

УДК 620.179.1:004

**ИСПОЛЬЗОВАНИЕ КЛАССИФИКАЦИОННЫХ
МЕТОДОВ МАШИННОГО ОБУЧЕНИЯ
В ДЕФЕКТΟΣКОПИИ**

Б.Б. Ильясов, К.Б. Кашимов

Павлодарский государственный университет
им. С. Торайгырова, Казахстан

E-mail: razorpvl@gmail.com, kashimov@gmail.com

Ильясов Борис Борисович,
магистрант Павлодарского
государственного универси-
тета им. С. Торайгырова.

E-mail: razorpvl@gmail.com

Область научных интересов:
неразрушающий контроль.**Кашимов Кахар Бакыевич**,
инженер Павлодарского госу-
дарственного университета
им. С. Торайгырова.

E-mail: kashimov@gmail.com

Область научных интересов:
анализ данных, машинное
обучение.

В последние годы, с ростом производительности персональных компьютеров и появлением программных продуктов, позволяющих в полной её мере реализовать, применение методов машинного обучения набирает всё большую популярность. В этой статье сделан обзор наиболее популярных методов машинного обучения в контексте дефекто- и структуроскопии. Выбор методов определялся в первую очередь импакт-фактором имеющихся публикаций, а также собственным опытом применения перечисленных методов. Также упор был сделан на классификационные методы машинного обучения как имеющие наиболее низкий порог вхождения и в большинстве своём не требующие значитель-

ных знаний в области машинного обучения и его математического аппарата. Таким образом, классификация – это раздел машинного обучения, задачей которого является определение принадлежности произвольного объекта к одному из классов на основе прецедентов. В данной статье рассмотрены основные классификационные методы машинного обучения. Приведено краткое теоретическое описание, даны примеры применения классификационных методов машинного обучения в дефектоскопии.

Ключевые слова:

Дефектоскопия, машинное обучение, классификация, анализ данных, байесовские сети, скрытые модели Маркова, метод гауссовских смесей, метод k-ближайших соседей.

Введение

Поиск дефектов может быть определен как проблема классификации. Классификация может быть как жесткой (0 – нет дефекта, 1 – есть дефект) так и нечеткой (множество значений от 0 до 1). Для решения проблем классификации существует множество методов, однако самыми популярными и зарекомендовавшими себя в области дефектоскопии являются следующие – байесовские сети, скрытые модели Маркова, метод гауссовских смесей, метод k-ближайших соседей, которые подробно описаны в данной статье.

Байесовские сети

Байесовская сеть (БС) – направленный ациклический граф, где вершина соответствует атрибуту, а дуги графа указывают на наличие зависимости между этими атрибутами (рис. 1, табл. 1) [1]. Таким образом, БС – это модель для оценки совместного распределения данных.

$$p(X_1, \dots, X_n) = \prod_i (p(X_i | Pa(X_i)))$$

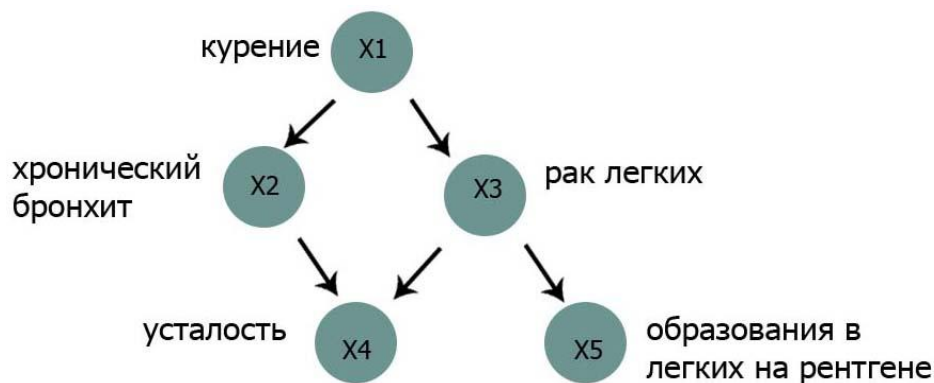


Рис. 1. Простейший пример БС

Таблица 1. Бейсовский анализ для модели, данной выше

$P(X1=no)=0.8$	$P(X1=yes)=0.2$
$P(X2=absent X1=no)=0.95$ $P(X2=absent X1=yes)=0.75$	$P(X2=present X1=no)=0.05$ $P(X2=present X1=yes)=0.25$
$P(X3=absent X1=no)=0.99995$ $P(X3=absent X1=yes)=0.997$	$P(X3=absent X1=no)=0.00005$ $P(X3=absent X1=yes)=0.003$
$P(X4=absent X2=absent, X3=absent)=0.95$ $P(X4=absent X2=absent, X3=present)=0.5$ $P(X4=absent X2=present, X3=absent)=0.9$ $P(X4=absent X2=present, X3=present)=0.25$	$P(X4=present X2=absent, X3=absent)=0.05$ $P(X4=present X2=absent, X3=present)=0.5$ $P(X4=present X2=present, X3=absent)=0.1$ $P(X4=present X2=present, X3=present)=0.75$
$P(X5=absent X3=absent)=0.98$ $P(X5=absent X3=present)=0.4$	$P(X5=present X3=absent)=0.02$ $P(X5=present X3=present)=0.6$

БС применяется в вихретоковом контроле для увеличения точности оценки геометрии дефекта [2]. Возможно использование нескольких видов классификации, таких как метод главных компонент (МГК) и нелинейный метод главных компонент (НМГК). Эксперименты показывают, что НМГК работает лучше других методов классификации [3].

С помощью метода обращения времени, основанного на БС, возможна компенсация эффекта мультимодального распространения при акустическом контроле. Результаты моделирования показывают, что возможна визуализация и определение положения дефектов с высокой точностью при использовании БС [4].

Также возможно применение гибридной системы, основанной на использовании данных с датчиков (локальные данные) и структурной информации (глобальные данные). С помощью предварительной информации, извлеченной из данных инфраструктуры, БС может помочь сделать вывод о достоверности дефекта [5].

Модели гауссовских смесей

Модели гауссовских смесей позволяют смоделировать любой набор данных (рис. 2). С увеличением количества параметров возрастает точность модели. В конечном итоге достигается компромисс между количеством параметров и точностью модели. Каждый компонент смеси

определяется так называемой ответственностью (или «весами»), которая выражается параметром π_i и параметрами гауссиан μ_i и Σ_i :

$$p(\theta) = \sum_{i=1}^K \pi_i N(\mu_i, \Sigma_i).$$

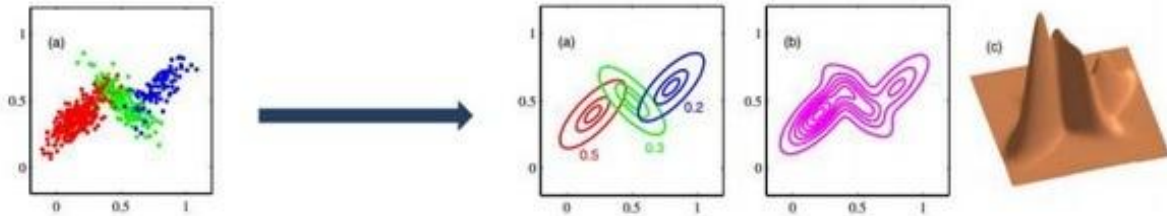


Рис. 2. Использование гауссовских смесей для создания моделей на основе данных

Оценка параметров смеси гауссиан производится с помощью EM-алгоритма (англ. *expectation-maximization*).

МГС используется для сегментации изображения в системе распознавания рентгенограмм. Численные эксперименты показывают отличную производительность и точность по сравнению с методом нечеткой кластеризации k-средних [6]. МГС используется и для автоматизаций акустического контроля, а именно для обнаружения и классификации дефектов [7].

Скрытые модели Маркова

Скрытые модели Маркова (СММ) основаны на цепях Маркова, но в СММ состояния не могут наблюдаться напрямую, и каждое состояние имеет определённую вероятность эмиссии. Исходя из последовательности и вероятностей этих эмиссий, рассчитывается наиболее вероятная последовательность скрытых состояний (рис. 3).

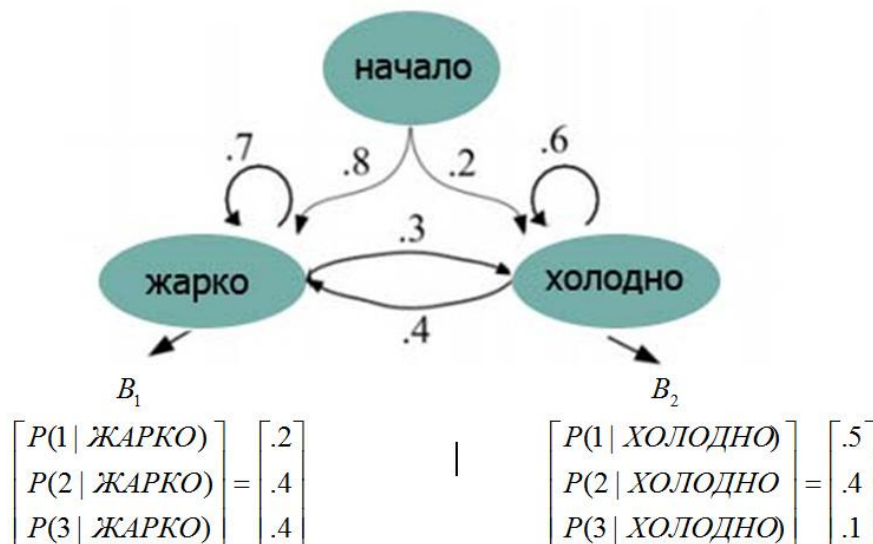


Рис. 3. СММ для сопоставления количества съеденного мороженого («эмиссии» или «наблюдения») в зависимости от погоды («скрытые состояния») [8]

СММ широко используются для распознавания изображений, что, в свою очередь, может использоваться для определения дефектов на рентгенограммах, при визуальном контроле и т. д. Данный метод позволяет снизить влияние шумов или внешних факторов, таких как уро-

вень освещения. Также СММ применяется для повышения разрешения изображений в компьютерных 3D-томограммах [9].

Такие методы, как СММ и динамическая трансформация шкалы времени, которые обычно используются в системах распознавания речи, могут быть применены и для неречевых акустических сигналов, но не являются достаточными во многих случаях [10].

Метод *k*-ближайших соседей

Метод *k*-ближайших соседей (англ. *k-nearest neighbor algorithm*, *k*NN, МкБС) – метод автоматической классификации объектов. Принцип МкБС основан на назначении элемента к тому классу, который является наиболее распространенным среди соседей данного элемента.

Соседи подбираются из множества объектов, классы которых уже определены, и, исходя из ключевого для данного метода значения *k*, высчитывается, какой класс наиболее распространен среди них (рис. 4).

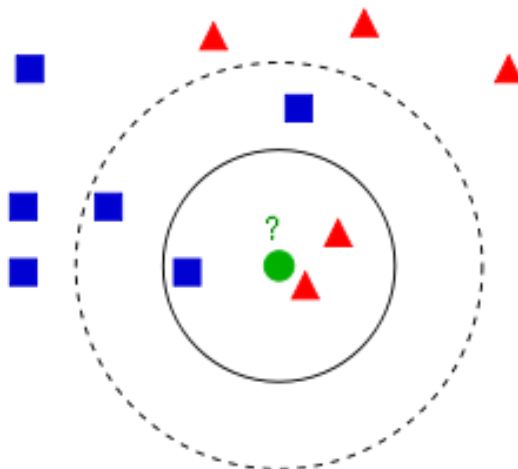


Рис. 4. Пример классификации *k*-ближайших соседей. Тестовый образец (зеленый круг) должен быть классифицирован как синий квадрат (класс 1) или как красный треугольник (класс 2). Если $k = 3$, то она классифицируется как 2-й класс, потому что внутри меньшего круга два треугольника и только один квадрат. Если $k = 5$, то он будет классифицирован как 1-й класс (три квадрата против двух треугольников внутри большего круга)

МкБС часто используется в системах анализа изображений. В частности, МкБС позволяет оценить пределы обнаружения дефектов в инфракрасной термографии [11]. Наряду с методом опорных векторов и вероятностной нейронной сетью МкБС является одним из наиболее эффективных классификаторов для анализа данных инфракрасной спектроскопии [12].

МкБС в вихретоковом контроле позволяет автоматически оценивать дефекты во время ручного сканирования, при этом уменьшая влияние скоростного эффекта [13].

Выводы

С развитием машинного обучения методы классификации получают более широкое распространение, в том числе и в области неразрушающего контроля. В этой статье были описаны несколько примеров наиболее удачного их применения с точки зрения авторов.

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Rajesh G., Gnanasekar A., Dr. Suresh R.M. Web Service Discovery Using Semantically Annotated Belief Network // International Journal of Research in Engineering & Advanced Technology. – 2013. – V. 1.
2. Boo YE, Pingjie Huang, Mengbao Fan, Guangxin Zhang, Dibo Hou and Zekui Zhou. Geometry Parameters Estimation of Defects in Multi-layered Structures Based on Eddy Current Nondestructive

- tive Testing Technique with Bayesian Network: 17th World Conference on Nondestructive Testing. 25–28 Oct. 2008, Shanghai, China.
3. Bo Ye, Fang Zeng, Ming Li. A Bayesian Network Method for Automatic Classification of Eddy Current NDE Signals // *Applied Mechanics and Materials*. – 2013. – V. 291–294. – P. 2775–2779.
 4. Foroozan F., ShahbazPanahi S., Moallemi N., Shokralla S. Time reversal Bayesian ultrasonic array imaging for non-destructive testing // *Signals, Systems and Computers (ASILOMAR)*, 6–9 Nov. 2011, Pacific Grove, CA. – P. 1077–1080.
 5. Oukhellou L., Côme E., Bouillaut L., Aknin P. Combined use of sensor data and structural knowledge processed by Bayesian network: Application to a railway diagnosis aid scheme // *Transportation Research Part C: Emerging Technologies*. – 2008.
 6. Mekhalfa F., Nacreddine N., Goumeidane A.B. Unsupervised Algorithm for Radiographic Image Segmentation Based on the Gaussian Mixture Model // *EUROCON. The International Conference on «Computer as a Tool»*, 2007. – P. 289–293.
 7. Alireza Farhidzadeh, Ehsan Dehghan-Niri, Salvatore Salamone. Gaussian Mixture Modeling of Acoustic Emissions for Structural Health Monitoring of Reinforced Concrete Structures // *SPIE, Sensors and Smart Structures Technologies for Civil, Mechanical, and Aerospace Systems*. – 2013. – V. 8692 (22).
 8. Daniel Jurafsky, James H. Martin. *Speech and Language Processing: An introduction to natural language processing, computational linguistics, and speech recognition*. – 2006. – P. 174–177.
 9. Ali Mohammad-Djafari. Super-Resolution: A Short Review, A New Method Based on Hidden Markov Modeling of HR Image and Future Challenges // *The Computer Journal*. – 2009. – V. 52 (1). – P. 126–141.
 10. Tschope C., Hentschel D., Wolff M., Eichner M., Hoffmann R. Classification of non-speech acoustic signals using structure models // *IEEE Intl. Conference on Acoustics, Speech and Signal Processing (ICASSP)*. – 2004.
 11. Hernán D. Beníteza, Humberto Loizab, Eduardo Caicedob, Clemente Ibarra-Castanedoc, AbdelHak. Defect characterization in infrared non-destructive testing with learning machines // *NDT & E International*. – 2006. – V. 42 (7). – P. 630–643.
 12. Roman M. Balabina, Ravilya Z. Safievab, Ekaterina I. Lomakinac. Gasoline classification using near infrared (NIR) spectroscopy data: Comparison of multivariate techniques. *NDT & E International*. – 2004. – V. 671 (1–2). – P. 27–35.
 13. Radislav Smid, Adam Docekal, Marcel Kreidl. Automated classification of eddy current signatures during manual inspection // *NDT & E International*. – 2005. – V. 38 (6). – P. 462–470.
 14. Lauritzen S.L., Spiegelhalter D.J. Local computations with probabilities on graphical structures and their application to expert systems // *Journal Royal Statistics Society B*. – 1998. – V. 50(2). – P. 157–194.

Поступила 07.07.2014 г.