computer Society Conference on Computer Vision and Pattern Recognition* (CVPR), 2005, 1: 886-893.
(**Google citation:** [39301](#))

Histograms of oriented gradients for human detection **CCF A**

[\[PDF\]](#) inria.fr

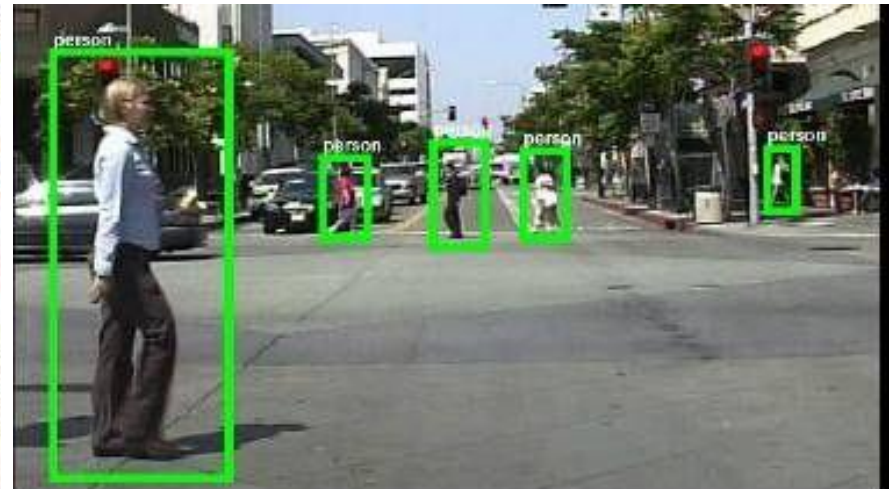
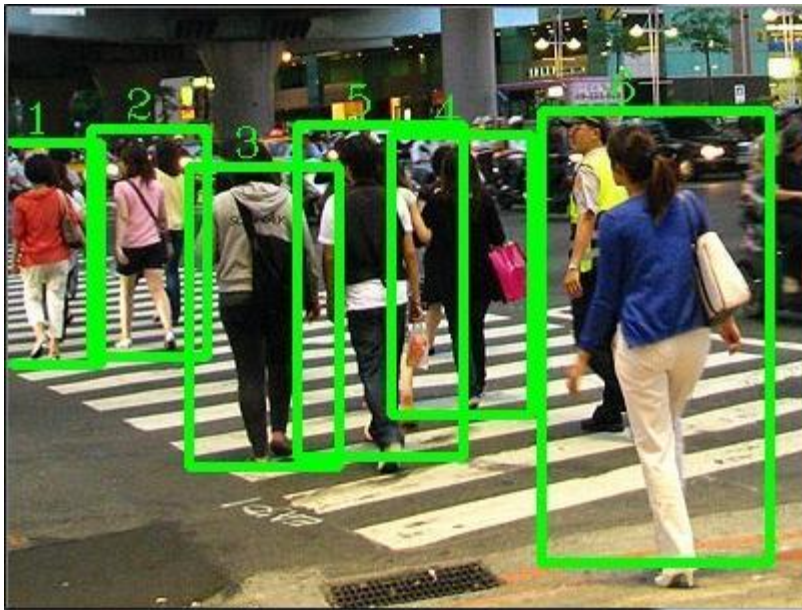
[N Dalal](#), [B Triggs](#) - 2005 IEEE computer society conference on ..., 2005 - [ieeexplore.ieee.org](#)

We study the question of feature sets for robust visual object recognition; adopting linear SVM based human detection as a test case. After reviewing existing edge and **gradient** ...

☆ Save 剪 Cite Cited by 39301 Related articles All 93 versions

行人检测

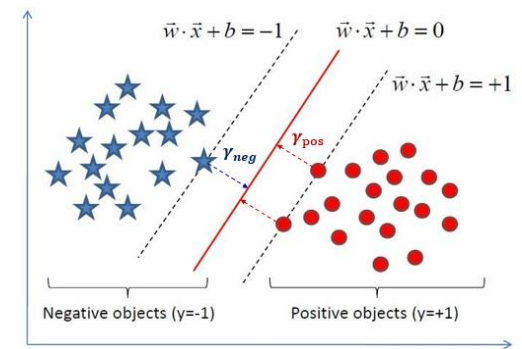
- 行人检测(human detection/pedestrian detection)
 - 从图片或视频中检测行人目标，典型的二分类问题。
 - 计算机视觉的基础问题，应用十分广泛，如视觉导航、视频监控、智能交通等领域。
 - 非常容易推广到其他检测问题，如人脸检测、车辆检测等。



行人检测流程

- 基本流程:

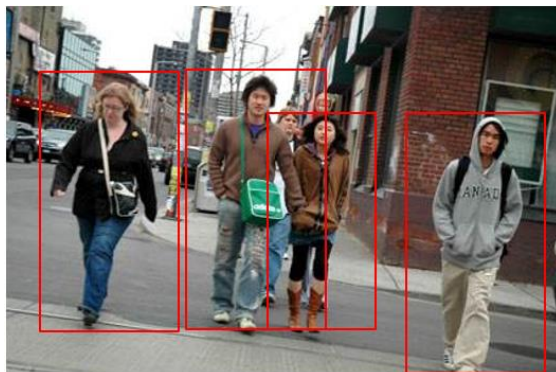
输入图片 → 选取候选窗口 → 特征提取 → 分类
→ 窗口融合 → 输出结果



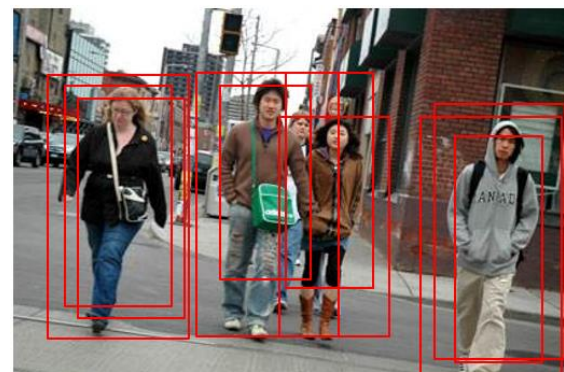
proposals

HOG features

SVM Classification

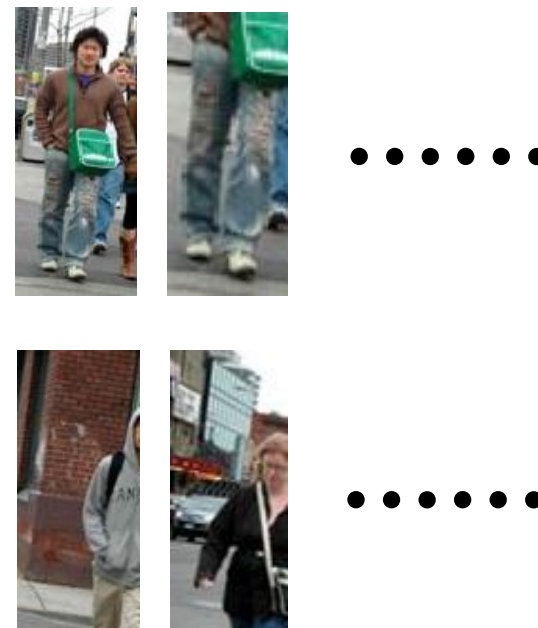


fusion



Sliding window

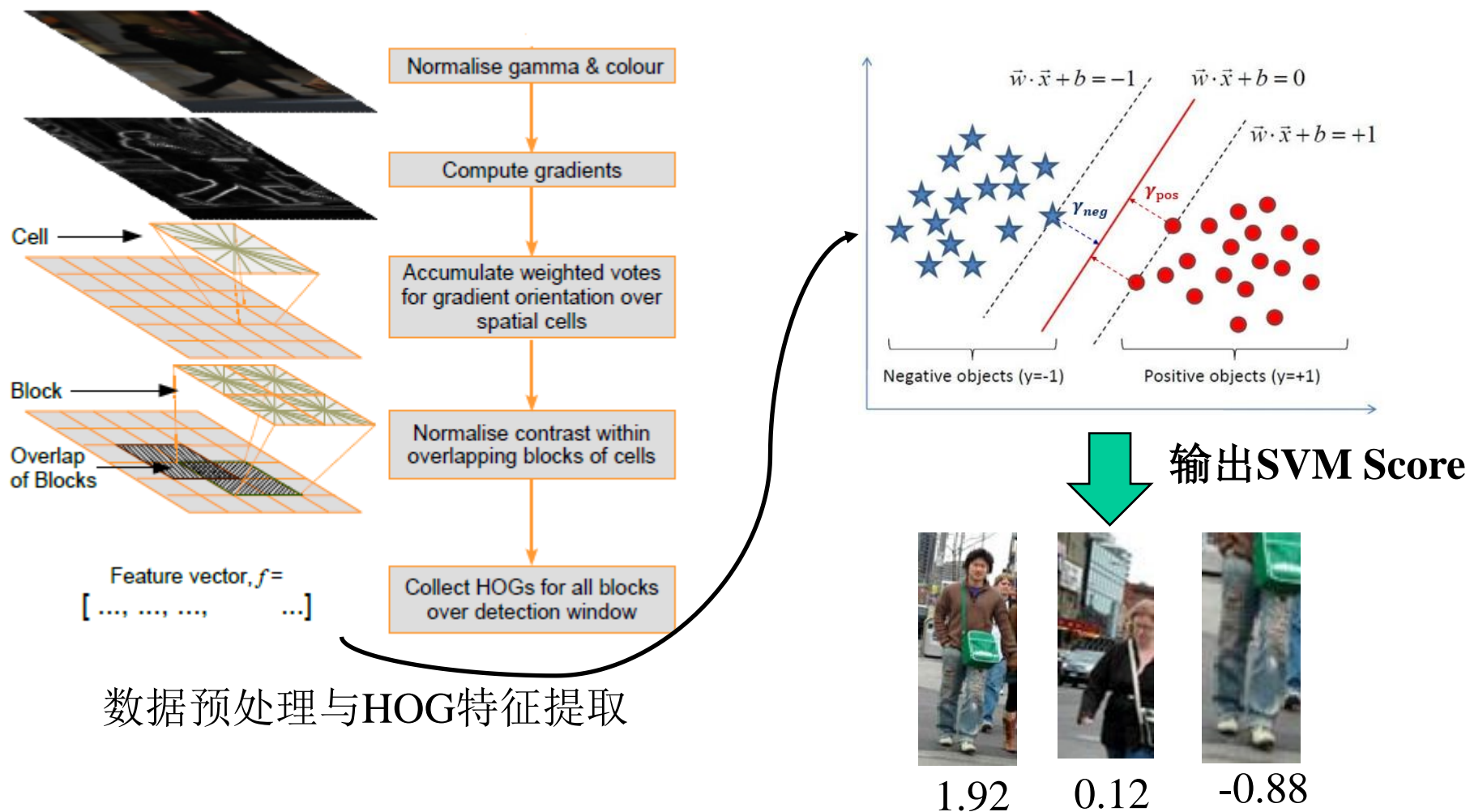
- 输入图片 → 选取候选窗口



不同尺度图片下，利用滑动窗口 (Sliding window) 法，裁剪出一系列 128x64 尺寸候选窗口 (proposals)。

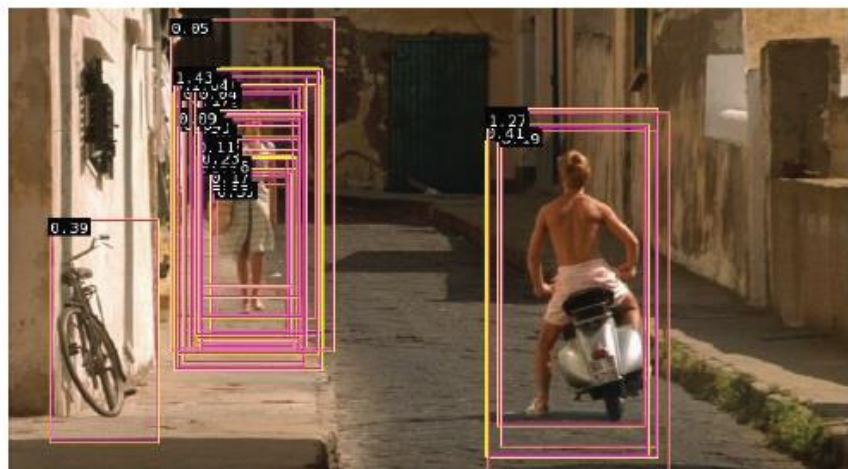
候选窗口集

HOG+SVM

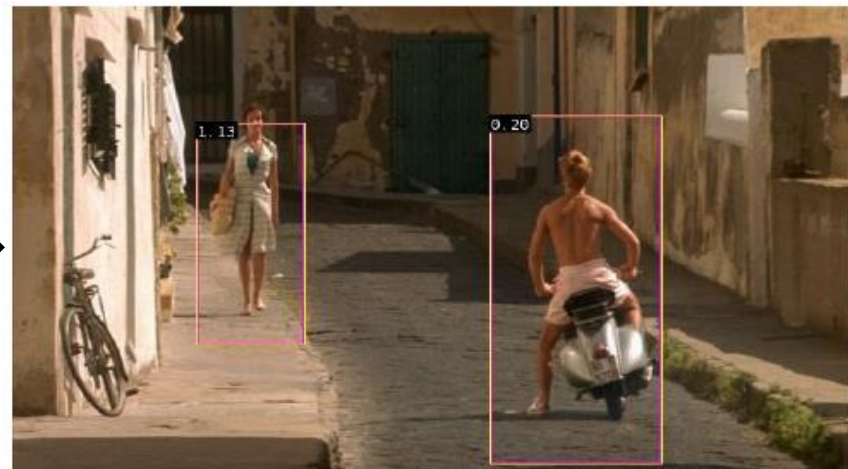


Detection window Fusion

- 窗口融合的两种思路
 - 非极大值抑制（Non-Maximum Suppression, NMS）
 - 聚类（Clustering）

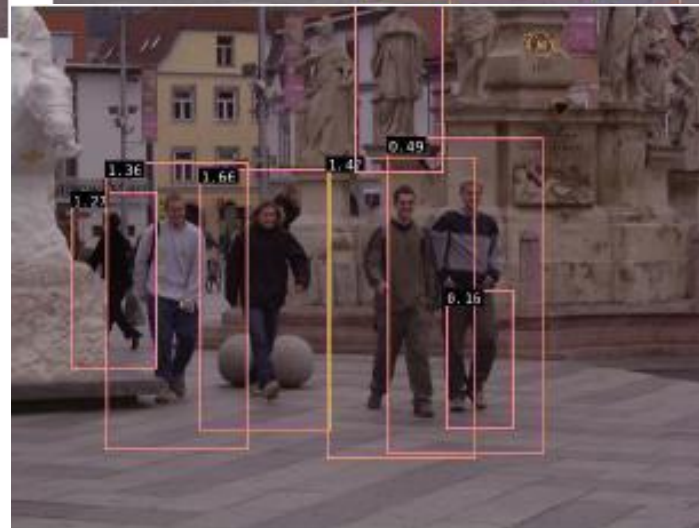
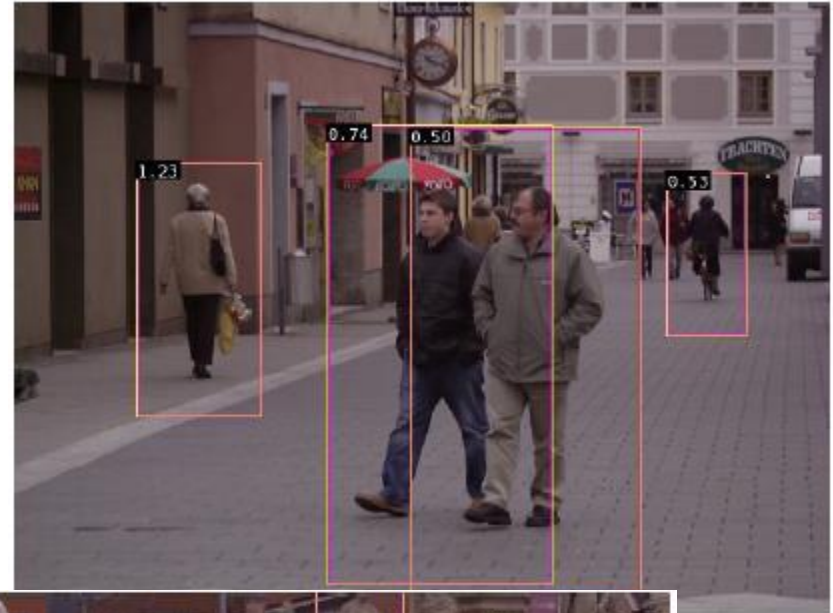
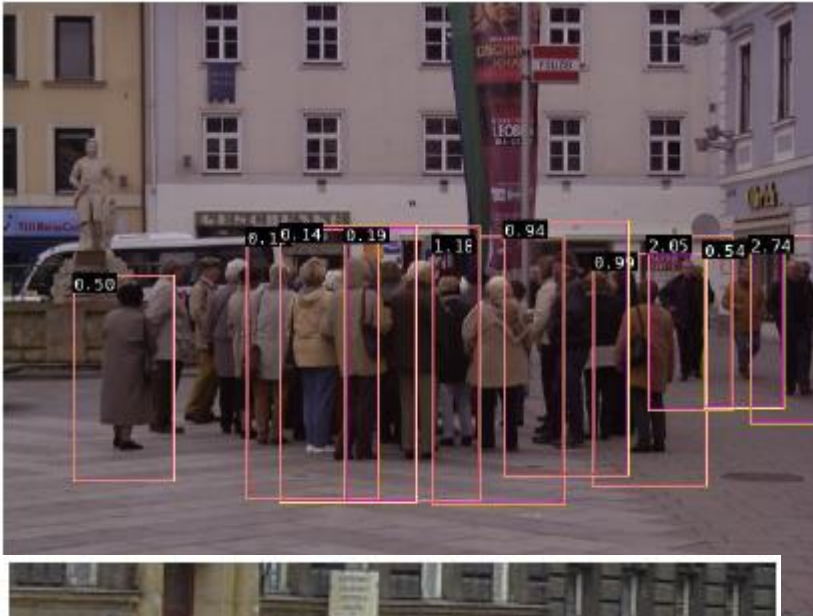


(a) After multi-scale dense scan



(b) Fusion of multiple detections

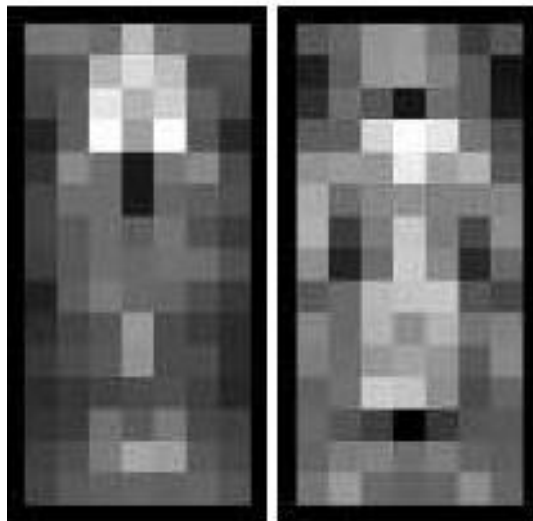
Results



思考

- 实际问题的解决 \neq 数据+机器学习
 - 多种机器学习技术相互配合
- 数学不好就没法从事机器学习研究与开发？
 - HOG+SVM+NMS基本没有什么高深数学知识
- 支持向量机只是一个分类器？

局部最大正
SVM权重



局部最小负
SVM权重

练练手

- 求解P38页中的原始SVM优化问题。

提示：matlab function: quadprog.

- 利用SMO算法求解例子中的问题。

提示：SVM工具包---LIBSVM

- 在同一人工（或下载）数据集上比较 逻辑回归与支持向量机分类精度。
- 在SMO中，假设选定需要更新的变量为 λ_i 和 λ_j ，试求 λ_i 和 λ_j 的更新公式。
- 尝试Github寻找HOG算法结合SVM实现静态图片中的行人检测问题。