基于无人机的人体行为识别

国赛参赛文档

队伍编号: DIGIX2024TEAM130239

队伍名称: 视觉计算与智能认知实验室

代码: https://github.com/superwuu/Behavior-Recognition-Pro

模型权重与推理结果百度网盘链接: https://pan.baidu.com/s/1EV

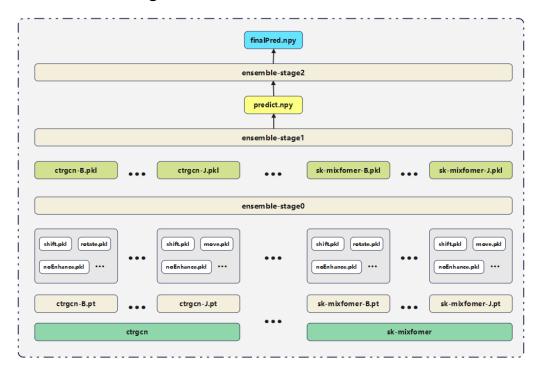
JnTb9U2xShe1BH7BboxQ?pwd=inuc

【简介】本次比赛方案以 top 仓库与 TE-GCN 仓库为代码基础构建方案,我们选择使用了 20 个模型、4 种模态及 4 种数据增强方法进行模型的训练与推理,而后使用三阶段多集成方案对不同模型的预测结果进行集成。我们主要的创新工作可总结为:(1)以使用多种不同数据增强的方式模拟使用大量的训练数据;(2)探究模型内外集成组合的方案效果,确定了模型内部集成与多模型集成的集成方案;(3)创新了自适应模型集成权重选择算法,更加合理与高效地进行模型集成;(4)创新清晰集与模糊集分类设想,提高了模型的预测准确率。

一、架构说明

本次比赛我们小组的算法架构如下图所示,在模型训练推理阶段,我们在训练集上对多个模型使用不同模态、不同数据增强方式进行训练后得到 pt 权重文件,而后对 val 数据集与 test 数据集进行推理进行 pkl 文件。在模型集成阶段,我们先将不同模态模型的以

多种数据增强方式得到的推理结果进行小集成,得到每个模型的初步集成结果(StageO)。而后使用创新的自适应模型权重选择算法对StageO的输出结果进行集成,得到初步输出结果(Stage1)。而后使用创新的清晰集模糊集分类方法对预测结果再次进行优化,得到最终的预测结果(Stage2)。



1.1 模型训练与推理

经过省赛的较量与对国赛数据集进行初步实验,我们发现的一般规律为模型越多、数据量越大,得到的预测准确率也越高。借助top仓库与TE-GCN仓库,我们在省赛中已使用了20个模型,模型数据已足够多,故我们在国赛时更多考虑的优化方案是如何增加训练数据。由于比赛规定不可使用认为外源数据,我们想到了可以对训练数据进行不同方式的增强,这样可以在一套数据集的基础上"分身"出多套不同的数据,而后进行集成,以此模拟使用大量的

数据进行训练。

为此,我们选择使用四种增强方式,即 random-shift、random-move、random-rotate、random shift & move 等,他们与不进行数据增强一起构成了我们的数据增强选择范围。我们选择的模型与数据增强的组合方式如下图所示。

分类	模型	模态	不增强	random shift	random move	random rotate	random shift & move
Mix_GCN	ctrgcn	joint	~	~	~		V
		bone	\checkmark	~	\checkmark	~	V
		joint-motion					V
		bone-motion					V
	mstgcn	joint	~	✓	~		V
		bone	✓	✓	✓	\checkmark	V
		joint-motion					✓
		bone-motion					✓
	tdgcn	joint	~	✓	~		V
		bone	✓	~	~	~	~
		joint-motion					V
		bone-motion					V
Mix former	skmixf	joint	✓	~	~	✓	V
		bone	✓	✓	✓	✓	V
		joint-motion					V
		bone-motion					✓
	skmixf	joint	V	~	V	~	V
	k2	bone	~	✓	~	>	V
tegcn	tegcn	joint	V			~	✓
		bone	V			~	V

由上图所示,我们一共选择了**61** 种组合,对每个组合进行训练 后在 val 数据集与 test 数据集上进行推理,得到各自的推理结果。

1.2 模型集成

得到了训练并推理完毕的 61 个 pkl 文件的推理结果后,需要对

多模型的推理结果进行集成。我们在对国赛数据集的实验中发现,若直接对所有文件进行一次集成,并不能得到最佳的效果,为此我们提出了多层次集成方法对结果文件进行处理。在集成的 Stage0 阶段,我们为模型的预测结果进行初步集成,为每个模型输出了一个集成后的结果文件;在 Stage1 阶段,我们对 Stage0 阶段获得每个模型结果进行再次集成,得到预测的输出文件;在 Stage2 阶段,我们对输出文件再次进行筛选,选出模糊集样本,对其使用众数计算重新获取分类结果,最终结合后得到本次比赛的最终预测文件。

(1) Stage0 初步集成阶段

在集成的 Stage0 阶段,我们在 val 数据集上探索了多种组合方式,我们发现在模型内部进行集成比跨模型进行集成得到了更好的效果,因为最终选择了对每个模型集成出一个结果文件。以模型 ctr gcn-B 为例,我们将未增强、使用 random-shift 增强、使用 random-move 增强、使用 random-rorate 增强以及使用 random-shift & move 增强的五个结果文件进行集成,得到 ctrgcn-B 模型的预测文件。在集成方式的选择上,我们探索了平均集成与使用我们提出的自适应算法,会导致模型因提前学习到了特例化样本而结果不佳,因此我们在 Stage0 阶段选择了平均集成的方式,即为每个集成的文件分配相同的权重结果。在经过 Stage0 后,得到 20 个模型的集成文件。

(2) Stage1 完整集成阶段

在集成的 Stage1 阶段,为了能够更加客观地评估模型的分类性

能,为不同的模型在集成过程中赋予不同的权重,我们提出了自适应模型集成权重选择算法,将反应模型一般分类性能的类别平均准确率(Accuracy Rate, μ)、反应模型精确分类性能的过滤筛选后类别平均准确率(After-filter Accuracy Rate, $AF\mu$)与反应模型分类置信度的类别分类方差(Variance, σ^2)相结合,最终为每个模型输出一个值作为集成过程中该模型的权重。

具体而言,对于每个模型,我们先计算得到其分类分数最高的 topK 个类别($k \in \{1,3,5\}, k$ 为超参,默认为 1)。而后遍历 val 数据中每个样本,若其标签位于 topk 的分类中,则认为该模型在该标签的类别分类正确,该类别计数加一。最终得到一个长度为 155 的列表,记录该模型在每个类别上的对 val 数据集分类成功的概率,对列表计算平均值,即为 μ ; 对列表计算方差,即为 σ^2 。设置一个最低阈值(默认为 0.15),将低于该阈值的类别概率剔除,得到一个反应模型精确分类性能的列表,计算平均值,即为 $AF\mu$ 。

得到三个指标后,我们认为一个权重较大、性能好的模型应该同时具备 μ 与 $AF\mu$ 较大,即识别准确率较高的特点,以及 σ^2 较小,即模型分类概率偏差小,性能较为稳定的特点。此外,能够学习到最佳的权重,我们为三个指标分别设立了超参数x、y、z,故每个模型的最终权重计算公式为:

$$score = \frac{\mu^x \cdot AF\mu^y}{(\sigma^2)^z}$$

为了得到x、y、z这三个超参,我们选择网格搜索(Grid Search)与随机数搜索两种方式,构建模型的权重列表,在 val 数据

集上进行集成,记录得到最优结果的参数组合作为我们选择的超参数。在进行 Stage1 阶段后,得到 test 数据集的 predict.npy 预测结果文件。

(3) Stage2 集成后优化阶段

在集成的 Stage2 阶段,为了对预测结果进行进一步的增强,我 们提出清晰集与模糊集的分类概念。清晰集即 test 数据集中分类置 信度较高的样本,这类样本不需要再次进行分类核验,即认为当前 的分类就是最终的预测结果。模糊集即 test 数据中分类置信度较低 的样本,由于样本在分类时选择的是概率最大的类别,往往会出现 分类错误但正确类别的分类概率与预测概率较为接近的情况,这样 样本需要再次进行分类核验,以提高模型的预测准确率。在情绪集 与模糊集的区分算法中, 我们认为最佳的方式借助深度学习模型, 在 val 数据集上进行一次半监督聚类算法,学习模型权重,而后在 test 数据集上进行分类。我们进行了初步实验,但由于国赛时间较为 紧张,简单模型分类效果较差,故我们在分类上选择了随机抽样进 行,设定模糊集数量为1500。不可否认的是,我们认为自动化训练 模型是一种难度更高但是更加高效与优化的方式,需要选择合适的 聚类模型、监督信号以及更加优秀的训练技巧。

在筛选得到 1500 个模糊集样本后,我们对其中的每个样本进行模型投票操作,即以众数的方式选择最终的预测结果。我们将 20 个模型对模糊集中每个样本的分类结果进行汇总,剔除掉分类准确率较低的模型,选择剩余模型中对其预测最多的分类最后该模型的预

测结果。将模糊集与清晰集相结合,得到最终的输出预测结果。

二、使用说明

2.1 数据说明

我们按照数据说明将训练集、验证集和测试集数据都进行了模态的转换,而后将训练集数据与验证集数据进行绑定,生成符合模型训练所需的npz文件,转换代码见文件data.ipynb。

```
import numpy as np
train_data = np.load('data/train_joint_bone.npy')
train_label=np.load("data/train_label.npy")
                                                                      test bone.npz
test_data = np.load('data/val_joint_bone.npy')
test_label=np.load("data/val_label.npy")
                                                                      test_bone_motion.npz
                                                                      test_joint.npz
print(train_data.shape)
print(train_label.shape)
                                                                      test joint motion.npz
print(test_data.shape)
                                                                       train_bone.npz
print(test_label.shape)
                                                                       train_bone_motion.npz
     'x_train': train_data,
'y_train': train_label,
                                                                      train_joint.npz
     x_test': test_data,
                                                                      train_joint_motion.npz
     'y_test': test_label,
np.savez('train/train_joint_bone.npz', **arrays_dict)
```

转换完成后,得到的训练数据文件与测试数据文件见网盘下 data 文件夹。

2.2 训练与推理说明

比赛使用了两个开源仓库,分别为 ICME2024-Track10 仓库与 TE-GCN 仓库。在两个仓库下,我们修改了数据预处理代码,新增了四种数据增强方式。

在 Track10 仓库下,使用 Mix_former 的 6 个模态模型与 4 种数据增强方式的组合,共训练了 22 个模型,训练脚本为 Mix former

目录下的 train.sh 文件;使用 Mix_GCN 的 12 个模态模型与 4 种数据增强方式的组合,共训练 33 个模型,训练脚本同样为其目录下train.sh 文件。

在 TE-GCN 仓库下,使用两个模态模型与 4 种数据增强方式的组合,共训练 6 个模型,训练脚本为 script-train 文件下的文件。

训练完毕后得到各自模型的 pt 权重文件, 所有的权重文件见网盘下 train-pt 文件夹。

在推理阶段,对于 Track10 仓库的两个系列模型,运行各自文件夹下的 testval.sh 与 test.sh 文件,分别得到 val 数据集与 test 数据集的推理结果;对于 TE-GCN 仓库,运行 script-test 文件夹下的文件,同样得到 val 数据集和 test 数据集上的推理结果。

推理完毕完得到的 val 数据集上推理结果见网盘下 pkl-val 文件 夹, test 数据集上推理结果见网盘下 pkl-test 文件夹。

2.3 模型集成说明

模型集成的三个阶段代码见 ensemble 文件夹, stage0,1,2 分别对应集成三个阶段的集成代码。

在 stage0 文件夹下,我们完成了在 val 数据集与 test 数据集上对每个模型内部的不同数据增强方式间的初步集成,得到每个模型的 pkl 文件。处理前后的 pkl 文件分别见文件夹 stage0/orig 文件夹与 stage0/inter 文件夹。

在 stage1 文件夹下, getBestParameter 子文件夹对 val 数据集搜索出合适的模型集成参数,运行 inter_run2getBestParameter.sh 脚本

启动文件。getFinalPredict 子文件夹对 test 数据集进行推理,运行 int er run2getFinalPredict.sh 文件启动文件,得到 pred.npy 文件。

在 stage2 文件下,所有的代码集成到 allinOne.py 文件夹下,按 照步骤依次进行即可得到最终的预测文件。

```
if __name__ == "__main__":
    # 1.模型的推理npl转npy再转csv
    model_pkl2npy2csv()

# 2.集成的推理结果文件获得类别csv
pred_npy2csv()

# 3.将集成的预测结果与每个模型的预测结果相结合
merge_predWithModel()

# 4.选择模糊集,输入集成的预测结果,返回索引列表
get_vagueSet_index()

# 5.从合并的csv中找到模糊集,保存成单独的csv
get_vagueSet_csv(idx_res=get_vagueSet_index())

# 6.取众数,完成最后的输出
Rate=[]
get_finalPred(Rate)

# 7.在val上验证准确性
get_acc[)
```

在这一阶段,首先将模型集成的 pkl 文件转成各自的 csv 文件,该文件为模型对 test 数据集每个样本的分类,见网盘下 ensemble/csv 文件夹。而后将 stagel 推理的 pred.npy 同样转成 csv 文件,见 ensemble/pred.npy 文件。接着将两者的 csv 文件相互结合,得到 ensemble/mergedAllData.csv 文件。

在 get_vagueSet_index 函数下进行模糊集的筛选,而后将模糊集列表索引输入 get_vagueSet_csv 函数得到模糊集的 csv 文件。最后运行 get finalPred 函数得到最终的预测输出结果。