

基于深度学习技术的遥感图像检索

报告人: 康健

苏州大学 电子信息学院

2022年4月24日



报告提纲

- 研究背景与思路
- **基于深度近邻成分分析的遥感图像检索**
- **3** 旋转不变性约束下的遥感图像检索
- 等模态遥感图像检索
- **5** 研究总结与未来展望



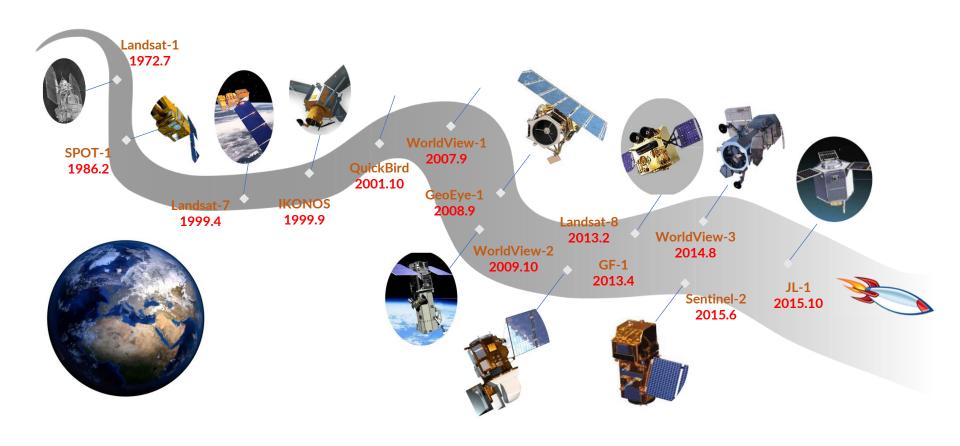
报告提纲

- 研究背景与思路
- 2 基于深度近邻成分分析的遥感图像检索
- 3 旋转不变性约束下的遥感图像检索
- 4 跨模态遥感图像检索
- 5 研究总结与未来展望

ICGMRS 2022 | 2022年4月22-24日 中国·舟山



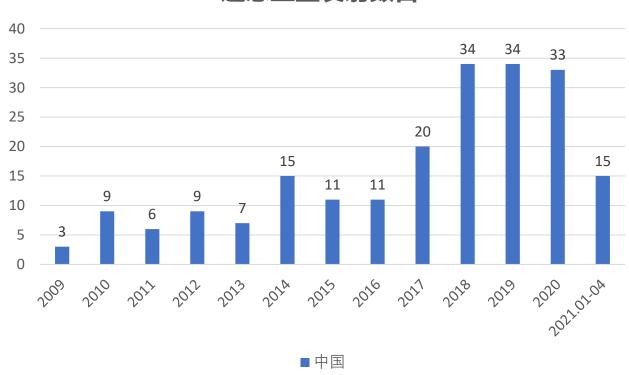
研究背景





研究背景

遥感卫星发射数目



遥感大数据时代加速到来



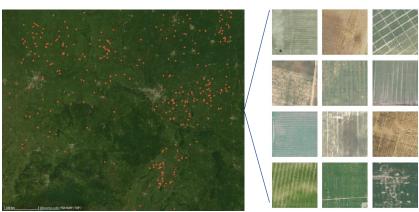
研究意义



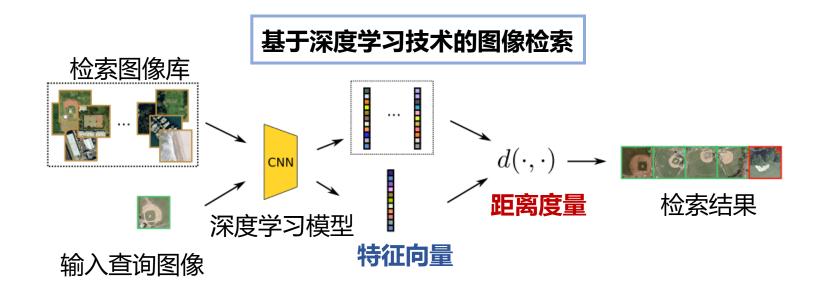












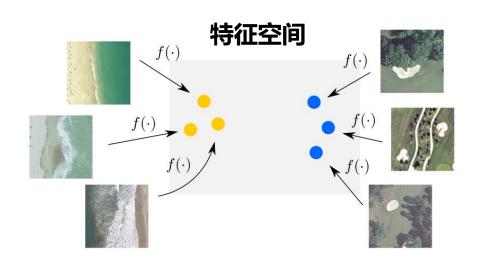
特征向量提取:设计新型网络结构提升图像高阶语义特征捕捉能力

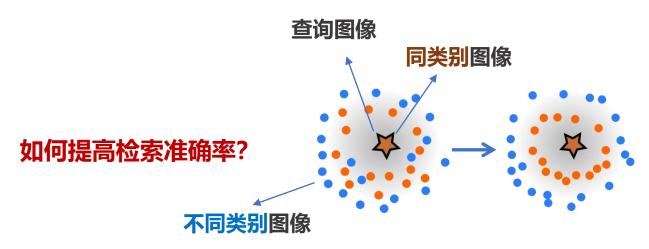
度量函数设计:设计损失函数精确建模特征间的语义关系



深度度量损失函数 $\mathcal{L}(\cdot)$

对于语义信息相似的图像, 其特征在特征空间中距离近, 若不相似, 则距离远







对比损失函数 [1]

$$\mathcal{L} = \sum_{i,j} l_{ij} \|\mathbf{f}_i - \mathbf{f}_j\|_2^2 + (1 - l_{ij})h(m - \|\mathbf{f}_i - \mathbf{f}_j\|_2)^2$$

$$h(x) = max(0,x)$$
 hinge loss $l_{ij} = \begin{cases} 1, & \text{if } \mathbf{y}_i = \mathbf{y}_j, \\ 0, & \text{otherwise.} \end{cases}$ 指示函数 m margin 参数

作用:在特征空间中拉近同一类别的图像,以一定距离(margin)推开不同类别的图像。

三元组损失函数 [2]

$$\mathcal{L} = \sum_{i} h(\|\mathbf{f}_{i}^{a} - \mathbf{f}_{i}^{p}\|_{2}^{2} - \|\mathbf{f}_{i}^{a} - \mathbf{f}_{i}^{n}\|_{2}^{2} + m)$$

$$(\mathbf{f}_i^a, \mathbf{f}_i^p, \mathbf{f}_i^n)$$
 基准、正例、负例图 像特征三元组

m margin 参数

作用:保证负例图像与基准图像 在特征空间中的间距至少为正例图像 与基准图像之间的距离加上 *m*

^[1] Hadsell, R., Chopra, S., & LeCun, Y. (2006, June). Dimensionality reduction by learning an invariant mapping. In 2006 IEEE Computer Society Conference on Computer Vision and Pattern Recognition (CVPR'06) (Vol. 2, pp. 1735-1742). IEEE.

^[2] Schroff, F., Kalenichenko, D., & Philbin, J. (2015). Facenet: A unified embedding for face recognition and clustering. In Proceedings of the IEEE conference on computer vision and pattern recognition (pp. 815-823).



归一化的Softmax损失函数[3]

$$\mathcal{L} = -\frac{1}{N} \sum_{i} \sum_{c} y_{i}^{c} \log(\frac{e^{\mathbf{w}_{c}^{T} \mathbf{f}_{i}}}{\sum_{k} e^{\mathbf{w}_{k}^{T} \mathbf{f}_{i}}})$$

 \mathbf{w}_c 类别基准特征(class prototype)

作用:在特征空间中,各个类别的所有图像特征与相应的类别基准特征(class prototype)对齐。

上述损失函数不足

- 传统对比损失函数通常在优化 时只作用在每个批次内部中的 各个图像,没有考虑到整个训 练数据集中的其他图像。
- 对于三元组损失函数,需要有 足够数量的图像对用来对CNN 进行训练,但在大数据上很难 满足这一要求。
- 归一化Softmax损失函数不能 有效发掘类内图像特征之间的 多样性结构。



报告提纲

- 1 研究背景与思路
- **② 基于深度近邻成分分析的遥感图像检索**
- 3 旋转不变性约束下的遥感图像检索
- 4 跨模态遥感图像检索
- 5 研究总结与未来展望



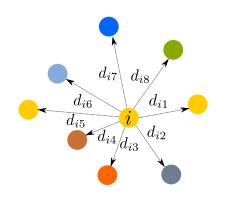
近邻成分分析(NCA)[4]

对于图像 *i* , 其选择图像 *j* 作为 其在特征空间的近邻的概率为:

$$p_{ij} = \frac{\exp(-\|\mathbf{A}\mathbf{x}_i - \mathbf{A}\mathbf{x}_j\|_2^2)}{\sum_{k \neq i} \exp(-\|\mathbf{A}\mathbf{x}_i - \mathbf{A}\mathbf{x}_k\|_2^2)},$$

A 特征投影线性算子

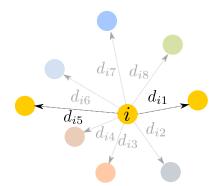
$$d_{ij} = \|\mathbf{A}\mathbf{x}_i - \mathbf{A}\mathbf{x}_j\|_2^2$$
 特征间距



图像 i 被正确分类的概率为:

$$p_i = \sum_{j \in \Omega_i} p_{ij}$$

 $j \in \Omega_i$ 其他与图像 i 同类别的图像



近邻成分分析损失函数:

$$\mathcal{L} = -\sum_{i} \log(p_i)$$

[4] J. Goldberger, G. Hinton, S. Roweis, R. Salakhutdinov. (2005) Neighbourhood Components Analysis. Advances in Neural Information Processing Systems. 17, 513-520, 2005.



近邻成分分析(NCA)

作用:在特征空间中, 最大化平均K邻近分类正确率

优势:善于发掘类内图像

特征之间的多样性





Deep Learning



基于深度学习的近邻成分分析(SNCA)[5]

目标:

- 利用CNN模型学习非线性投影 算子,增强图像语义建模能力
- 引入memory bank,用来存储 所有训练图像特征,在对比学习 过程中充分考虑所有图像对

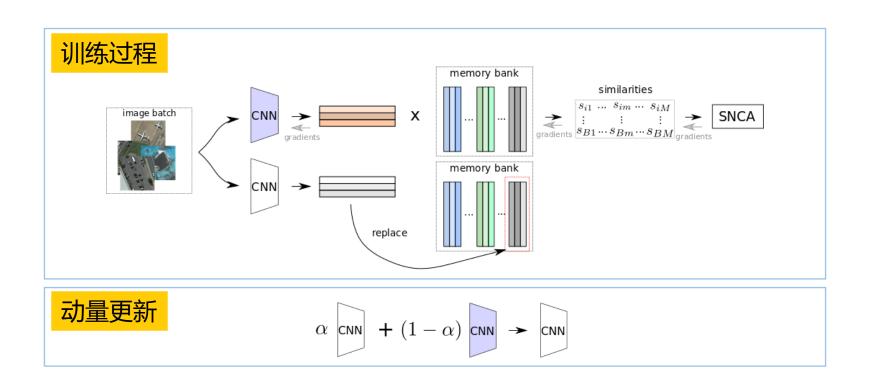
$$p_{ij} = \frac{\exp(s_{ij}/\sigma)}{\sum_{k \neq i} \exp(s_{ik}/\sigma)}, \quad p_{ii} = 0$$

 s_{ij} cos相似性



保证特征一致性:

基于动量更新机制的深度近邻成分分析[6,7]



[6] He, K., Fan, H., Wu, Y., Xie, S., & Girshick, R. (2020). Momentum contrast for unsupervised visual representation learning. In Proceedings of the IEEE/CVF Conference on Computer Vision and Pattern Recognition (pp. 9729-9738).

[7] **Kang, J.**, Fernandez-Beltran, R., Ye, Z., Tong, X., Ghamisi, P., & Plaza, A. (2020). Deep Metric Learning Based on Scalable Neighborhood Components for 14 Remote Sensing Scene Characterization. IEEE Transactions on Geoscience and Remote Sensing.



提升特征分辨能力:

SNCA-CE 损失函数[7]

$$\mathcal{L} = \mathcal{L}_{\mathrm{CE}} + \mathcal{L}_{\mathrm{SNCA}}$$

提升类间距离

提升类内相似性度度量能力

实验数据:

AID

viaduct StorageTanks Mountain Commertial

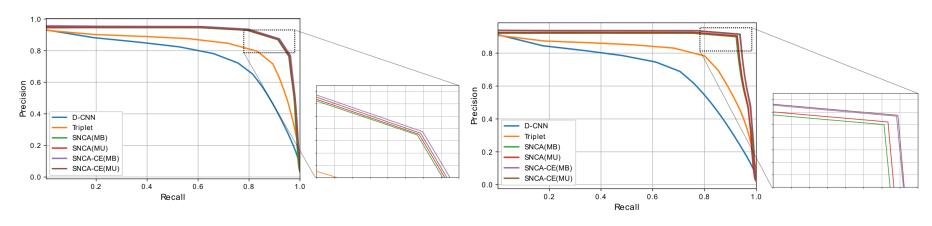
wetland Ship Sea ice meadow

NWPU-RESISC45



实验结果: 图像检索

PR曲线

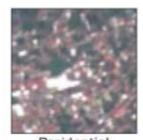


AID

NWPU-RESISC45

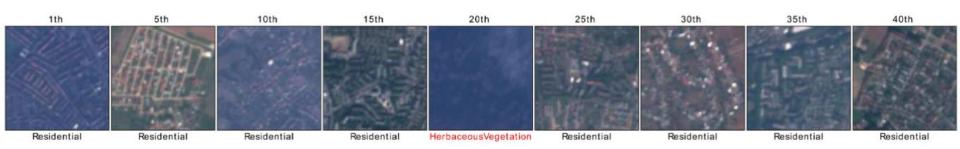


实验结果: 图像检索

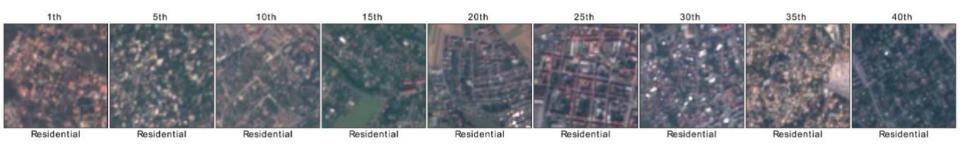


查询图像

Residential



对比方法



所提方法



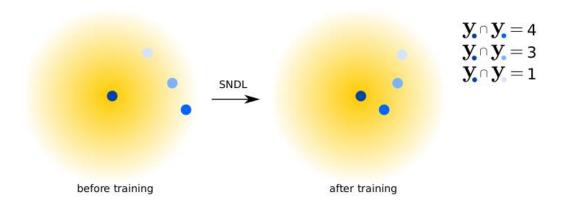
多标签遥感场景图像



裸地,房屋,汽车,树

多标签近邻成分分析[8]

损失函数设计思想:含有相同类别/标签的数量越多的两张图片,其在特征空间的距离越近。





多标签近邻成分分析损失函数[8]

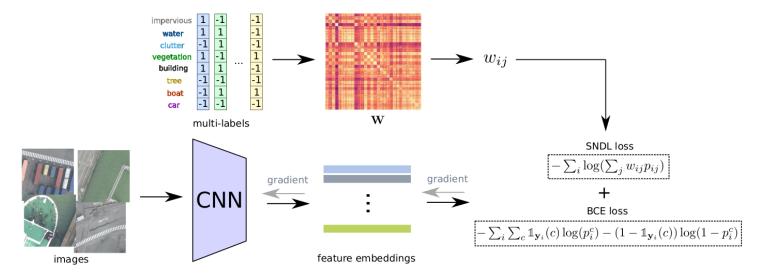
$$\mathcal{L}_{ ext{SNDL}} = -\sum_{i} \log(\sum_{j} w_{ij} p_{ij})$$

提升特征分辨能力:

联合损失函数

$$\mathcal{L} = \mathcal{L}_{\mathrm{BCE}} + \mathcal{L}_{\mathrm{SNDL}}$$

方法框架:



ICGMRS 2022 | 2022年4月22-24日 中国·舟山



基于深度近邻成分分析的遥感图像检索

实验结果:

		UCM			AID			DFC15		
		WMAP	MAP(%)	HL	WMAP	MAP(%)	HL	WMAP	MAP(%)	HL
ResNet18	Contrastive	1.97	86.77	0.19	3.66	93.31	0.18	_	_	_
	BCE	2.52	97.70	0.13	4.25	97.36	0.12	2.37	100.00	0.12
	GRN-SNDL	2.63	99.17	0.11	4.35	99.17	0.11	2.43	100.00	0.10
	LSEP	2.75	99.79	0.09	4.39	99.06	0.11	2.40	100.00	0.11
	GRN-SNDL-BCE	2.71	99.70	0.10	4.47	99.29	0.09	2.51	100.00	0.07
ResNet50	Contrastive	2.28	97.02	0.15	3.85	93.44	0.17	_	_	_
	BCE	2.64	98.99	0.11	4.33	98.31	0.11	2.45	100.00	0.09
	GRN-SNDL	2.71	99.64	0.10	4.47	99.67	0.09	2.51	99.99	0.08
	LSEP	2.77	99.81	0.09	4.40	99.52	0.10	2.46	100.00	0.09
	GRN-SNDL-BCE	2.80	99.92	0.08	4.60	99.66	0.07	2.58	100.00	0.06
WideResNet50	Contrastive	2.22	96.47	0.15	3.99	95.49	0.15	_	_	_
	BCE	2.62	99.37	0.11	4.39	98.93	0.10	2.45	100.00	0.09
	GRN-SNDL	2.73	99.44	0.10	4.48	99.49	0.09	2.53	99.95	0.07
	LSEP	2.76	99.87	0.09	4.40	99.75	0.10	2.47	100.00	0.09
	GRN-SNDL-BCE	2.80	99.87	0.08	4.59	99.75	0.07	2.57	99.99	0.06



实验结果:

查询图像



Grass, Pavement. Sand, Trees

LSEP[9]



Grass, Pavement, Sand



Bare-soil. Grass



Grass, Pavement, Sand



Bare-soil, Grass



Bare-soil. Grass

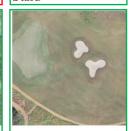




Grass, Pavement, Sand



Bare-soil. Grass. Pavement, Sand



Grass, Pavement, Sand



Grass. Pavement, Sand



Grass. Pavement, Sand



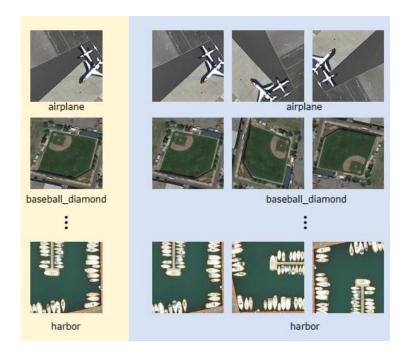
报告提纲

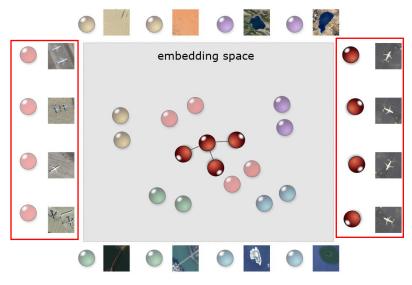
- 1 研究背景与思路
- 2 基于深度近邻成分分析的遥感图像检索
- **3** 旋转不变性约束下的遥感图像检索
- 4 跨模态遥感图像检索
- 5 研究总结与未来展望



旋转不变性约束下的遥感图像检索

特征学习需要考虑遥感 图像特有的旋转不变性



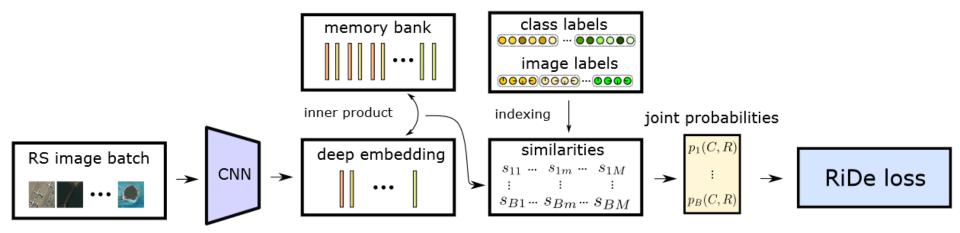


查询图片与其不同角度旋转图 片的相似性比其他同类图片高

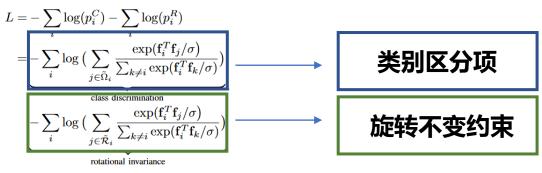


旋转不变性约束下的遥感图像检索

旋转不变的深度度量学习[10]



度量损失函数



[10] **Kang, J.**, Fernandez-Beltran, R., Wang, Z., Sun, X., Ni, J., & Plaza, A. (2021). Rotation-Invariant deep embedding for remote sensing images. IEEE Transactions on Geoscience and Remote Sensing.



旋转不变性约束下的遥感图像检索

实验结果:

query	5NCA	5NCA-aug	RiDe
-∢ !i			
Service of the servic	The state of the s	The state of the s	The second secon



报告提纲

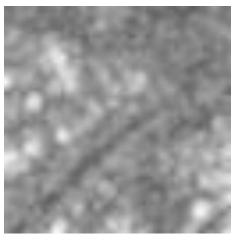
- 1 研究背景与思路
- 2 基于深度近邻成分分析的遥感图像检索
- 3 旋转不变性约束下的遥感图像检索
- ♣ 跨模态遥感图像检索
- 5 研究总结与未来展望



多模态遥感图像能更加全面地反映地物与不同波段电磁波相互作用的结果



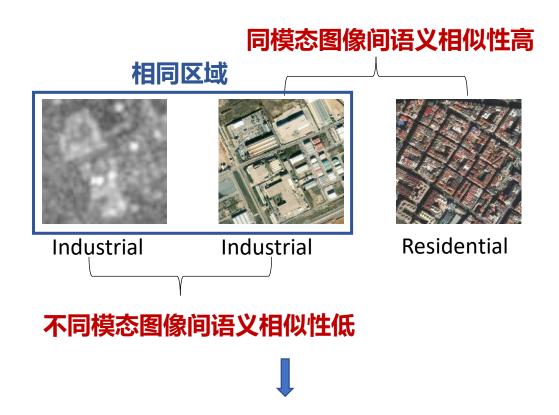
光学遥感图像



合成孔径雷达 (SAR) 图像

图像检索方法需要满足不同模态之间的相互检索需求

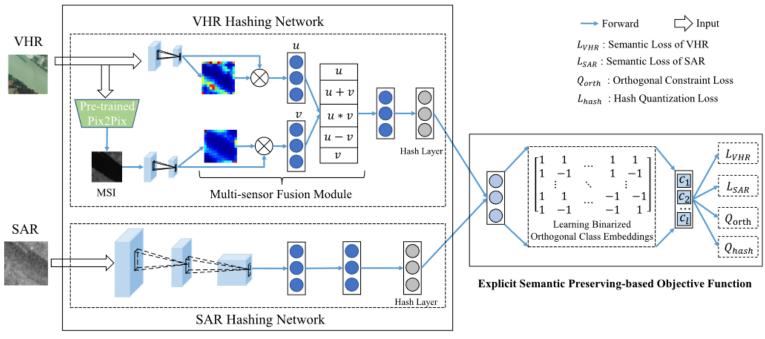




具有类别判别性的特征学习同时需要考虑如何减小不同模态数据之间的语义差异性



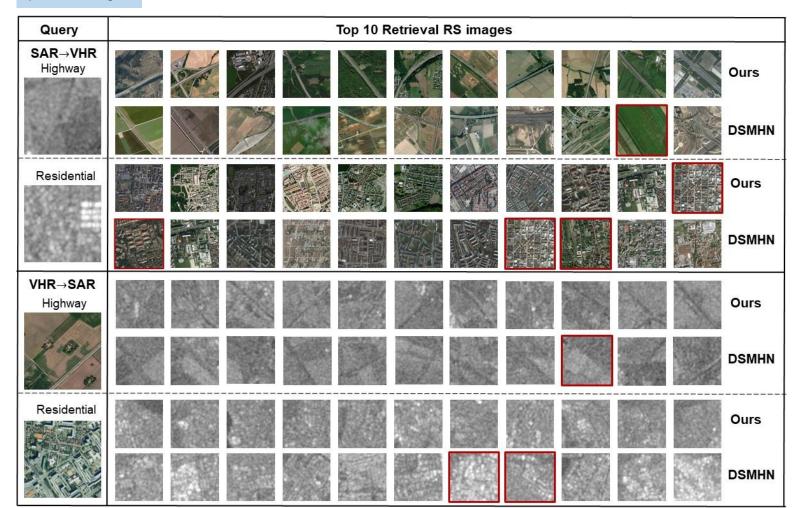
跨模态的深度哈希编码[11]



Cross-modal Hashing Network

[11] Sun, Y., Feng, S., Ye, Y., Li, X., **Kang, J.**, Huang, Z., & Luo, C. (2021). Multi-sensor Fusion and Explicit Semantic Preserving-based Deep Hashing for Cross-Modal Remote Sensing Image Retrieval. IEEE Transactions on Geoscience and Remote Sensing.







报告提纲

- 1 研究背景与思路
- 2 基于深度近邻成分分析的遥感图像检索
- 3 旋转不变性约束下的遥感图像检索
- 4 跨模态遥感图像检索
- **5** 研究总结与未来展望



研究总结与未来展望

研究总结

- 提出了单标签到多标签下的遥感图像检索技术,提升了检索精度。
- > 考虑到遥感图像的旋转不变性,提出了旋转不变性约束下的检索方法。
- 解决了不同模态图像之间语义差异性大的问题,提出了跨模态遥感图像检索方法。

未来展望

- > 半监督、小样本下的图像检索
- > 遥感图像时间序列下的检索
- > 语言描述与图像之间的相互检索



谢谢大家! 敬请批评指正!





个人主页