

# Object class recognition

**Выполнили:**

**Веслогузова Александра  
Лазаревич Андрей  
Сергеев Павел  
Юргин Павел**

**Руководитель:**

**Тузова Екатерина**

# Задача

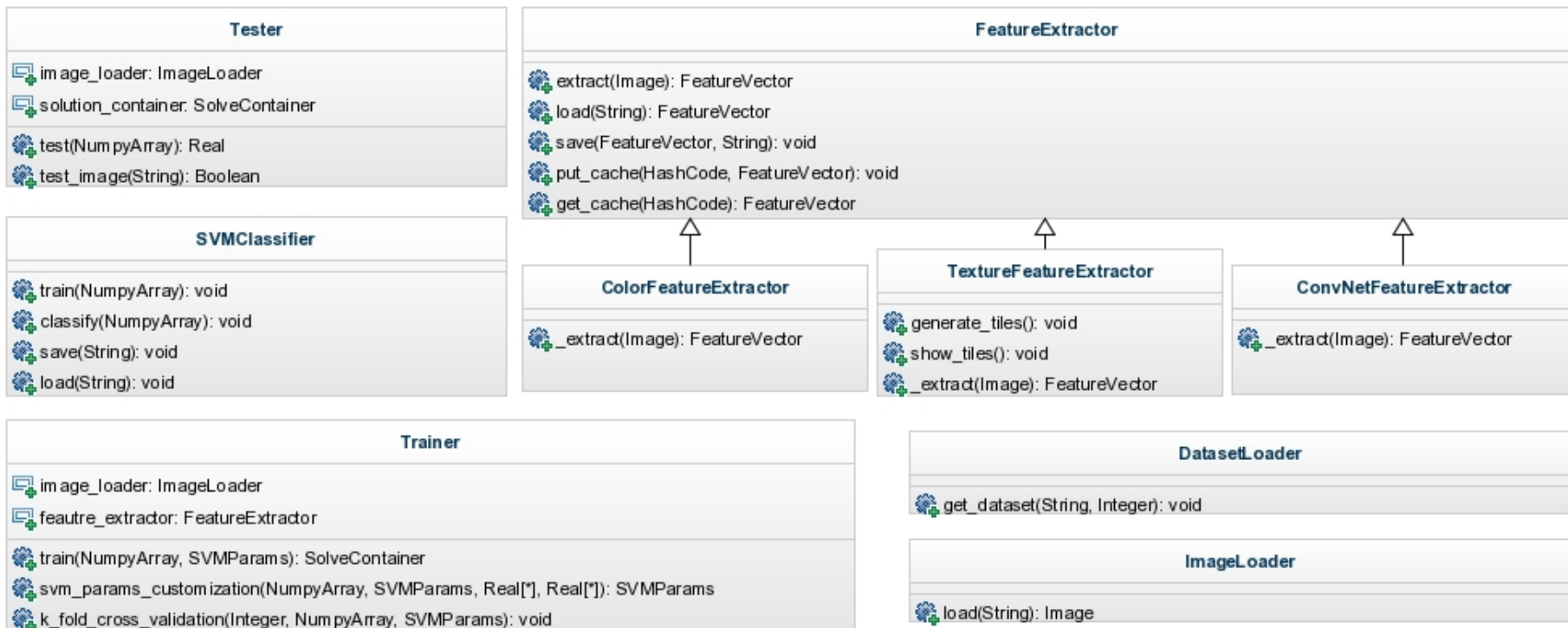
- Определение класса объекта изображенного на фотографии
- Частный случай данной задачи - определение принадлежности объекта на фотографии к одному из двух классов

# Этапы построения алгоритма

1. Выбор алгоритмов обработки изображения
2. Подбор методов выделения вектора признаков
3. Выбор классификатора
4. Определение методов тестирования

# Архитектура приложения

## Основные модули

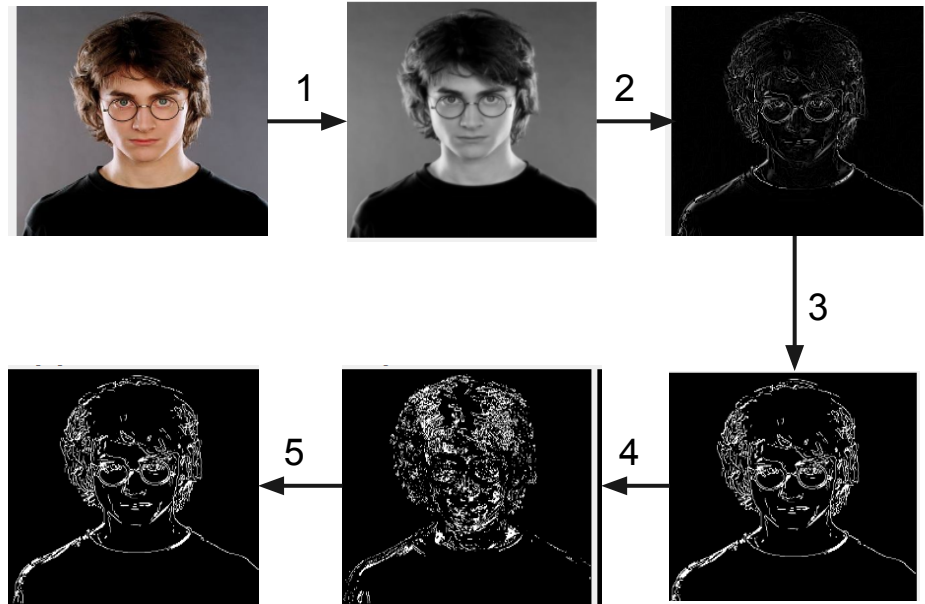


# ImageLoader

- Масштабирование изображения без искажения пропорций
- Поиск вероятного нахождения объектов на изображении
- Сохранение уже обработанных изображений в кэш, для ускорения дальнейшей работы.

# Оператор Кэнни

1. Размытие изображения для уменьшения шумности
2. Поиск градиентов
3. Подавление немаксимумов
4. Двойная пороговая фильтрация
5. Трассировка неоднозначностей

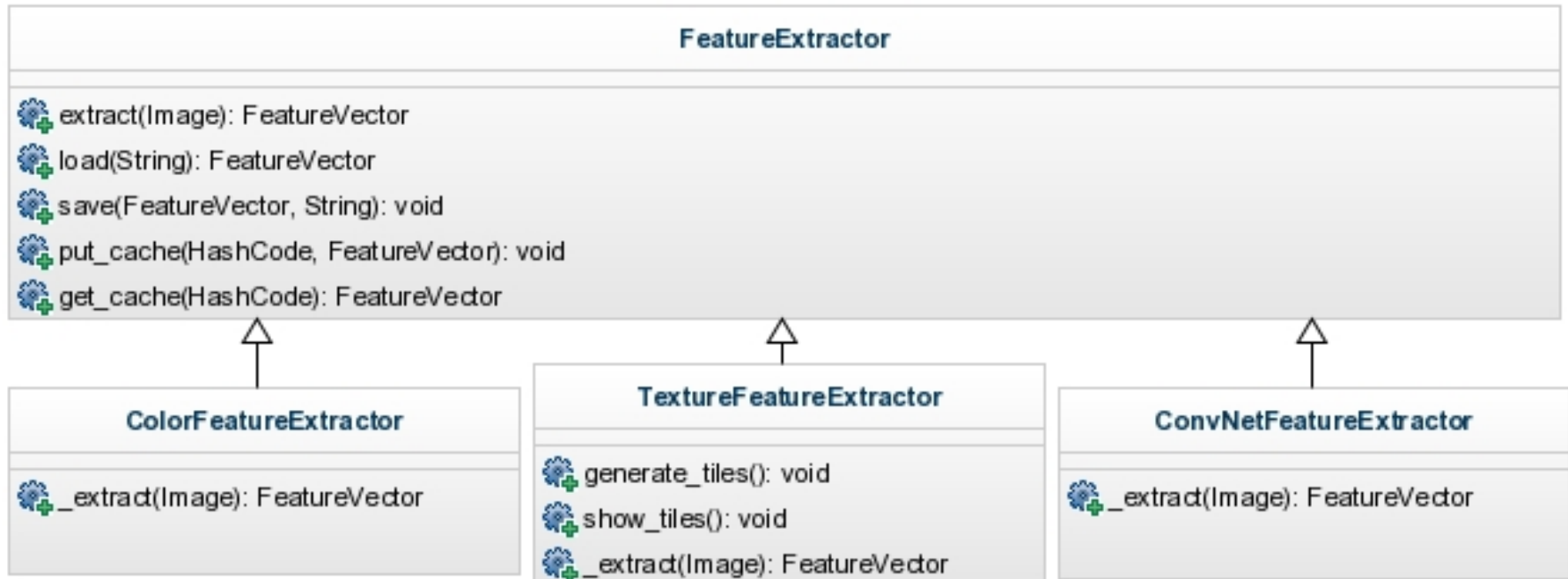


# Feature Extractor



$$\longrightarrow x \in \mathbb{R}^n$$

# FeatureExtractor





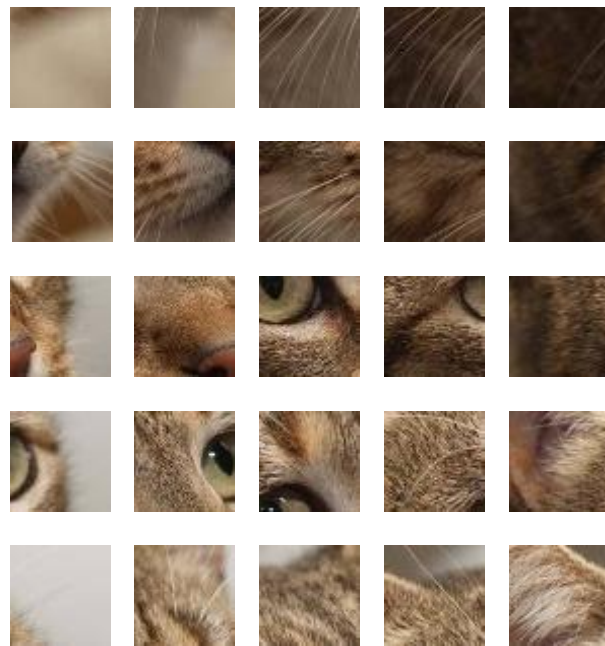
# TextureFeatureExtractor

Генерация вектора признаков на основе сравнения изображения со словарем текстур (тайлов).

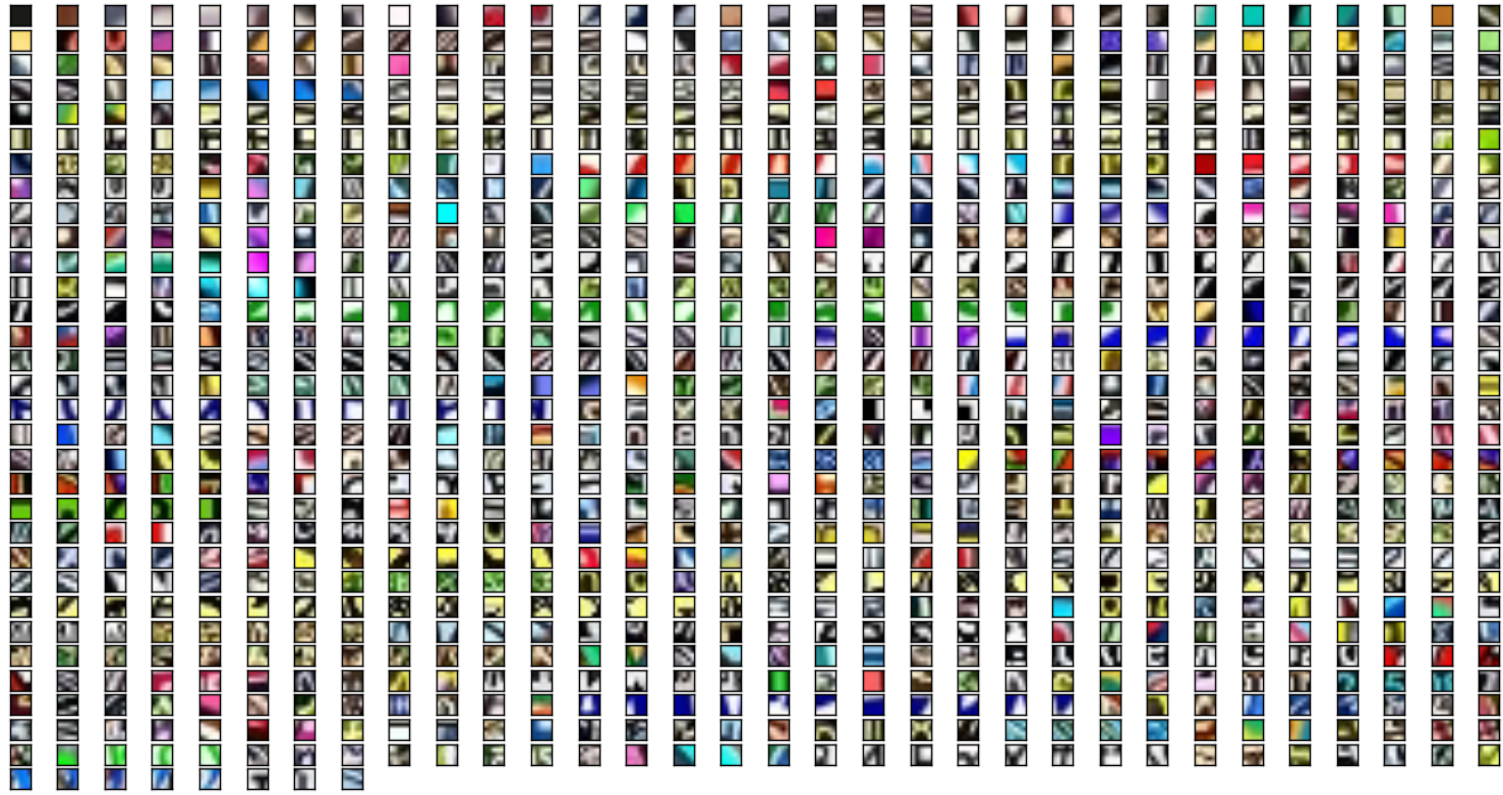
Функции:

- Генерация словаря тайлов по обучающей выборке.
- Сравнения изображения с конкретным тайлом.

# Генерация тайлов



# Пример словаря



# Похожесть изображений

Были использованы следующие метрики похожести изображений:

- Минимум максимумов разностей евклидова расстояния между пикселями.

$$\rho_1(T, I) = \min_{x,y} \max_{x',y'} \sqrt{\langle T(x + x', y + y'), I(x', y') \rangle}$$

$T(x, y)$ ,  $I(x, y)$  - RGB тайл и изображение

- Максимум нормированной корреляции:

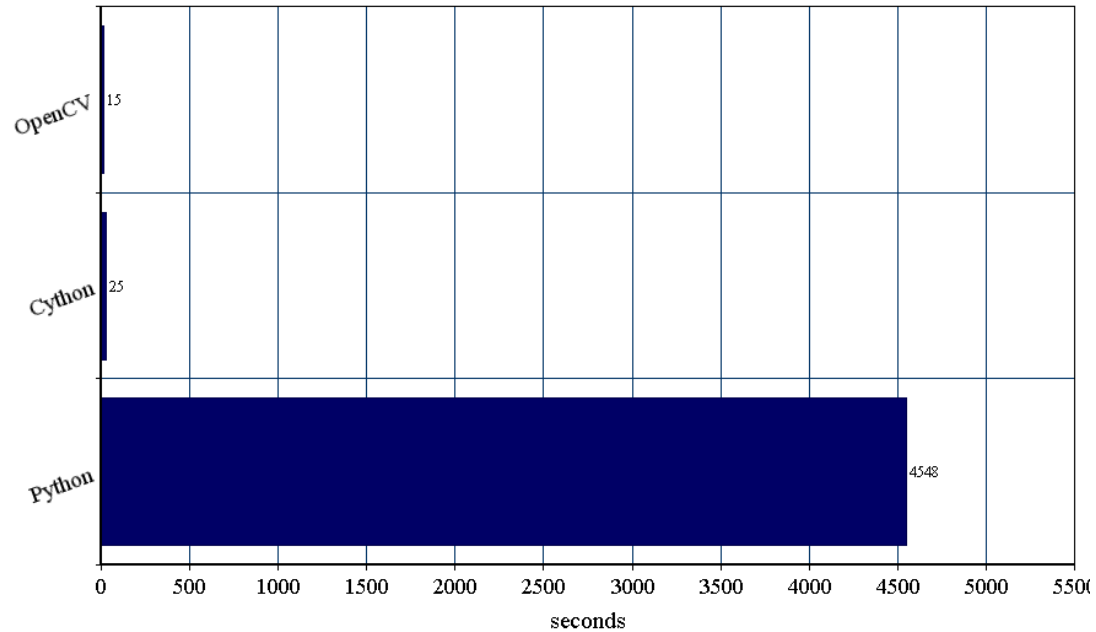
$$\rho_2(T, I) = \min_{x,y} \max_{x',y'} \frac{\sum_{x',y'} (T'(x', y') \cdot I'(x + x', y + y'))}{\sqrt{\sum_{x',y'} T'(x', y')^2 \cdot \sum_{x',y'} I'(x + x', y + y')^2}}, \text{ где}$$

$I'(x, y)$  - нормированное по яркости черно-белое изображение

$T'(x, y)$  - нормированный по яркости черно-белый тайл

# Performance

Texture Feature Extractor Performance



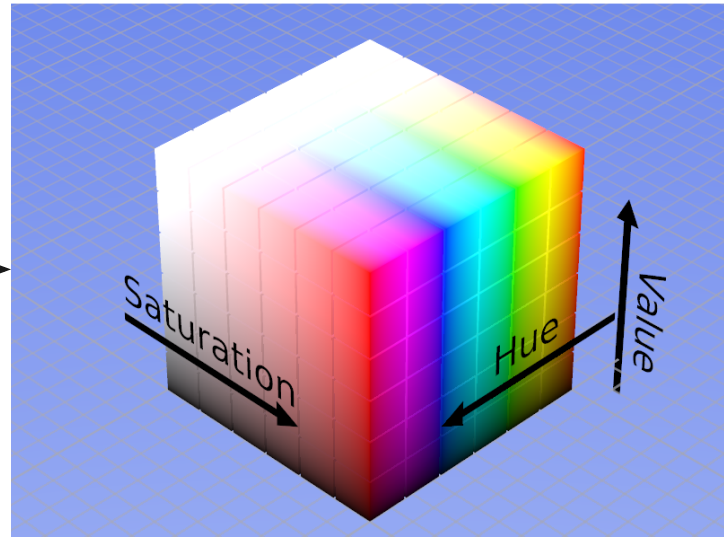
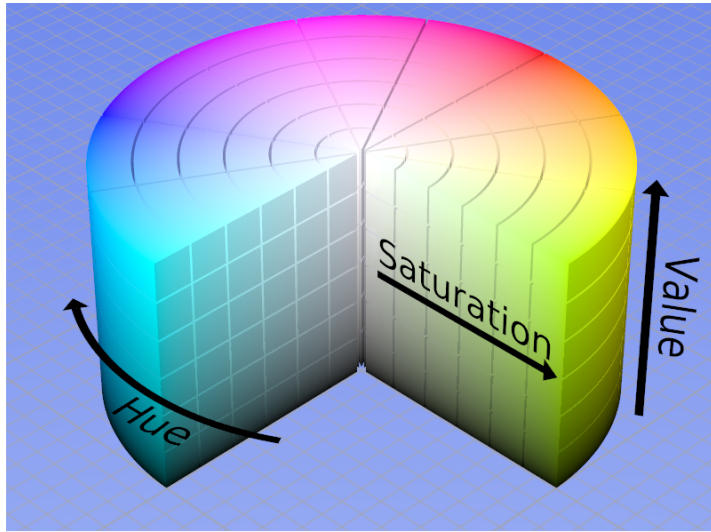
# ColorFeatureExtractor

Генерация векторов признаков, основанный на цветовых характеристиках изображения.



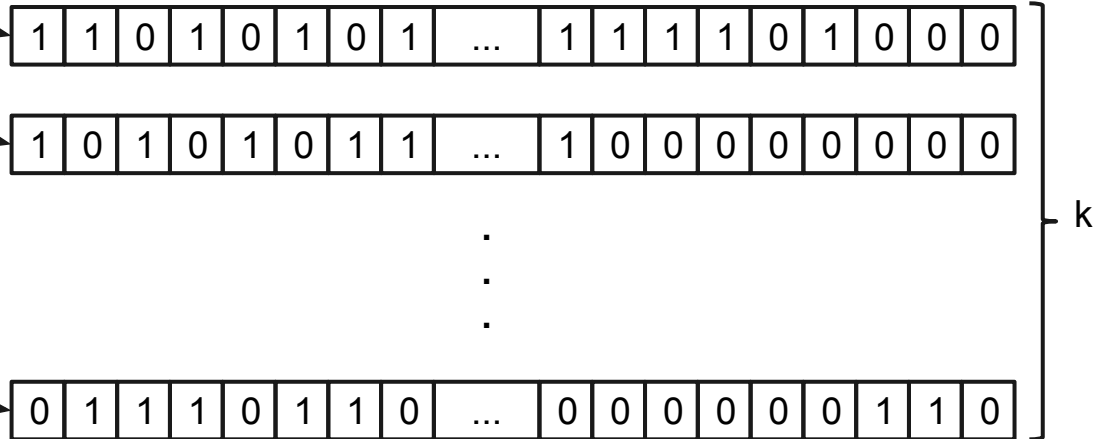
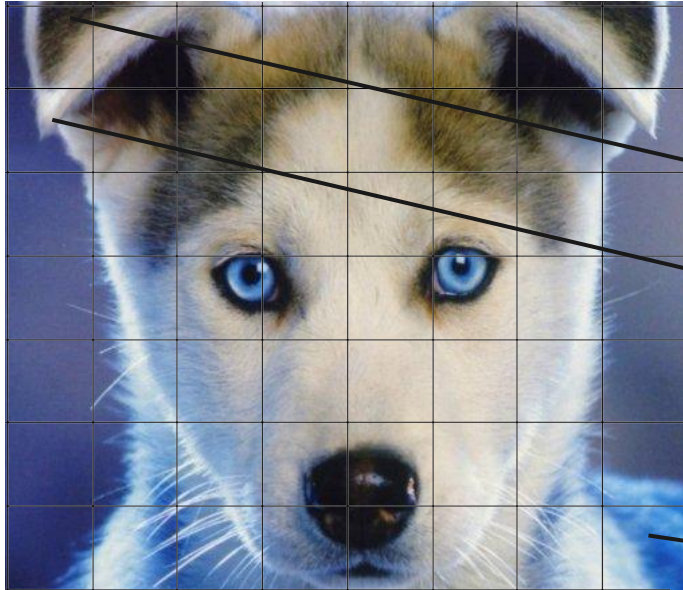
# ColorFeatureExtractor

1. Разбиваем цветное пространство HSV на  $n \cdot m \cdot l$  частей.



# ColorFeatureExtractor

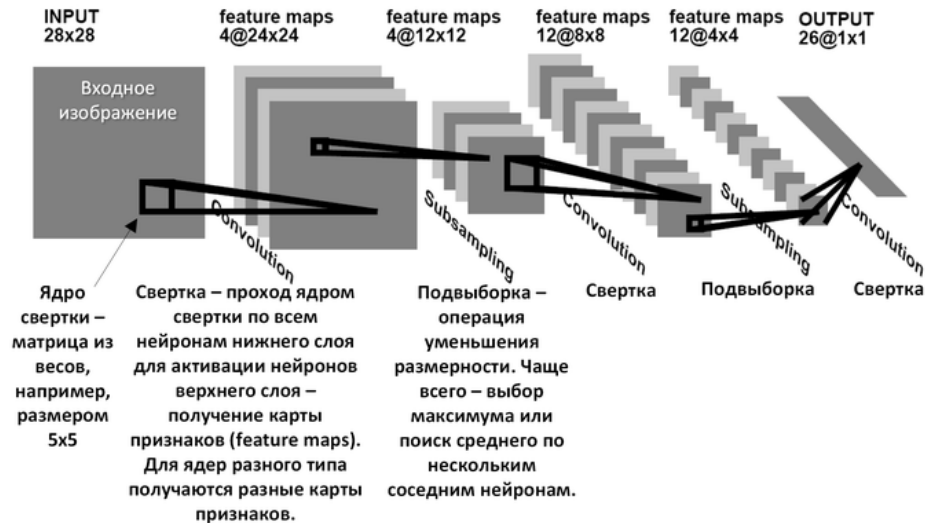
1. Разбиваем изображение на части.
2. Извлекаем вектор признаков.





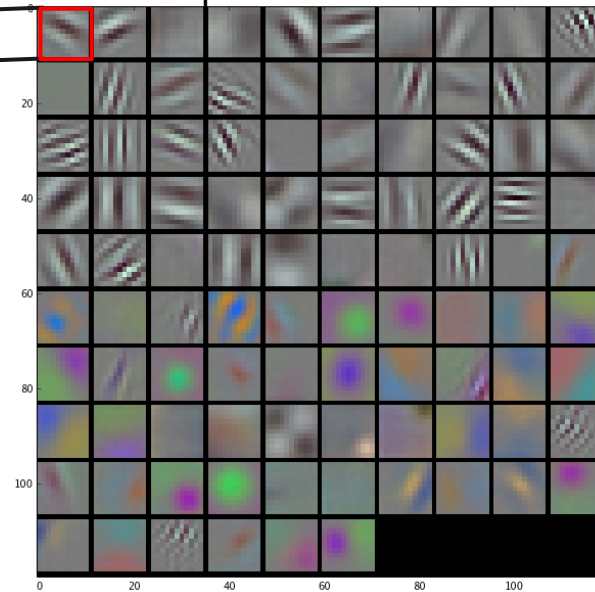
# ConvNetFeatureExtractor

Для извлечения вектора признаков используется обученная сверточная нейросеть ILSVR 2012.



# ConvNetFeatureExtractor

Фильтры первого  
сверточного слоя

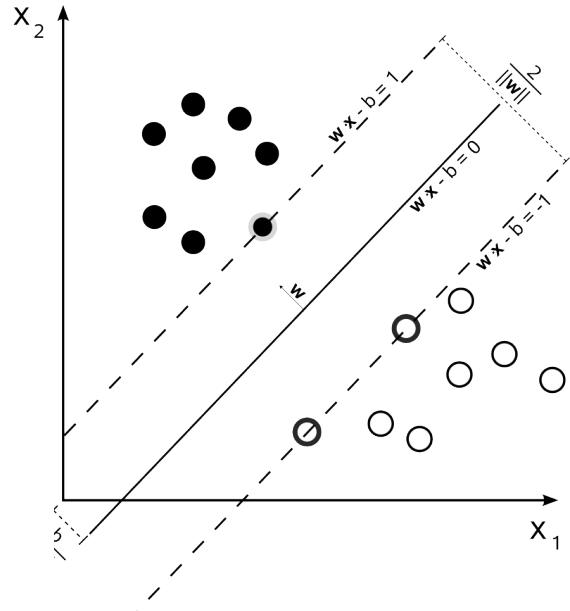


# SVMClassifier

$$a(x) = \text{sign}\left(\sum_{j=1}^n w_j x_j - w_0\right)$$

где  $x = (x_1, \dots, x_n)$  вектор признаков,  
 $w = (w_1, \dots, w_n)$  параметры алгоритма

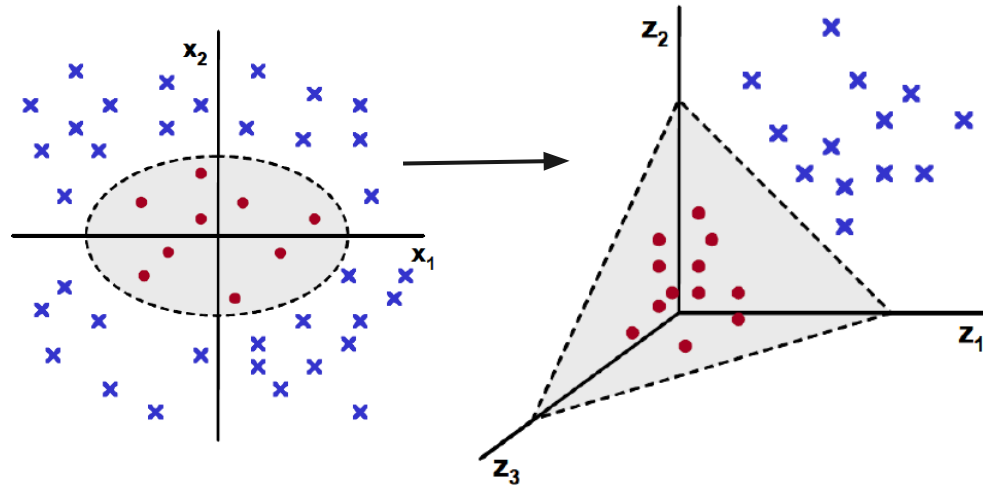
$$\begin{cases} \frac{1}{2} \langle w, w \rangle + C \sum_{i=1}^{\ell} \xi_i \rightarrow \min_{w, w_0, \xi}; \\ y_i (\langle w, x_i \rangle - w_0) \geq 1 - \xi_i, \quad i = 1, \dots, \ell; \\ \xi_i \geq 0, \quad i = 1, \dots, \ell. \end{cases}$$



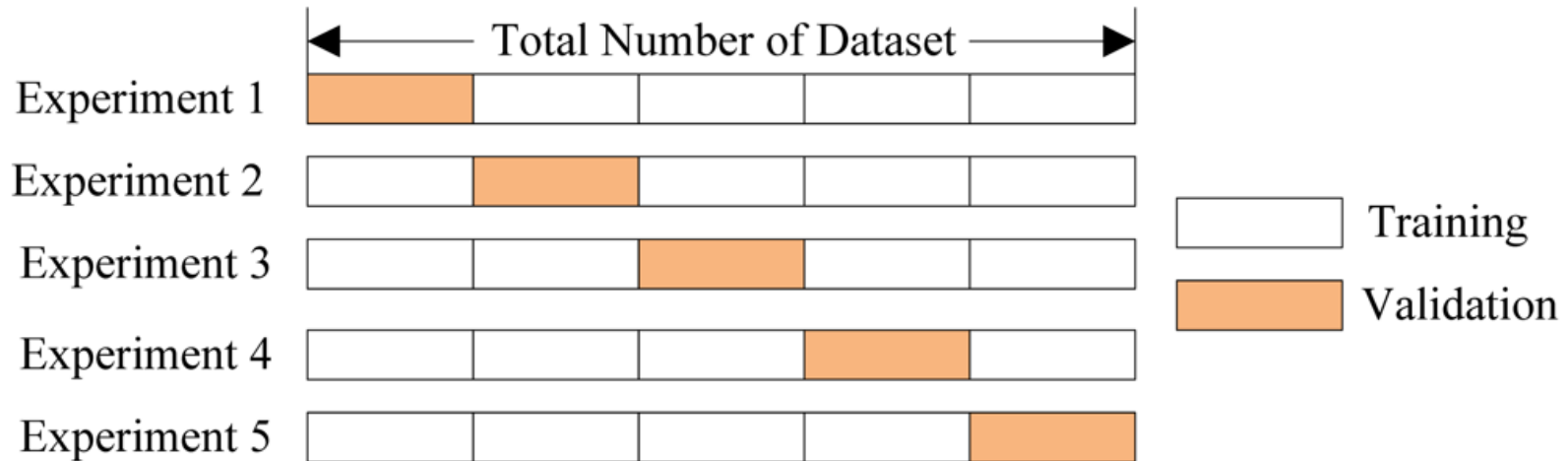
# Параметры SVM

- Управляющий параметр алгоритма
- Ядро:
  - Линейное
  - RBF
  - Poly
- Параметры ядра

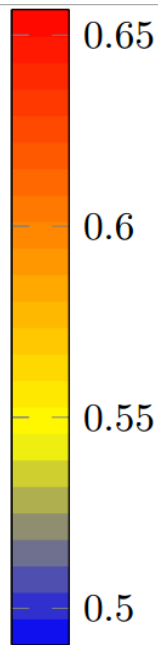
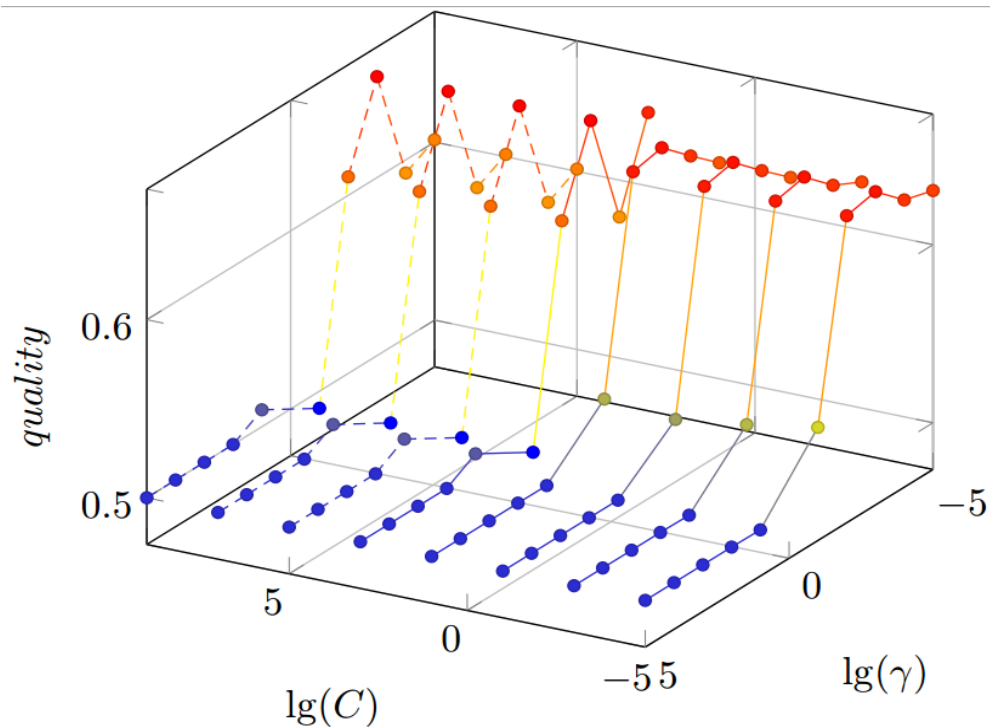
$$K(x, x') = \exp(-\gamma \|x - x'\|^2)$$



# 5-Fold Cross Validation



# Подбор настроек SVM и результаты. ColorFeatureExtractor

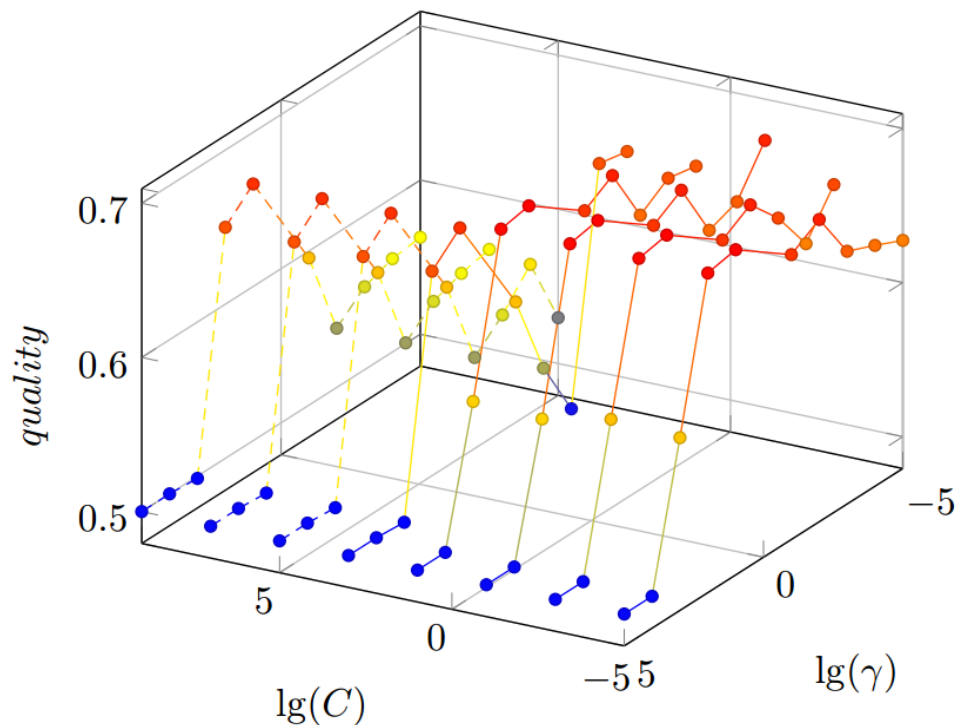


$c = 10 \dots 10^{10}$

gamma = 0.001

quality = 0.6567

# Подбор настроек SVM и результаты. TextureFeatureExtractor



$C = 0.00001 \dots$

0.001

gamma = 0.01

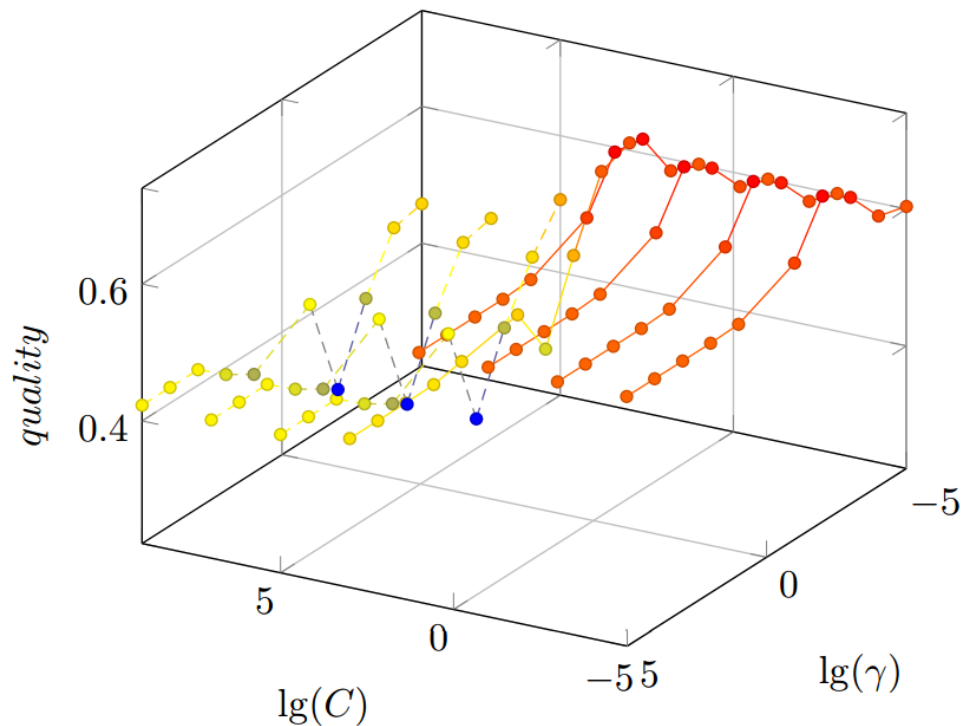
quality = 0,6754

# Результаты

Feature Extractor	Kernel	Params	Result
ConvNetFeatureExtractor	Poly	$c = 1$ , degree = 3, gamma = 0	94%
ColorFeatureExtractor	RBF	$c = 1000$ gamma = 0.001	65,67% $F_1(\text{cat})=0.54$ $F_1(\text{dog})=0.55$
TextureFeatureExtractor	RBF	$c = 0.001$ gamma = 1	69% $F_1(\text{cat})=$ $F_1(\text{dog})=$



# Результаты обучения для нескольких классов



Классы:

- собаки
- лошади
- медведи
- слоны

quality = 0.6967

# Lessons learned

## 1. Работа в команде



**TEAMWORK**

When two or more of you work as a team, to do what any one of you could do alone, that's not teamwork, that's poaching it – a-holes!

## 2. Python Performance

WHY IS YOUR CODE SO SLOW AND CRASHY?



## 3. Чтение научной литературы



# Репозиторий

[https://github.com/ktisha/object\\_class\\_recognition](https://github.com/ktisha/object_class_recognition)

# Литература

- [Computer Vision: Algorithms and Applications, Richard Szeliski](#)
- [Learning OpenCV: Computer Vision with the OpenCV Library, Gary Bradski \(Author\), Adrian Kaehler](#)
- [OpenCV-Python Tutorials](#)

# Литература

- Алгоритмы обработка изображений:
  - Lindeberg, Tony (2001), "Edge detection", Encyclopedia of Mathematics, Springer, ISBN 978-1-55608-010-4
  - Rafael C. Gonzalez, Digital Image Processing 2001, ISBN-13: 978-0131687288, стр. 335

# Литература

- Сверточные нейросети

- arXiv:1310.1531v1 [cs.CV] 6 Oct 2013

DeCAF: A Deep Convolutional Activation Feature for Generic Visual Recognition

- <http://deeplearning.net>
- <http://caffe.berkeleyvision.org/>

# Литература

- Классификация и верификация:
  - К.В. Воронцов “Лекции по линейным алгоритмам классификации”
  - А. Я. Червоненкис “Компьютерный анализ данных”