激光写光电子学进展

一种引入注意力机制的多尺度高光谱图像 特征提取方法

许张弛,郭宝峰,吴文豪,尤靖云,苏晓通 杭州电子科技大学自动化学院,浙江杭州 310018

摘要 近年来,随着深度学习的发展,基于深度学习的特征提取方法在高光谱图像领域表现出良好的发展前景。提出了 一种引入注意力机制的多尺度高光谱图像特征提取方法,包括光谱特征提取网络和空间特征提取网络两个部分,并使用 一种得分融合策略进行融合。在光谱特征提取网络中,引入注意力机制来缓解因光谱维数过高导致的梯度消失问题,以 提取多尺度的光谱特征。在空间特征提取网络中,引入注意力机制作用于网络主干,使其关注邻域内的重要部分,帮助 分支网络提取关键信息。将5种光谱特征提取方法、3种空间特征提取方法以及3种空间-光谱联合特征提取方法在3个 数据集上进行对比实验,实验结果表明,所提方法能够稳定、有效地提升高光谱图像的分类准确率。 关键词 高光谱图像;长短期记忆网络;注意力机制;特征提取;深度学习

中图分类号 TP751.1 文献标志码 A

DOI: 10.3788/LOP230974

Multi-Scale Feature Extraction Method of Hyperspectral Image with Attention Mechanism

Xu Zhangchi, Guo Baofeng^{*}, Wu Wenhao, You Jingyun, Su Xiaotong School of Automation, Hangzhou Dianzi University, Hangzhou 310018, Zhejiang, China

Abstract In recent years, with the development of deep learning, feature extraction methods based on deep learning have shown promising results in hyperspectral data processing. We propose a multi-scale hyperspectral image feature extraction method with an attention mechanism, including two parts that are respectively used to extract spectral features and spatial features. We use a score fusion strategy to combine these features. In the spectral feature extraction network, the attention mechanism is used to alleviate the vanishing gradient problem caused by spectral high-dimension and multi-scale spectral features are extracted. In the spatial feature extraction network, the attention mechanism helps branch networks extract important information by making the network backbone focus on important parts in the neighborhood. Five spectral feature extraction methods are used to perform comparative experiments on three datasets. The experimental results show that the proposed method can steadily and effectively improve the classification accuracy of hyperspectral images.

Key words hyperspectral images; long short-term memory; attention mechanism; feature extraction; deep learning

1引言

高光谱成像技术采集到的高光谱图像由包含数百 个连续波段的光谱带组成,具有丰富的光谱信息和空 间信息。目前,高光谱图像已经被广泛应用于侦察^[1]、 精准农业^[2]、植被分析^[3]等领域。高光谱图像提供的丰 富光谱信息可用于区分具有略微不同光谱特征的不同 地物,然而,其高维性引起的维数灾难,使得数据处理 困难,导致分类精度降低。对于上述问题,使用降维方 法可以取得显著的效果,其主要方法分为特征选择和 特征提取。特征选择通过从原始光谱波段中选择最具 有判别能力的子集来实现降维,该类方法计算量通常 较大,并且容易造成人为的波段丢失。特征提取通过 将输入数据线性或非线性地转换到一个低维空间来降

先进成像

收稿日期: 2023-03-28; 修回日期: 2023-04-25; 录用日期: 2023-05-04; 网络首发日期: 2023-05-14

基金项目: 国家自然科学基金(61375011)

通信作者: *gbf@hdu.edu.cn

低维数,并在低维空间中提取信息的特征。目前,特征 提取是高光谱遥感图像处理中的热门方法,在提高分 类精度和缓解数据处理压力等方面有重要的研究 意义^[4]。

近年来,深度学习方法发展迅速,并且在高光谱数 据处理领域展现出良好的发展前景[5-6]。深度学习方 法如堆叠式自动编码器(SAE)^[7]、卷积神经网络 (CNN)^[8]和生成对抗网络(GAN)^[9]等,主要通过一个 端到端的框架来自动完成特征提取和分类任务,其提 取的深层特征具有较强的语义信息。高光谱图像具有 连续且狭窄的光谱波段,波段之间具有较强的相关性。 不同于传统的前馈神经网络,循环神经网络(RNN)将 高光谱图像的每个像素视为序列而非高维向量,因此, RNN能够提取光谱波段间的上下文信息。Zhou等^[10] 提出一种基于 RNN 的空间-光谱(空-谱)联合特征提 取方法,使用长短期记忆网络(LSTM)分别提取光谱 特征和空间特征,并使用全连接网络进行融合。Liu 等[11]提出一种基于双向卷积长短期记忆网络 (ConvLSTM)的空-谱联合特征提取方法,使用一种将 卷积算子并入递归结构的新型LSTM,采取双向递归 的方式充分捕获频谱信息。上述方法没有考虑到 RNN的梯度消失问题,该问题在处理高光谱图像这类 高维数据时尤为明显。Xu等^[12]提出了一种光谱波段 分组策略,采用切分频谱的方式缓解光谱维度的梯度 消失现象。Wang等[13]在此基础上引入了多尺度策 略,提出一种端到端的自适应光谱-空间多尺度网络 (ASSMN),该网络包括光谱子网和空间子网两个部 分,分别用于提取高光谱图像中光谱与空间上的多尺 度上下文信息。然而,ASSMN在使用分组策略的过 程中,仍然受到梯度消失现象的限制。此外,在进行空 间特征提取的过程中,上述方法均没有考虑到空间邻 域中不同部分的重要程度存在差异。注意力机制是一 种应对梯度消失问题的有效方法[14],其早期主要用于 Seq2Seq(Sequence-to-Sequence)模型,随后研究人员 又提出了自注意力机制来处理多对一问题。同时,注 意力机制也被广泛应用于图像处理领域,能够有效帮 助网络关注到空间信息中的重要部分^[15]。

本文提出一种引入注意力机制的多尺度高光谱图像特征提取方法,包括光谱子网与空间子网两部分。 在光谱子网中,通过一维卷积与分组策略实现感受野与分组多尺度特征提取,并引入光谱注意力机制网络 以缓解LSTM的梯度消失现象,扩展多尺度分组策略 的可能性。在空间子网中,采用一种卷积-注意力模 块,通过空间注意力机制网络辅助网络主体,实现感受 野多尺度策略,并通过ConvLSTM进一步提取不同尺 度下的空间特征。最后,采用一种得分融合策略,将上 述子网进行整合,同时进行训练与融合,得到空-谱联 合特征。

2 基本原理与网络框架

2.1 RNN与LSTM的梯度消失现象

与传统前馈神经网络不同,RNN是一种能够提取 数据中上下文信息的网络结构。它通过在隐藏层之间 建立连接,以一种递归结构对序列进行建模,使序列当 前输出与之前的输出之间建立联系。RNN在单一时 间步(time step)中的计算公式为

$$\begin{cases} \hat{\boldsymbol{y}}_{t} = \sigma_{1}(\boldsymbol{V}\boldsymbol{h}_{t}) \\ \boldsymbol{h}_{t} = \sigma_{2}(\boldsymbol{W}\boldsymbol{h}_{t-1} + \boldsymbol{U}\boldsymbol{x}_{t}), \end{cases}$$
(1)

式中: \hat{y}_{t} 、 h_{t} 、 x_{t} 分别为第t时间步的预测值、隐藏层状态 向量和输入; σ_{1} (•)、 σ_{2} (•)为激活函数;V、U、W分别为不 同全连接层的权重矩阵。目前,RNN主要用于处理序 列建模问题,被广泛应用于语音识别、机器翻译等领域。

然而,在处理长序列时,RNN在进行反向传播的 过程中容易出现梯度消失现象。不同于普通多层神经 网络或CNN,RNN的梯度消失现象主要体现在反向 传播梯度被近距离的梯度主导,使得RNN难以解决长 期依赖性问题。在反向传播过程中,对式(1)中的W 和U进行权重更新时,将会出现时刻k到时刻t反向传 播过程中产生的连乘项:

$$\prod_{i=k+1}^{t} \left(\frac{\partial \boldsymbol{h}_{i}}{\partial \boldsymbol{h}_{i-1}} \right) = \frac{\partial \boldsymbol{h}_{t}}{\partial \boldsymbol{h}_{t-1}} \frac{\partial \boldsymbol{h}_{i-1}}{\partial \boldsymbol{h}_{i-2}} \dots \frac{\partial \boldsymbol{h}_{k+1}}{\partial \boldsymbol{h}_{k}} = \prod_{i=k+1}^{t} \left\{ \boldsymbol{W}^{\mathrm{T}} \operatorname{diag} \left[\sigma_{2}^{\prime} (\boldsymbol{W} \boldsymbol{h}_{i-1} + \boldsymbol{U} \boldsymbol{x}_{i}) \right] \right\} , \qquad (2)$$

式中:diag(•)为提取矩阵对角线元素操作;σ₂(•)为非 线性激活函数。由于 RNN常用的标准非线性激活函 数容易得到小于1的梯度矩阵,随着序列长度的增加, 连乘项的项数随之增多,距离较远的输入对梯度的影 响会快速收敛至0。

为了缓解上述现象,LSTM中加入3种门控机制 以及一种记忆单元,能够更有效地捕获长序列中的上 下文信息。相比于传统RNN,LSTM在反向传播过程 中的连乘项由遗忘门主导,因此可以在一定程度上缓 解梯度消失现象。然而,当序列过长时,遗忘门无法保 证恒为单位矩阵*I*,LSTM的梯度仍然会出现被近距 离的梯度主导的情况。

高光谱图像的光谱维度通常存在数百个波段,直 接使用每一个波段作为一个时间步的输入将会导致 LSTM的网络过深而难以训练。Xu等^[12]提出使用光 谱波段分组的方式在光谱维度进行切分,使用切分后 的光谱波段组作为LSTM各时间步的输入进而缩短 序列长度。实验证明,相比前者,使用分组的方式能够 取得更好的分类效果。

2.2 相关研究

为了获取多尺度的光谱上下文信息,一般采取感 受野多尺度与分组多尺度两种策略。Wang等^[13]提出 一种光谱多尺度特征提取网络(SeMN),对不同感受

野尺度下的光谱特征向量进行切分,以此缩短序列长度,在缓解梯度消失问题的同时实现分组多尺度策略。 然而,当分组的组数增加时,输入LSTM的序列随之 变长,其分类准确率与稳定性均明显降低。Xu等^[12]同 样指出,在使用光谱波段分组策略时,随着组数的增 加,将LSTM最后的隐藏层状态向量作为特征无法取 得令人满意的分类精度。

针对上述问题,引入注意力机制网络能够起到一 定效果。注意力机制网络使 RNN 能够再次回顾网络 中不同时刻的隐藏层状态,在处理信息瓶颈问题的同 时,进一步缓解 RNN(包括 LSTM)梯度消失的问题。 Bahdanau 等^[16]提出一种注意力机制网络,使 Seq2Seq 模型中的译码器能够选择性地回顾编码器中的信息, 获取具有更多相关信息的语义编码向量。此外,在文 本分类领域,Yang 等^[17]提出一种注意力机制网络来处 理多对一问题,具体公式为

$$\begin{cases} s = \sum_{i} \boldsymbol{\alpha}_{i} \boldsymbol{h}_{i} \\ \boldsymbol{\alpha}_{i} = \exp(\boldsymbol{u}_{i}^{\mathrm{T}} \boldsymbol{u}_{w}) / \sum_{i} [\exp(\boldsymbol{u}_{i}^{\mathrm{T}} \boldsymbol{u}_{w})], \quad (3) \\ \boldsymbol{u}_{i} = \tanh(\boldsymbol{W}_{w} \boldsymbol{h}_{i} + \boldsymbol{b}_{w}) \end{cases}$$

式中:W_w和b_w分别为全连接层的权重矩阵和偏置;u_w为一个随机初始化的上下文信息向量;u_i为提取的语义特征;tanh(•)为tanh激活函数。通过隐藏层状态向量h_i与上下文信息向量u_w之间的相关性计算权重a_i,利用权重对隐藏层状态向量进行加权求和。相比直接

第 61 卷第 4 期/2024 年 2 月/激光与光电子学进展

使用LSTM最后时刻的隐藏层状态向量*h*_n,这种方式 能够得到包含更多相关信息的输出*s*。

注意力机制网络同样可以用于处理空间信息。为 实现空间多尺度策略,常见的方法是采用多次卷积的 方式,在不同卷积层的输出中得到不同感受野尺度下 的空间特征。然而,随着卷积网络的加深,无法保证不 同感受野下的分支网络能关注到原始图像中的重点信 息。注意力机制能够很自然地加入卷积层之间,将网 络聚焦到空间中的重要部分。Woo等^[18]提出一种空 间注意力机制网络,如图1所示。为计算空间中不同 像素的权重,他们采用平均池化与最大池化的方式进 行信息的聚合,并使用卷积的方式得到空间上的权重 α,具体计算方法为

$$\begin{cases} \mathbf{Y} = \mathbf{X} + \mathbf{X}' \\ \mathbf{X}' = \boldsymbol{\alpha} \circ \mathbf{X} \\ \boldsymbol{\alpha} = \sigma \big[f_{m \times m}(\mathbf{e}) \big] \\ \mathbf{e} = \text{Concat}(\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2)' \\ \mathbf{e}_1 = \text{Avgpool}(\mathbf{X}) \\ \mathbf{e}_2 = \text{Maxpool}(\mathbf{X}) \end{cases}$$
(4)

式中:**Y**为空间注意力机制网络的输出;**X**为高光谱图 像经过主成分分析(PCA)降维后的局部邻域;•表示哈 达玛积(hadamard product); $\sigma(\cdot)$ 为 Sigmoid 激活函 数; $f_{m \times m}(\cdot)$ 表示应用卷积核大小为 $m \times m$ 的二维卷 积层;Concat(w, v)表示对w n v进行拼接;Avgpool(\cdot) 和 Maxpool(\cdot)分别表示通道维度上的平均池化和最 大池化操作。



图 1 空间注意力机制网络结构图 Fig. 1 Structure of spatial attention network

2.3 网络框架

引入注意力机制的光谱多尺度特征提取网络 (SeAMN)具体结构如图2所示。SeAMN利用3组一 维卷积层和最大池化层来实现感受野多尺度策略。此 外,为实现分组多尺度策略,分别对原始光谱向量以及 不同感受野下的特征向量进行分组,采用递减的方式 来设置组数,感受野越大,组数越小。在不同尺度下, 利用一个LSTM进行进一步的光谱特征提取。最后, 将不同尺度下的光谱特征相加,得到多尺度光谱特征。 为充分发挥多尺度分组策略的作用,SeAMN在不同 尺度下的LSTM输出处引入一种光谱注意力机制网 络,以此缓解梯度消失现象。

参考图1的注意力机制网络结构,所提光谱注意 力机制网络如图3所示,其主要利用两个全连接层来 处理不同光谱波段组在LSTM中的隐藏层状态向量 进而生成权重,并计算加权求和后的信息u,具体公 式为

$$\begin{cases} \boldsymbol{u} = \boldsymbol{O} \cdot \boldsymbol{\alpha} \\ \boldsymbol{\alpha} = \operatorname{Softmax}(\boldsymbol{W}_2 \cdot \boldsymbol{e} + \boldsymbol{b}_2), \\ \boldsymbol{e} = \tanh(\boldsymbol{W}_1 \cdot \boldsymbol{O} + \boldsymbol{b}_1) \end{cases}$$
(5)

式中: $O = [h_1, h_2, \dots, h_n]$ 为LSTM的隐藏层状态矩



图 3 光谱注意力机制网络结构图 Fig. 3 Structure of spectral attention network

阵;Softmax(•)为Softmax激活函数; W_1 和 W_2 分别为 第一个和第二个全连接层的权重矩阵,而 b_1 和 b_2 则分 别表示其偏置。首先使O经过一层全连接神经网络, 并使用 tanh(•)作为激活层,得到新的隐藏层表达e; 然后使用第二层全连接层来衡量每一组光谱波段组隐 藏层状态向量的重要性,并使用Softmax(•)将其映射 为概率分布;再采用软注意力机制,利用权重 α 对O进 行加权求和;最后,将h_n与u的和作为光谱注意力机制网络的输出:

$$\mathbf{y} = \mathbf{h}_n + \mathbf{u}_o \tag{6}$$

通常,注意力机制网络将u作为网络的输出。然 而,在LSTM中,h_n捕获了大部分光谱信息,因此,与 其他时刻的输出相比,h_n更重要。所提方法从残差网 络的结构中得到启发,选择使用y作为输出,使光谱注

第 61 卷第 4 期/2024 年 2 月/激光与光电子学进展

意力机制网络的学习目标发生变化。假设光谱信息的 真实分布为H(x),当使用u作为输出时,注意力机制网 络的目标在于使输出u尽量拟合光谱信息的真实分布 H(x)。然而,当使用y作为输出时,注意力机制网络的 目标在于使输出u尽量拟合 $H(x) - h_n$,即使用注意力 机制网络从LSTM的数量为n的输出中收集丢失的信 息对 h_n 进行补充,这种方式保证了 h_n 的重要性。

引入注意力机制的空间多尺度特征提取网络

(SaAMN)如图4所示。首先使用PCA对原始高光谱 图像进行降维。随后,使用3组卷积-注意力模块处理 像素的局部邻域,以此来实现多尺度的空间特征提 取。在不同尺度下,需要将卷积-注意力模块得到的 空间特征在空间维度上切分成局部块,以方便后续处 理。对于一个尺寸为H×W的邻域信息X,将其切分 为s×s的局部块Z_{ij}(其中:*i*<*H*/*s*;*j*<*W*/*s*),其计算 公式为



图 4 SaAMN结构图 Fig. 4 Structure of SaAMN

不同尺度下的切分结果作为不同ConvLSTM的 输入,进一步提取空间邻域中的上下文信息。最后,对 多种尺度下的结果求和,获取多尺度空间特征。其中, ConvLSTM是LSTM的一种改进方案,是在LSTM 中引入卷积算子,以保留邻域像素之间的空间关系,具 体计算公式为

$$\begin{cases} \boldsymbol{f}_{t} = \sigma \left(\boldsymbol{W}_{hf} * \boldsymbol{H}_{t-1} + \boldsymbol{W}_{xf} * \boldsymbol{X}_{t} + \boldsymbol{W}_{cf} \circ \boldsymbol{C}_{t-1} + \boldsymbol{b}_{f} \right) \\ \boldsymbol{i}_{t} = \sigma \left(\boldsymbol{W}_{hi} * \boldsymbol{H}_{t-1} + \boldsymbol{W}_{xi} * \boldsymbol{X}_{t} + \boldsymbol{W}_{ci} \circ \boldsymbol{C}_{t-1} + \boldsymbol{b}_{i} \right) \\ \boldsymbol{o}_{t} = \sigma \left(\boldsymbol{W}_{ho} * \boldsymbol{H}_{t-1} + \boldsymbol{W}_{xo} * \boldsymbol{X}_{t} + \boldsymbol{W}_{co} \circ \boldsymbol{C}_{t} + \boldsymbol{b}_{o} \right) \\ \boldsymbol{H}_{t} = \boldsymbol{o}_{t} \circ \tanh (\boldsymbol{C}_{t}) \\ \boldsymbol{H}_{t} = \boldsymbol{o}_{t} \circ \tanh (\boldsymbol{C}_{t}) \\ \boldsymbol{C}_{t} = \boldsymbol{f}_{t} \circ \boldsymbol{C}_{t-1} + \boldsymbol{i}_{t} \circ \tilde{\boldsymbol{C}}_{t} \\ \tilde{\boldsymbol{C}}_{t} = \tanh (\boldsymbol{W}_{hc} * \boldsymbol{H}_{t-1} + \boldsymbol{W}_{xc} * \boldsymbol{X}_{t} + \boldsymbol{b}_{c}) \end{cases}$$
(8)

式中: f_{ι} , i_{ι} , o_{ι} ,分别为遗忘门、输入门、输出门; X_{ι} , H_{ι} , C_{ι} 分别为第t时间步的输入、隐藏层状态和记忆单元; [($W_{\odot i}$, b_{i}), ($W_{\odot j}$, b_{j}), ($W_{\odot o}$, b_{o}), $\odot = x, h, c$]为权重 与偏置矩阵;*表示卷积操作。 上述卷积-注意力模块由两个空洞卷积层和一个 空间注意力机制网络构成,如图5所示。首先通过两 层空洞卷积层,在图像尺寸保持不变的情况下增加感 受野,进而实现多尺度特征提取;然后,利用式(4)计算 空间注意力图并进行加权处理,使网络关注到空间上 的重要信息。通过在网络主干部分引入空间注意力机 制网络,能够有效帮助主干上的卷积网络突出空间中 的关键信息。空间注意力机制网络的输出结果将作为 当前尺度下分支网络中 ConvLSTM 的输入,有利于 ConvLSTM 进行空间维度的特征提取。

为进行空-谱特征的联合提取,采取一种得分融合 策略对上文中两部分网络进行融合,如图6所示。该 策略能够将光谱与空间网络合并为一个整体,同时进 行训练与融合,得到空-谱联合特征,具体计算方法为

 $S = \sigma(m)S_{se} + [1 - \sigma(m)]S_{sa} = \sigma(m)W_{se}F_{se} + [1 - \sigma(m)]W_{sa}F_{sa} + \sigma(m)b_{se} + [1 - \sigma(m)]b_{sa}, (9)$ 式中: F_{se} 和 F_{sa} 分别为提取到的多尺度光谱特征和多 尺度空间特征;m为一个可通过神经网络优化的权重



图 5 卷积-注意力模块网络结构图 Fig. 5 Structure of Conv-attention model



图 6 引入注意力机制的多尺度特征提取网络框架 Fig. 6 Structure of multiscale feature extraction method with attention mechanism

参数; W_{se}、b_{se}、W_{sa}和b_{sa}分别为用于计算光谱与空间得 分的权重和偏置。首先,利用两个全连接层分别处理 F_{se}和F_{sa},进而得到光谱得分向量S_{se}与空间得分向量 S_{sa}。随后,通过一个可迭代的参数*m*作为权重值,将 得到的光谱得分向量和空间得分向量进行加权求和, 得到最终的得分向量S。

引入注意力机制的多尺度高光谱图像特征提取方 法包括光谱和空间两个部分。SeAMN考虑到梯度消 失现象对分组策略的影响,通过光谱注意力机制网络, 利用LSTM每一时间步的隐藏层状态向量来补充丢失 的光谱信息,进而缓解光谱波段分组策略中的梯度消 失现象带来的分组组数限制,充分发挥分组策略的作 用。在SaAMN中使用一种卷积-注意力模块,将空间 注意力机制网络自然地加入到多尺度卷积层之间,能 够有效地帮助主干上的卷积网络突出空间中的关键信 息,有利于ConvLSTM进行空间维度的特征提取。最 后,使用一种得分融合策略有效地将两部分网络进行 融合并提取空-谱联合特征,提高图像分类的准确度。

3 实验结果与分析

3.1 数据集

为检验所提方法的有效性,在3个高光谱公开数据集上进行了实验,数据集分别为Pavia University、

KSC(Kennedy Space Center)以及 Indian Pines。

Pavia University数据集由 ROSIS(reflective optics spectrographic imaging system)传感器(ROSIS-03)对意大利的帕维亚大学成像获得,该数据集包含9类地物,尺寸为610 pixel×340 pixel、空间分辨率为1.3 m/pixel。数据集包含115个波段,去除其中受到噪声影响的12个波段后,使用剩余103个波段进行实验。

KSC 数据集由机载可见/红外成像光谱仪 (AVIRIS)于佛罗里达州肯尼迪航天中心采集得到, 该数据集包含13类地物,尺寸为512 pixel×614 pixel、 空间分辨率为18 m/pixel。数据集包含224个波段,在 预处理中去除48个波段后,保留剩余176个波段作为 实验数据。

Indian Pines数据集是由 AVIRIS 对位于美国印第 安纳州西北部的印第安试验场进行成像捕获到的植被 影像。该数据集包含 16 个类别,尺寸为 145 pixel × 145 pixel,由 220 个波段组成,去除 20 个受到影响的波 段后,保留剩下的 200 个波段作为实验数据。

在本实验中,为了对网络进行训练,从上述3种数 据集的标记样本中随机抽取一定量的样本作为训练样 本,其他样本则作为测试样本,3种数据集的训练样本 设置如表1、表2、表3所示。

表1	Pavia	University 数据集类别及训练样本设计	訌
----	-------	-------------------------	---

1 able	e 1 Categories and se	ttings of Pavia Univ	versity dataset
Class	Class Name	Training number	Total number
1	Asphalt	100	6631
2	Meadows	100	18649
3	Gravel	100	2099
4	Trees	100	3064
5	Painted metal sheets	100	1345
6	Bare soil	100	5029
7	Bitumen	100	1330
8	Self-blocking bricks	100	3682
9	Shadows	100	947
Total		900	42776

表2 KSC数据集类别及训练样本设置

Table 2 Categories and settings of KSC dataset

Class	Class Name	Training number	Total number
1	Scrub	33	761
2	Willow swamp	23	243
3	CP hammock	24	256
4	CP/Oak	24	252
5	Slash pine	15	161
6	Oak/Broadleaf	22	229
7	Hardwood swamp	9	105
8	Graminoid marsh	38	431
9	Spartina marsh	51	520
10	Catiail marsh	39	404
11	Salt marsh	41	419
12	Mud flats	49	503
13	Water	91	927
Total		459	5211

	表 3	Indian	Pines	数据纬	 義类别	及训	练样本	设置
--	-----	--------	-------	-----	----------------	----	-----	----

	iste o eurogotteo una e	ottingo of maran f	neb databet
Class	Class Name	Training number	Total number
1	Alfalfa	33	46
2	Corn-notill	100	1428
3	Corn-mintill	100	830
4	Corn	100	237
5	Grass-pasture	100	483
6	Grass-trees	100	730
7	Grass-pasture-mowed	20	28
8	Hay-windrowed	100	478
9	Oats	14	20
10	Soybean-notill	100	972
11	Soybean-mintill	100	2455
12	Soybean-clean	100	593
13	Wheat	100	205
14	Woods	100	1265
15	Buildings-Grass-	100	206
10	Trees-Drives	100	200
16	Stone-Steel-Towers	75	93
Total		1342	10249

Table 3 Categories and settings of Indian Pines dataset

3.2 实验设置

为验证所提方法的有效性,通过实验分别对比不同的

第 61 卷第 4 期/2024 年 2 月/激光与光电子学进展

光谱特征提取、空间特征提取以及空-谱联合特征提取 方法。在光谱特征提取方法中,选择3种具有代表性的 RNN高光谱特征提取方法进行对比实验,分别为以单 一光谱波段为输入的LSTM方法(LSTM-byb)^[12]、采 用光谱波段分组策略的LSTM方法(LSTM-split)^[12]、 ASSMN 中提出的多尺度光谱特征提取方法 (SeMN)^[13]。此外,为对比RNN以外的深度学习特征 提取方法,实验中还对比了基于一维CNN的光谱特征 提取方法(1DCNN)^[19]。在空间特征提取方法中,将 ASSMN 中提出的多尺度空间特征提取方法 (SaMN)^[13]以及基于二维CNN的空间特征提取方法 (2DCNN)^[20]作为对比方法。在空-谱联合特征提取方 法中,将ASSMN^[13]与光谱-空间统一网络(SSUN)^[12]两 种联合特征提取方法作为对比方法。使用总体准确度 (OA)、平均准确度(AA)、卡帕系数(KC)以及训练时长 (TrnTime)4种指标对所有方法的分类性能进行评价。

实验中,所提方法需要调节的超参数如表4所示。 需要调节的超参数为:SeAMN中的光谱波段分组组 数、SeAMN的隐藏层维数以及 SaAMN的卷积核大 小。光谱波段的分组组数直接影响到不同类别分类的 准确性,应当依据实验数据集的光谱维数进行设置。 经过实验,分组组数依据卷积网络的从浅到深依次减 半,分别设置为: Indian Pines数据集中 8-4-2-1; Pavia University数据集中8-4-2-1;KSC数据集中16-8-4-2。 SeAMN中不同隐藏层大小与SaAMN不同卷积核大 小的分类效果对比结果如图7(a)(b)所示,图7(c)为 不同分组方式的分类效果。实验证明,当SeAMN中 的隐藏层大小在75左右时,网络可以达到理想的性 能,因此,在3组数据集中,均将其设置为75。此外,当 SaAMN中的卷积核大小达到5×5后,网络性能将出 现明显的下降,在3种数据集中该参数大小均设为3× 3。在将 SeAMN 和 SaAMN 进行联合提取时,除在 KSC数据集中的光谱波段分组组数修改为32-16-8-4 外,其余参数均与上述参数一致。

表4 所提方法的参数设置 Table 4 Settings of proposed method

Method	Dataset	Split	Hidden size	Kernel size
	Indian Pines	8-4-2-1	75	_
SeAMN	Pavia University	8-4-2-1	75	—
	KSC	16-8-4-2	75	—
	Indian Pines	—	—	3
SaAMN	Pavia University	—	—	3
	KSC	—	—	3
	Indian Pines	8-4-2-1	75	3
Proposed	Pavia University	8-4-2-1	75	3
memou	KSC	32-16-8-4	75	3



图 7 在不同超参数下,独立运行10次实验的网络总体准确度。(a) SaAMN在不同卷积核大小下的表现;(b) SeAMN在不同隐藏 层大小下的表现;(c) SeAMN在不同分组策略下的表现

Fig. 7 Overall accuracy of proposed method by running 10 experiments independently with different hyperparameters. (a) Performance of SaAMN with different kernel sizes; (b) performance of SeAMN with different hidden sizes; (c) performance of SeAMN with different grouping strategies

3.3 实验结果

表5给出了5种光谱特征提取方法、3种空间特征 提取方法以及3种空-谱联合特征提取方法在KSC数 据集上经过10次独立运行后的平均分类精度(AP)与 其对应的标准差(SD)。表5中,LSTM-byb表现最差, 这是由于输入序列的长度为高光谱图像的光谱维数, 过长的输入序列导致网络出现梯度消失现象,难以准确地通过得到的光谱特征对高光谱图像进行分类。相比LSTM-byb,LSTM-split使用了光谱波段分组的手段,有效缓解了梯度消失现象,因此其分类准确率得到了明显提升。与前两种方法相比,SeMN引入多尺度思想,提取不同尺度下的光谱上下文信息,进一步提高

Method		Spectral feature extraction method						Spatial feature extraction method			Joint feature extraction method		
		1DCNN	LSTM -byb	LSTM -split	SeMN	SeAMN	2DCNN	SaMN	SaAMN	SSUN	ASSMN	Proposed method	
OA/0/	AP	85.81	68.11	73.00	88.03	88.55	96.58	96.80	97.47	97.43	98.01	98.46	
UA / 70	SD	± 1.26	± 1.90	± 1.64	± 1.06	± 0.82	± 0.51	± 1.54	±1.65	± 0.65	± 0.77	± 0.50	
ΔΔ / 0/	AP	78.90	55.56	61.50	82.71	83.23	95.85	95.91	96.94	96.84	97.32	98.00	
AA / 70	SD	± 2.49	\pm 3.12	± 1.89	± 1.36	±1.40	± 0.73	± 1.98	± 2.21	± 0.61	± 1.15	± 0.80	
KC × 100 1/	AP	84.21	64.40	69.93	86.68	87.25	96.19	96.44	97.18	97.14	97.78	98.29	
KU × 100%	SD	± 1.40	± 2.18	± 1.83	± 1.18	± 0.91	± 0.56	± 1.71	±1.84	± 0.72	± 0.86	± 0.56	
т. т. /	AP	7.14	46.84	10.93	30.02	50.54	13.28	225.88	243.11	96.46	246.37	313.15	
1 m 1 ime / s	SD	± 0.66	± 0.43	± 0.22	± 0.88	± 1.10	± 0.32	\pm 9.46	± 6.01	± 4.63	± 5.83	± 1.20	
	1	87.43	74.77	75.87	85.96	88.13	92.12	94.16	94.11	94.74	96.35	96.91	
	2	87.64	69.18	70.59	87.82	84.82	94.55	93.64	96.73	96.86	96.82	98.41	
	3	75.65	32.89	52.16	86.68	87.54	96.64	94.35	94.22	97.76	96.85	97.97	
	4	48.68	20.83	39.34	61.54	64.96	88.42	89.61	91.14	90.39	91.45	94.04	
	5	50.82	40.27	41.23	60.07	55.34	99.04	96.30	97.12	92.74	97.05	97.26	
	6	49.23	14.49	36.81	56.81	55.99	88.84	95.31	96.43	93.14	93.19	94.59	
Classification accuracy /%	7	68 02	13 13	2 81	71 98	78 96	93 23	92 50	95 52	99 48	96 56	97 60	
chassification accuracy / / 0	8	84 86	32 65	40.97	8/ 35	86 39	98 19	92.85	96.26	96 31	98.04	98.02	
	0	02.28	82.00 82.42	40. <i>51</i> 85.61	04.56	05.03	00.04	00 72	00.87	00.85	00.30	00.62	
	9	92.20	02.43	03.01	94.00	95.05	99.04	99.72	100.00	99.00	99.30	99.02	
	10	94.03	69.34	(1.18	96.47	94.93	98.33	99.75	100.00	99.42	99.78	99.92	
	11	96.64	92.35	94.42	96.03	96.80	99.87	100.00	100.00	98.60	99.81	99.74	
	12	90.48	80.29	82.69	93.04	93.06	97.82	98.63	98.83	99.63	100.00	99.93	
	13	99.89	99.68	99.89	99.99	99.98	100.00	100.00	100.00	100.00	100.00	100.00	

表5 不同特征提取方法在KSC数据集上的分类结果 Table 5 Classification results of different feature extraction methods on KSC dataset

Note: "1" to "13" are categories of KCS dataset, OA, AA and KC are calculated from them.

0437010-8

第 61 卷第 4 期/2024 年 2 月/激光与光电子学进展

了分类性能。在基于 RNN 的光谱特征提取方法中, SeAMN 引入注意力机制,缓解梯度消失现象的同时, 充分发挥了光谱波段分组的多尺度策略,取得了较高 的分类准确率。在空间注意力网络中,SaMN 引入多 尺度思想,在不同尺度下提取空间上下文信息,相比 2DCNN,SaMN 具有更优的分类性能。SaAMN 在卷 积层之间引入空间注意力机制网络,使网络在学习的 过程中能够尽量保留邻域中的重要信息,进而得到了 比 SaMN 更好的分类效果。在空-谱联合特征提取方 法中,所提方法同样得到了具有竞争力的分类效果。

在 Pavia University 数据集中,11种特征提取方法 经过10次独立运行后的 AP 与其对应的 SD 如表 6 所 示。相较于 KSC 数据集, Pavia University 数据集的光 谱波段长度相对较短,在该数据集中,LSTM-split并 没有发挥出明显的优势,然而,由于序列较短,梯度消 失的现象得到进一步缓解,相较于1DCNN,SeAMN的分类准确率存在明显提升。此外,在3种空间特征提取网络的对比中,SaAMN能够达到了较高的分类准确率,同时相比于SaMN,其具有更低的标准差。相较于ASSMN,所提方法达到了较高的总体准确率,但某些特定类别地物的分类精度较低,具体集中于Asphalt、Gravel、Bare soil、Self-blocking bricks 4类地物上。通过观察这4种地物的光谱曲线,不难看出它们具有相似的光谱特性,即通常都在可见光范围内表现为较低的反射率,而在近红外范围内表现为较高的反射率。与ASSMN不同,所提方法引入注意力机制网络后使得分组策略更加自由,使用不同的分组策略可以得到想要的结果。然而,不同的分组策略可能并不适用于区分一些特定类别的地物,导致这些地物在通过LSTM提取特征时出现较高的相似度。

表 6 不同特征提取方法在 Pavia University 数据集上的分类结果 Table 6 Classification results of different feature extraction methods on Pavia University dataset

Method		Spectral feature extraction method					Spatial feature extraction method			Joint feature extraction method		
Method		1DCNN	LSTM -byb	LSTM -split	SeMN	SeAMN	2DCNN	SaMN	SaAMN	SSUN	ASSMN	Proposed method
OA/02	AP	78.37	71.28	69.36	82.94	85.91	90.26	92.97	93.93	94.71	95.95	96.61
OA / %	SD	± 2.29	± 6.20	± 1.86	± 2.47	±1.14	± 1.10	± 2.40	±1.26	± 1.03	± 1.38	± 1.04
$\Delta \Delta / 0/$	AP	86.75	80.85	81.34	87.72	89.49	93.68	95.61	96.02	96.95	97.77	97.72
<i>AA</i> / /0	SD	± 0.40	± 3.85	± 0.91	± 1.07	± 0.74	± 0.66	± 1.18	± 0.73	± 0.32	± 0.48	± 0.51
$KC \times 100\%$	AP	72.56	64.36	61.96	77.96	81.69	87.27	90.80	92.02	93.04	94.66	95.51
$\mathrm{KC} \times 100\%$	SD	± 2.54	± 6.93	± 1.82	± 3.06	±1.45	± 1.40	± 3.08	±1.62	± 1.33	± 1.80	±1.35
TroTime /a	AP	12.89	49.43	21.52	61.85	78.80	25.90	387.25	416.77	178.83	442.47	569.15
1 III 1 IIIIe / S	SD	± 0.73	± 0.42	± 0.50	± 0.28	± 0.59	± 0.32	± 4.32	± 15.24	± 11.70	± 23.50	± 2.32
	1	77.47	70.28	71.61	82.34	82.76	88.31	90.90	92.65	93.66	95.95	95.32
	2	70.94	62.28	57.89	79.94	84.22	87.47	90.44	92.10	92.41	94.15	96.10
	3	82.03	59.69	70.73	79.34	81.60	88.29	89.47	90.50	95.57	97.19	95.85
	4	94.43	93.44	95.76	93.49	94.53	94.84	97.20	97.82	99.42	99.17	99.16
Classification accuracy $/ \frac{0}{0}$	5	99.66	97.87	98.80	99.15	99.61	99.94	99.97	99.98	99.82	99.99	99.98
	6	79.84	78.60	70.81	81.88	87.19	90.34	97.09	96.25	96.56	96.74	96.52
	7	92.71	90.37	91.59	91.93	91.74	97.27	99.11	99.01	97.76	99.48	99.45
	8	83.67	75.24	74.94	81.52	83.90	97.57	96.43	95.98	97.59	97.29	97.08
	9	100.00	99.85	99.95	99.89	99.83	99.10	99.87	99.89	99.80	100.00	99.99

Note: "1" to "9" are categories of Pavia University dataset, OA, AA and KC are calculated from them.

在 Indian Pines 数据集中,11种特征提取方法经过 10次独立运行后的 AP 与其对应的 SD 如表 7 所示。 Indian Pines 数据集具有较长的光谱维度,这给基于 RNN 的光谱特征提取方法带来了较为不利的影响。 由于 1DCNN 不受光谱维数的影响,相较于 RNN 方 法,其分类准确率更高。由表 7 可以看出,相较于其他 RNN方法,所提 SeAMN仍然能够有效缓解梯度消失现象,提取更多有利于分类的光谱信息。在该数据集下,所提方法依然能够有效提升分类准确率、降低标准差,这是由于注意力机制能够有效减少关键信息的流失,使得多次实验结果的差异相对较小。

第 61 卷第 4 期/2024 年 2 月/激光与光电子学进展

Method		Spe	ure extra	ction me	thod	Spatial f	feature ex method	traction	Joint feature extraction method			
		1DCNN	LSTM -byb	LSTM -split	SeMN	SeAMN	2DCNN	SaMN	SaAMN	SSUN	ASSMN	Proposed method
OA/0/	AP	80.46	64.26	71.49	75.28	77.78	95.87	97.36	97.71	96.28	96.79	98.13
OA / %	SD	±1.41	± 4.74	± 1.54	± 2.70	± 2.40	± 0.72	± 0.72	± 0.38	± 0.78	± 0.72	± 0.37
$\Lambda \Lambda / 0/$	AP	87.44	72.31	79.06	81.97	84.16	98.29	98.69	98.82	98.50	98.60	99.03
AA / / 0	SD	±1.84	± 4.99	± 2.07	± 3.07	± 2.69	± 0.28	± 0.40	± 0.25	± 0.01	± 0.48	± 0.29
$KC \times 100\%$	AP	77.66	59.51	67.58	71.80	74.64	95.22	96.94	97.34	95.69	96.28	97.84
110/100/0	SD	±1.57	± 5.22	± 1.70	± 3.03	± 2.68	± 0.83	± 0.83	± 0.44	± 0.90	± 0.83	± 0.43
TrnTime /s	AP	20.34	203.95	32.92	79.25	110.56	38.20	667.89	639.32	273.34	626.90	745.69
Thirt line 75	SD	± 0.68	± 0.66	± 0.63	± 0.59	± 0.40	± 0.33	± 3.75	\pm 38.31	±4.69	± 4.94	± 47.65
	1	95.38	81.54	86.15	85.38	82.31	100.00	100.00	99.23	100.00	100.00	100.00
	2	78.52	57.06	63.31	69.72	70.45	94.10	93.35	95.38	93.52	93.35	96.31
	3	77.07	56.08	70.26	70.04	72.15	97.51	98.21	97.90	98.85	98.05	98.85
	4	90.58	65.55	84.01	87.23	84.89	100.00	100.00	100.00	99.85	99.78	99.64
	5	82.92	84.93	78.28	85.33	91.70	99.03	98.36	98.96	99.16	98.72	98.04
	6	93.32	80.21	89.10	88.51	95.35	99.78	99.13	99.08	99.65	99.86	99.86
	7	95.00	78.75	88.75	86.25	81.25	100.00	100.00	100.00	100.00	98.75	98.75
	8	97.99	92.78	96.08	95.87	97.25	100.00	99.97	100.00	100.00	100.00	100.00
Classification accuracy / %	9	88.33	58.33	70.00	75.00	85.00	100.00	100.00	100.00	100.00	100.00	100.00
	10	86.16	68.30	83.13	80.36	83.57	94.66	96.11	97.32	95.03	97.21	97.80
	11	70.53	48.15	62.65	64.46	65.53	91.77	97.24	97.01	93.12	94.37	97.05
	12	87.61	60.12	69.94	77.63	79.90	97.71	98.01	97.63	99.27	98.88	98.80
	13	98.76	96.38	97.05	97.90	98.48	100.00	100.00	99.90	99.43	99.81	99.81
	14	81.18	82.24	70.23	83.16	86.31	98.76	98.94	99.08	98.11	98.75	99.56
	15	78.50	57.06	59.41	65.87	75.21	99.97	99.76	99.58	99.97	100.00	99.97
	16	97.22	89.44	96.67	98.89	97.22	99.44	100.00	100.00	100.00	100.00	100.00

表7 不同特征提取方法在 Indian Pines 数据集上的分类结果 Table 7 Classification results of different feature extraction methods on Indian Pines dataset

Note: "1" to "16" are categories of Indian Pines dataset, OA, AA and KC are calculated from them.

4 结 论

提出了一种引入注意力机制的多尺度高光谱图像 特征提取方法,其中包括SeAMN和SaAMN两个部分, 通过一种得分融合策略进行融合。在SeAMN中,通过 引入注意力机制能够缓解LSTM中的梯度消失现象, 充分发挥多尺度分组策略的作用,更好地提取多尺度光 谱特征。在SaAMN中,引入注意力机制能够帮助不同 尺度下的分支网络获取关键信息,使网络关注到空间信 息中的重要部分。实验结果表明,与其他几种特征提取 方法相比,所提方法提取的光谱与空间特征能够稳定、 有效地提升高光谱图像分类的准确率。然而,高光谱图 像内部的三维结构同样具有重要的参考意义,分别提取 光谱与空间特征的方法没有考虑到这方面的信息。在 以后的工作中,将考虑引入光谱波段分组策略与注意力 机制网络,在三维的高光谱数据块中应用ConvLSTM, 提取高光谱图像内部的三维结构信息。

参考文献

- Zhao J L, Zhou B, Wang G L, et al. Camouflage target recognition based on dimension reduction analysis of hyperspectral image regions[J]. Photonics, 2022, 9(9): 640.
- [2] Lu B, Dao P, Liu J G, et al. Recent advances of hyperspectral imaging technology and applications in agriculture[J]. Remote Sensing, 2020, 12(16): 2659.
- [3] Zhu C M, Ding J L, Zhang Z P, et al. SPAD monitoring of saline vegetation based on Gaussian mixture model and UAV hyperspectral image feature classification[J]. Computers and Electronics in Agriculture, 2022, 200: 107236.
- [4] 李丹,孔繁锵,朱德燕.基于局部高斯混合特征提取的高光谱图像分类[J].光学学报,2021,41(6):0610001.
 Li D, Kong F Q, Zhu D Y. Hyperspectral image classification based on local Gaussian mixture feature extraction[J]. Acta Optica Sinica, 2021, 41(6):0610001.

[5] 陈明, 席祥雲, 王洋. 利用残差生成对抗网络的高光谱

第 61 卷第 4 期/2024 年 2 月/激光与光电子学进展

研究论文

图像分类[J]. 激光与光电子学进展, 2022, 59(22): 2210008.

Chen M, Xi X Y, Wang Y. Hyperspectral image classification using residual generation against network[J]. Laser & Optoelectronics Progress, 2022, 59(22): 2210008.

[6] 邓子青, 王阳, 张兵, 等. 多尺度特征融合残差网络的 高光谱地物分类[J]. 激光与光电子学进展, 2022, 59 (18): 1810014.

Deng Z Q, Wang Y, Zhang B, et al. Classification of hyperspectral ground objects based on multi-scale feature fusion residual network[J]. Laser & Optoelectronics Progress, 2022, 59(18): 1810014.

- [7] Zhou P C, Han J W, Cheng G, et al. Learning compact and discriminative stacked autoencoder for hyperspectral image classification[J]. IEEE Transactions on Geoscience and Remote Sensing, 2019, 57(7): 4823-4833.
- [8] Guo Y H, Cao H, Bai J J, et al. High efficient deep feature extraction and classification of spectral-spatial hyperspectral image using cross domain convolutional neural networks[J]. IEEE Journal of Selected Topics in Applied Earth Observations and Remote Sensing, 2019, 12(1): 345-356.
- [9] 丁繁昌,郭宝峰,贾响响,等.基于生成对抗网络的高 光谱图像特征提取[J].光电子·激光,2021,32(8):852-861.
 Ding F C, Guo B F, Jia X X, et al. Feature extraction of human sector based on concentring adversarial

hyperspectral images based on generative adversarial networks[J]. Journal of Optoelectronics · Laser, 2021, 32 (8): 852-861.

- [10] Zhou F, Hang R L, Liu Q S, et al. Hyperspectral image classification using spectral-spatial LSTMs[J]. Neurocomputing, 2019, 328: 39-47.
- [11] Liu Q S, Zhou F, Hang R L, et al. Bidirectionalconvolutional LSTM based spectral-spatial feature learning for hyperspectral image classification[J]. Remote Sensing, 2017, 9(12): 1330.
- [12] Xu Y H, Zhang L P, Du B, et al. Spectral-spatial unified networks for hyperspectral image classification[J]. IEEE Transactions on Geoscience and Remote Sensing, 2018,

56(10): 5893-5909. [13] Wang D, Du B, Zhang L P, et al. Adaptive spectral-

- spatial multiscale contextual feature extraction for hyperspectral image classification[J]. IEEE Transactions on Geoscience and Remote Sensing, 2021, 59(3): 2461-2477.
- [14] Ismail A, Gunady M K, Pessoa L, et al. Input-cell attention reduces vanishing saliency of recurrent neural networks[EB/OL]. (2019-10-27) [2023-02-01]. https:// arxiv.org/abs/1910.12370.
- [15] Wang F, Jiang M Q, Qian C, et al. Residual attention network for image classification[C]//2017 IEEE Conference on Computer Vision and Pattern Recognition (CVPR), July 21-26, 2017, Honolulu, HI, USA. New York: IEEE Press, 2017: 6450-6458.
- [16] Bahdanau D, Cho K, Bengio Y. Neural machine translation by jointly learning to align and translate[EB/ OL]. (2014-09-01) [2023-02-01]. https://arxiv.org/abs/ 1409.0473.
- [17] Yang Z C, Yang D Y, Dyer C, et al. Hierarchical attention networks for document classification[C]// Proceedings of the 2016 Conference of the North American Chapter of the Association for Computational Linguistics: Human Language Technologies, June 12-17, 2016, San Diego, California. Stroudsburg: Association for Computational Linguistics, 2016: 1480-1489.
- [18] Woo S, Park J, Lee J Y, et al. CBAM: convolutional block attention module[M]//Ferrari V, Hebert M, Sminchisescu C, et al. Computer vision-ECCV 2018. Lecture notes in computer science. Cham: Springer, 2018, 11211: 3-19.
- [19] Hu W, Huang Y Y, Wei L, et al. Deep convolutional neural networks for hyperspectral image classification[J]. Journal of Sensors, 2015, 2015: 1-12.
- [20] Chen Y S, Jiang H L, Li C Y, et al. Deep feature extraction and classification of hyperspectral images based on convolutional neural networks[J]. IEEE Transactions on Geoscience and Remote Sensing, 2016, 54(10): 6232-6251.