Deep Learning HW1

RE6111024 葉嘉浤

Abstract

本次作業為利用影像分類的任務,複習機器學習的概念。讀取影像後,利用幾個常見的特徵計算方式,取得各種影像的特徵,並使用常見的機器學習模型,例如 XGBoost、Light-GBM......等,對影像進行分類。程式碼的 github 在 https://github.com/chyeh1126/DeepLearning-2023。

I. Introduction

在電腦視覺領域中,常見的任務包含影像分類、物件偵測、......等。影像分類的目的是藉由影像呈現的特徵,讓模型輸出影像中包含某些物件的機率值,以此判斷影像中是否存在某些物件。

II. Methodology

在本次的影像分類任務中,由於每張影像的大小不盡相同,且一張影像的資料量較大,需要先提取特徵後才能輸入模型做學習,同時也會降低訓練所需要的時間。由於本次作業使用的模型都是常見的機器學習模型,這裡不會特別介紹各個模型,會著重在介紹有使用的特徵計算方式。

A. Global Color Histogram

影像中的每個像素都有特定的 R、G、B 數值,可將三個元素繪製成直方圖,檢視不同色彩在影像中的分布,此即 Global Color Histogram 的核心概念。此計算方式主要考量色彩佔比,而非色彩在影像中的位置,可以用於描述較難被自動分割的影像。此外,同一張影像經過旋轉或是縮放,繪製出的 Color Historgram 不變。

此特徵也隱含一些缺點。因為不考慮物件在影像中的位置與形狀,此特徵會和物件本身的色彩呈現高度相關,不同的影像可能畫出很相近的直方圖,而無法判斷影像中是什麼物件。而影像的光度變化,也會導致畫出的 Color Histogram 不同。

B. HoG

此特徵全名為 Histogram of Oriented Gradients。在影像中,局部目標的形狀可以被邊緣的方向分布描述,具體的計算方式為:將影像切為多個可重疊的小區塊,稱為 Cell ,接著再選取周圍的幾個 Cell ,把每個 Cell 中各個像素的邊緣方向繪製成直方圖,這些直方圖結合後,就可以代表一個 Block。由於在計算邊緣時會受到影像的明亮度與陰影的影響,因此再對 Block 做對比度的Normalization,如此可以降低明亮度太高的不良影響,同時考慮更多的像素也能避免獲得的特徵值都只考慮單一像素,能降低雜訊干擾。

此特徵要設定 Cell、Block 的大小,除了計算量龐大之外,最後得到的特徵也是一個維度很大的向

量,在後續訓練模型時會耗費極大量的時間。此外,若有遮蔽物擋住某些物件,計算出的邊緣方向也會受到影響。

C. Haralick texture

此特徵利用灰階共生矩陣的原理,可以描述物件的紋理。物件的紋理在影像中會重複出現,將影像轉為灰階後,像素的灰階值會有反覆的變化。因此,相隔某段距離的兩個像素可能會有比例關係,將這種關係以矩陣的形式表達,即構成對應的灰階共生矩陣,可以用於尋找影像中重複出現的紋理。

Haralick texture 會計算灰階共生矩陣的一些統計量,做為影像的特徵,包含對比度 (矩陣內數值的分布和局部變化)、能量 (矩陣內每個數值的平方和)、...... 等等共 14 個特徵,由於第 14 個特徵在數學計算上有不確定性,因此一般選用前 13 個特徵,以描述影像。

此特徵不需要輸入額外的參數就能計算,且最後 得到的特徵維度是 13 維,相較於前兩個特徵可說 是非常的簡潔,在後續輸入模型做訓練所需要的 時間也大幅降低;缺點是當資料量很龐大時,僅 用 13 個特徵並不能很完善的描述所有的影像。

III. Experiment

本次實驗的資料共有訓練集 63325 張影像、驗證集 450 張、測試集 450 張,這些影像包含 10 個類別。先將影像都縮放成 128 × 128 後,再計算特徵。特徵計算方式為上一個段落所介紹的三個方法,相關的超參數設定呈現在下表,使用的模型是 AdaBoost、XGBoost、LightGBM,模型的部分並未特別挑選超參數。評估的方式使用 Top-1 accuracy、Top-5 accuracy、訓練時間。

Method	Setting	Dimension
Color Histogram	Bins of R \cdot G \cdot B = 8	512
	Window size = 128×128	
	Block size = 64×64	
HoG	Block stride = 32×32	324
	Cell size = 32×32	
	Bins = 8	
	nlevels = 64	
Haralick	-	13

Table 1: Setting of Feature Extractor

除了使用機器學習的方法,也嘗試使用深度學習的方法。在有關影像的任務中,CNN是一個常用的做法,這裡嘗試搭建一個結構較簡單的CNN,直接將影像輸入模型做學習。模型的設定呈現在下表。

Layer	Setting
	in channels $= 3$
Convolution1	out channels $= 32$
	kernel size = 5
	in channels $= 32$
Convolution2	out channels $= 32$
	kernel size = 5
Maxpooling1	kernel size = 2
Maxpooling2	kernel size = 2
Linear1	in features = $32*29*29$
	out features $= 64$
Linear2	in features = 64
	out features $= 10$

Table 2: Setting of CNN

Model	Feature Extractor	Validation	Test
AdaBoost	Color Histogram	0.102 ± 0	0.108
	HoG	0.113 ± 0	0.08
	Haralick	0.078 ± 0	0.107
XGBoost	Color Histogram	0.091 ± 0	0.098
	HoG	0.108 ± 0	0.113
	Haralick	0.096 ± 0	0.096
LightGBM	Color Histogram	0.082 ± 0	0.078
	HoG	0.113 ± 0	0.104
	Haralick	0.093 ± 0	0.102

Table 3: Top-1 Accuracy

上表是使用機器學習模型搭配不同的特徵計算方式,以 Top-1 accuracy 評估模型對影像分類的結果。根據表格內容,Validation 的結果是使用 AdaBoost 搭配 HoG 與 LightGBM 搭配 HoG 有最高的準確率,而Test 的結果,則是 XGBoost 搭配 HoG 有最高的準確率。

針對不同的特徵計算方式,最好的組合分別為 Color Histogram 配 AdaBoost、HoG 配 XGBoost、Haralick 配 AdaBoost。

Model	Feature Extractor	Validation	Test
AdaBoost	Color Histogram	0.478 ± 0	0.496
	HoG	0.52 ± 0	0.467
	Haralick	0.526 ± 0	0.52
XGBoost	Color Histogram	0.462 ± 0	0.533
	$_{ m HoG}$	0.491 ± 0	0.491
	Haralick	0.551 ± 0	0.487
LightGBM	Color Histogram	0.5 ± 0	0.467
	HoG	0.491 ± 0	0.511
	Haralick	0.48 ± 0	0.498

Table 4: Top-5 Accuracy

上表是使用機器學習模型搭配不同的特徵計算方式,以 Top-5 accuracy 評估模型對影像分類的結果。根據表格內容,Validation 的結果以 XGBoost 搭配 Haralick,模型的分類效果最好,Test 的結果則是 XGBoost 搭配 Color Histogram 的分類準確率最高。

針對不同特徵,剛好都搭配不同的模型,在 Test 會有很好的效果,分別是 Color Histogram 配 XGBoost、HoG 配 LightGBM、Haralick 配 AdaBoost,沒有哪個

特徵可以搭配所有模型都得到很好的分類效果。

Model	Feature Extractor	Training Time
AdaBoost	Color Histogram	28.0 ± 0.035
	HoG	150.756 ± 1.764
	Haralick	7.082 ± 0.006
XGBoost	Color Histogram	115.49 ± 0.144
	$_{ m HoG}$	546.152 ± 1.075
	Haralick	36.471 ± 0.047
LightGBM	Color Histogram	3.248 ± 0.107
	$_{ m HoG}$	19.514 ± 0.042
	Haralick	1.098 ± 0.032

Table 5: Training Time

上表是使用機器學習模型搭配不同的特徵計算方式,紀錄每一種組合在訓練時需要花費的時間。根據表格內容,在模型的部分,時間由低到高依序為LightGBM、AdaBoost、XGBoost;比較不同的特徵計算方式,由於 Haralick 的特徵維度為三者最少,因此放進三個模型時訓練都相當快速,其次是 Color Histogram,最慢的是 HoG。

Model	Validation Top1/Top5	Test Top1/Top5
CNN	$0.1 \pm 0/0.5 \pm 0$	0.100/0.5

Table 6: CNN

上表是使用 CNN 對影像做分類,並使用相同的指標評估效果。根據上表,我們可以看到在 Validation 與 Test 的結果都和前面使用的機器學習方法很接近。

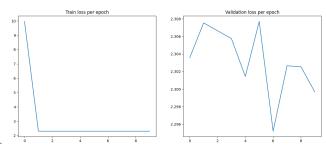


Figure 1: Loss for Training and Validation

上方是將不同 eopch 的 training loss 與 validation loss 視覺化的摺線圖。根據左圖,training loss 從第 2 個 epoch 後就開始維持定值;在右圖中,validation loss 則沒有隨著 epoch 增加而收斂到一個定值,在第 6 個 epoch 時最低。

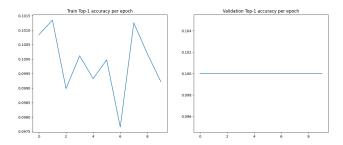


Figure 2: Top-1 accuracy curve for Training and Validation

上方是將不同 eopch 的 training top-1 accuracy 與 validation top-1 accuracy 視覺化的摺線圖。在左圖中, training 的 top-1 accuracy 會隨著 epoch 震盪,並沒 有在固定的範圍收斂,在第 1 個與第 6 個 epoch 時分別有最高和最低的 accuracy,而右圖中的 validation top-1 accuracy 則一直都固定在 0.1。

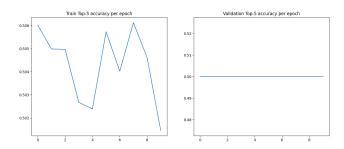


Figure 3: Top-5 accuracy curve for Training and Validation $\,$

上方是將不同 eopch 的 training top-5 accuracy 與 validation top-5 accuracy 視覺化的摺線圖。根據左圖,training 的 top-5 accuracy 也不會收斂到某個範圍,且 震盪的情形和 top-1 accuracy 不同,分別在第 7 個與第 9 個 epoch 時有最高和最低的 accuracy;右圖中的 validation top-5 accuracy,則完全沒有變動。

IV. Conclusion

本次作業中,我們使用多個方法分別對影像萃取出不同的特徵,並使用常見的機器學習模型學習特徵後,對驗證集與測試集的影像做分類。最後,也嘗試使用深度學習的 CNN 模型,並比較這些方法在 Top-1、Top-5 accuracy 的數值。根據實驗的結果,並沒有一種組合可以在兩種評估方式都超越所有的組合。除了比較分類準確率,我們也計算各個組合所需要的訓練時間。

在 CNN 的部分,由於這是第一次自己建立 CNN,對內部的參數功能還不太理解,訓練的結果也不盡理想。在確認 data loader 時,在同一個 mini batch 中的資料似乎都相同,導致在驗證階段的 accuracy 都一樣。除此之外,我不確定 training accuracy 的計算方式,是除以整個 training set 的數量,還是除以一個 mini batch 的數量。這些問題,都是我之後可以改進的方向。