

VISIÓN ARTIFICIAL

JOHN W. BRANCH

PROF. TITULAR

DEPARTAMENTO DE CIENCIAS DE COMPUTACIÓN Y DE LA DECISIÓN

DIRECTOR DEL GRUPO GIDIA

ALBERTO M. CEBALLOS / JAIRO A. RODRIGUEZ
ASISTENTE DE DOCENCIA / MONITOR

Nota: Este material se ha adaptado con base en el material de los profesores Domingo Mery (U. de Chile), María Patricia Trujillo (Univalle), Ginés García (U. de Murcia) y Nicolas Fernández (U. de Córdoba)



En la clase de hoy ...

EXTRACCIÓN DE CARACTERÍSTICAS

- Selección de Características
 - Introducción
 - El Problema de la Dimensionalidad
 - Métodos de Selección de Características
- Reconocimiento de Patrones
 - Introducción
 - Métodos Supervisados y no Supervisados
 - ∅ K-NN
 - Olustering
 - Redes Neuronales
 - Máquinas de Vectores Soporte (SVM)







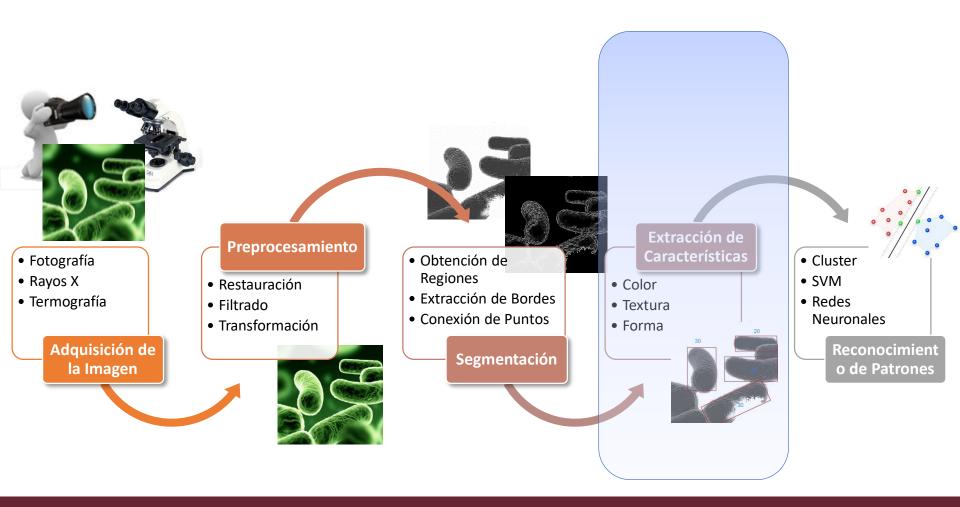
Extracción de Características



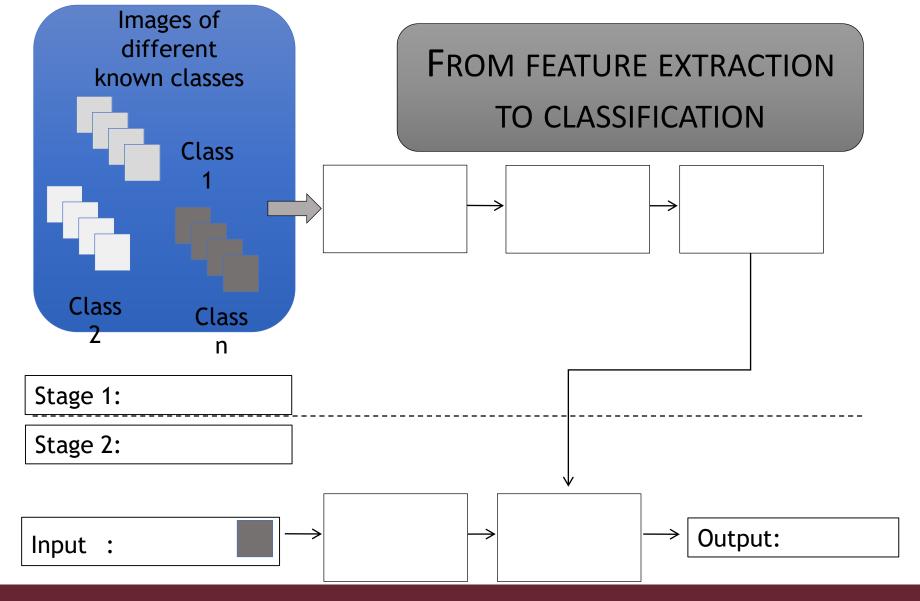




ETAPAS DE UN SISTEMA DE VISIÓN ARTIFICIAL

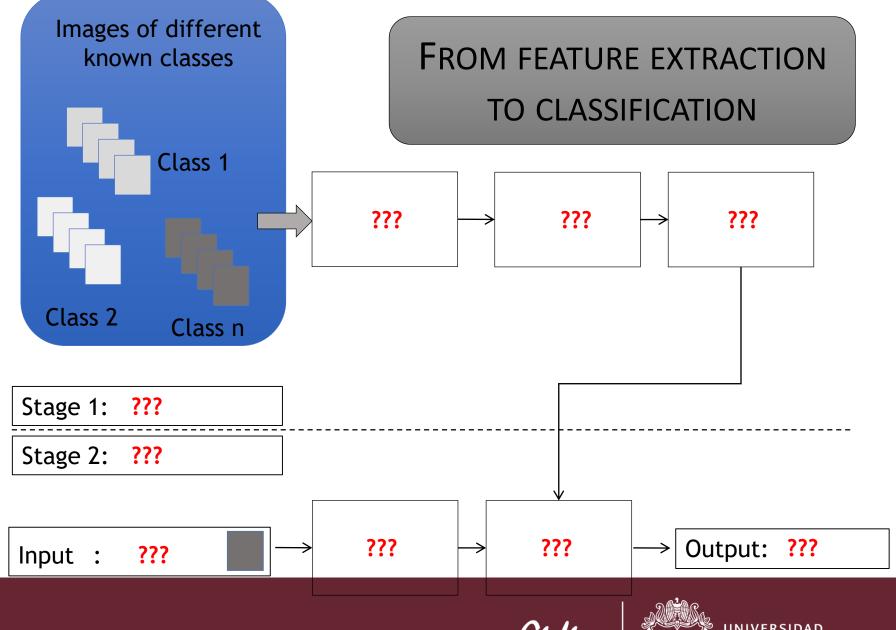








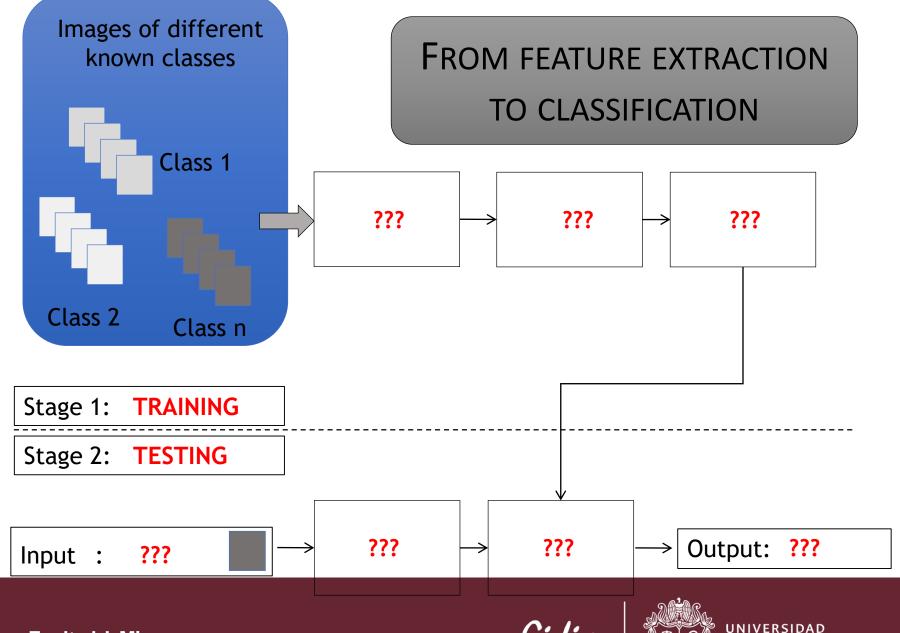








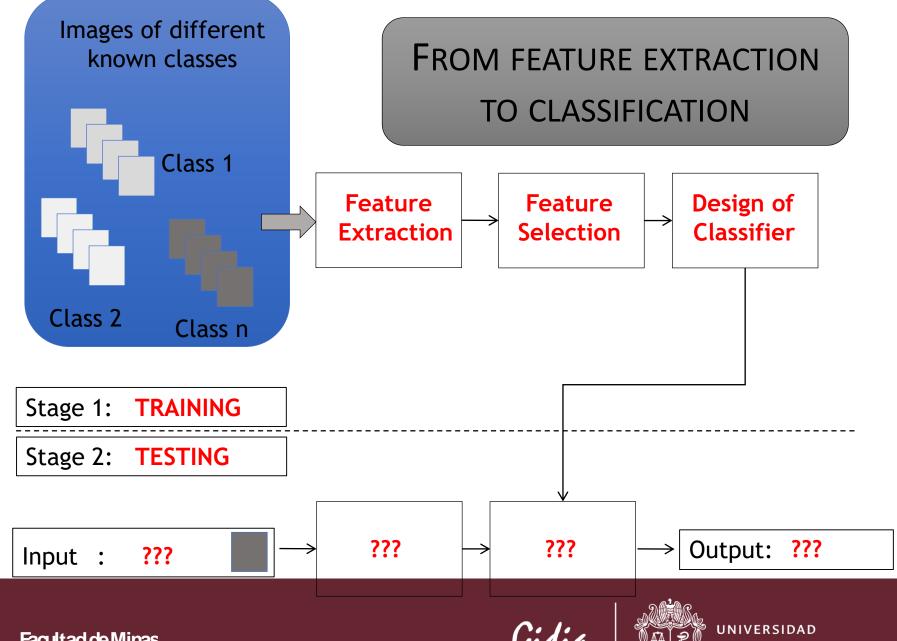








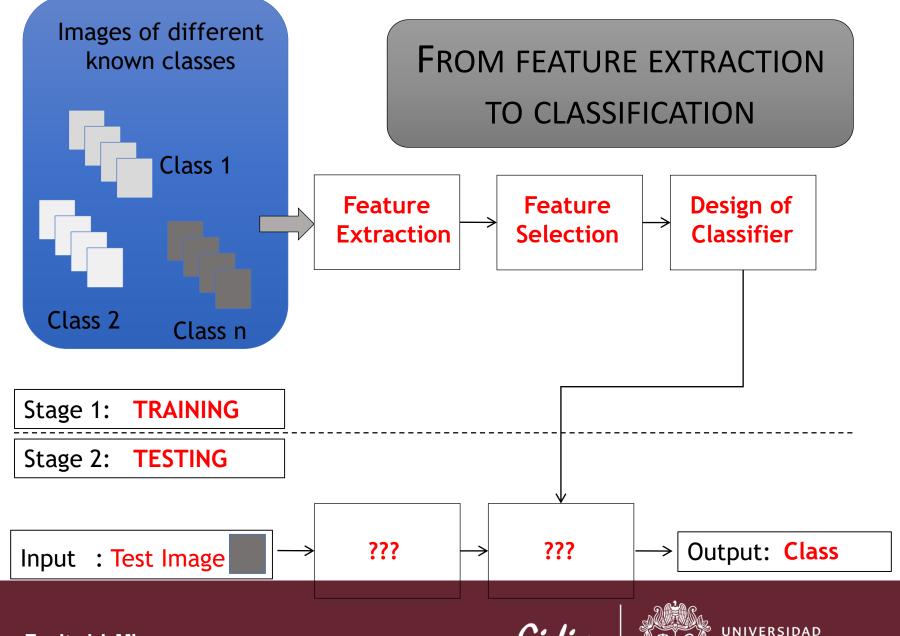








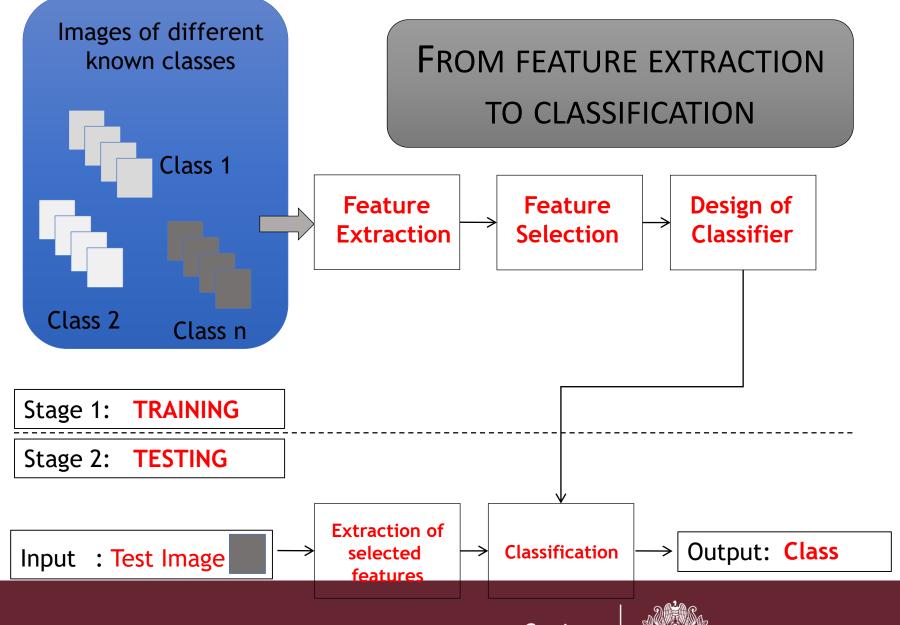
















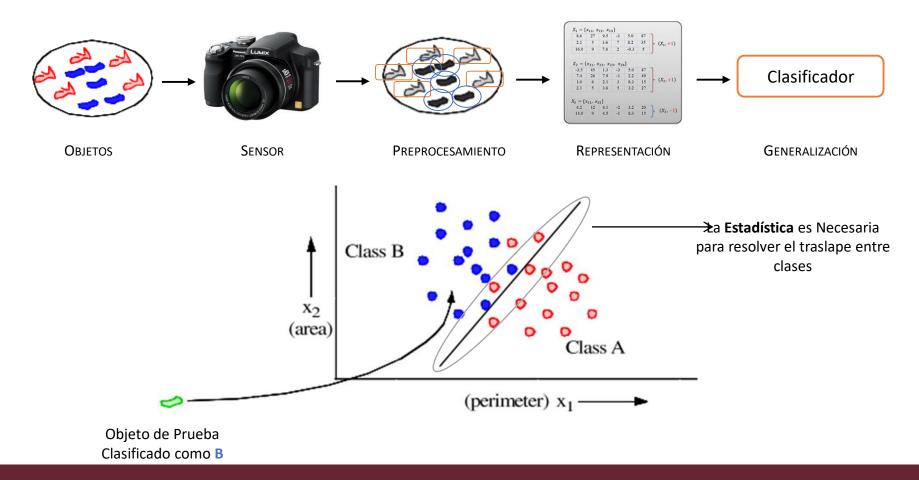


INTRODUCCIÓN





Introducción





Introducción – Regla de Bayes

- El Teorema de Bayes que expresa la probabilidad a posteriori de un evento aleatorio A dado x en términos de la distribución de probabilidad condicional y la probabilidad marginal.
- Para un problema de 2 clases:

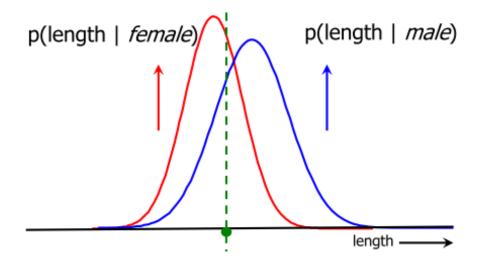
$$p(A|x)$$
 > $p(B|x)$ \rightarrow A else B $p(x|A) p(A)$ > $p(x|B) p(B)$ \rightarrow A else B $p(x)$ > $p(x)$ > $p(x)$ > $p(x)$ \rightarrow A else B

- Para múltiples clases : Clase(x) = $\arg \max_{\omega} (p(x|\omega)P(\omega))$



Introducción – Regla de Bayes

Cuál es el género de alguien con esta altura?



Bayes: $\begin{cases} p(\textit{female} \mid \text{length}) = p(\text{length} \mid \textit{female}) p(\textit{female}) / p(\text{female}) / p(\text{female}) \\ p(\textit{male} \mid \text{length}) = p(\text{length} \mid \textit{male}) p(\textit{male}) / p(\text{female}) / p(\text{female}) \end{cases}$





Introducción – Regla de Bayes

Regla de Clasificación de Bayes:

$$p(female \mid length) > p(male \mid length) \rightarrow female else male$$

Bayes:

$$\frac{p(\text{length} \mid \textit{female}) p(\textit{female})}{p(\text{length})} > \frac{p(\text{length} \mid \textit{male}) p(\textit{male})}{p(\text{length})}$$

 $p(length | female) p(female) > p(length | male) p(male) \rightarrow female else male$

pdf estimated from training set

class prior probabilities known, guessed or estimated

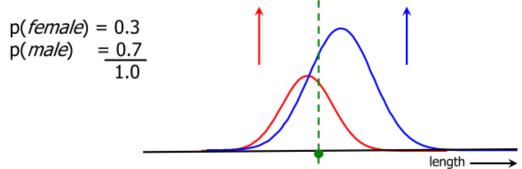




Introducción – Regla de Bayes

Cuál es el género de alguien con esta altura?

p(length | female) p(female) p(length | male) p(male)



What is the gender of somebody with this length?

Bayes:
$$\begin{cases} p(\textit{female} \mid \text{length}) = p(\text{length} \mid \textit{female}) p(\textit{female}) / p(\text{length}) \\ p(\textit{male} \mid \text{length}) = p(\text{length} \mid \textit{male}) p(\textit{male}) / p(\text{length}) \end{cases}$$

¿Es la altura una buena característica para diferenciar hombres de mujeres?



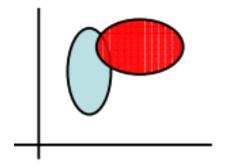
BUENAS REPRESENTACIONES



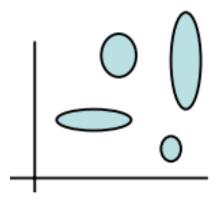


BUENAS REPRESENTACIONES

Específicas a las Clases Diferentes clases deberían estar representados en diferentes posiciones en el espacio de representación.



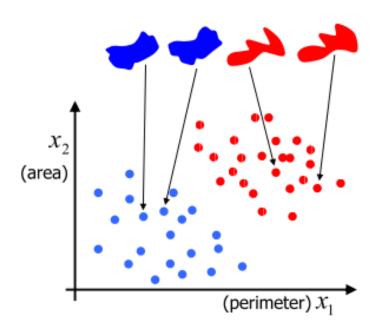
Deben ser Compactas Cada clase debe estar representada en un pequeño conjunto de dominios finitos.







BUENAS REPRESENTACIONES



Objetos **SIMILARES** están cerca

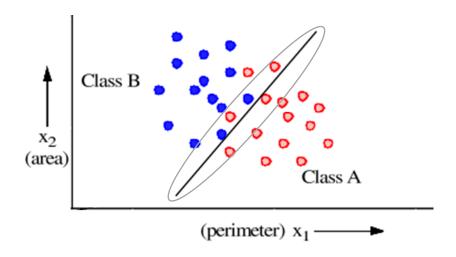
Objetos **DISÍMILES** son distantes





BUENAS REPRESENTACIONES





Conocimiento del Problema:

- Buenas Características
- Clases Separables (o Casi Separables)

Falta de Conocimiento:



Malas Características (Muchas, además)

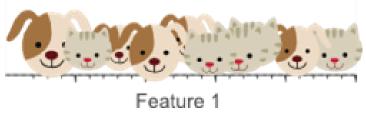
Clases difícilmente separables





EL PROBLEMA DE LA DIMENSIONALIDAD

- Clasificación de gatos y perros con 10 instancias ... usando un clasificador lineal
- Podemos empezar por una sola característica, por ejemplo, el color promedio de 'rojo' en la imagen:



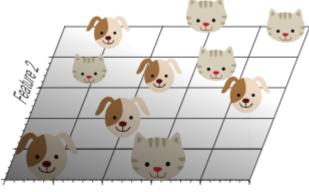
Una sola característica no resulta en una separación perfecta de nuestros datos de entrenamiento.

Tomado de Computer vision for dummies: http://www.visiondummy.com/2014/04/curse-dimensionality-affect-classification/



EL PROBLEMA DE LA DIMENSIONALIDAD

- Clasificación de gatos y perros con 10 instancias ...
- Decidimos añadir otra característica, por ejemplo, el color promedio de "verde" en la imagen:



Feature 1

Aún agregando una segunda característica el problema NO es linealmente separable: No hay una sola línea que pueda separar todos los gatos de todos los perros en este ejemplo.



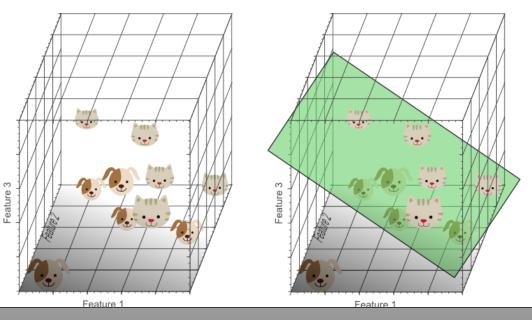


EL PROBLEMA DE LA DIMENSIONALIDAD

Clasificación de gatos y perros con 10 instancias ...

Finalmente, decidimos añadir una característica más: el color promedio de "azul" en la

imagen:



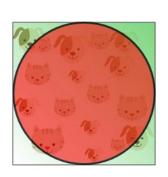
Agregar una tercera característica resulta en un problema separable: existe un plano que separa perfectamente perros de gatos

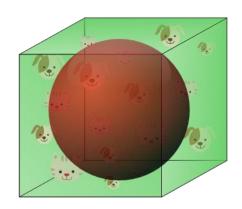


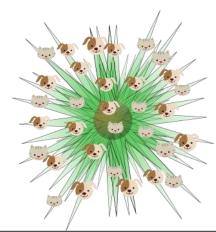


EL PROBLEMA DE LA DIMENSIONALIDAD

- Clasificación de gatos y perros con 10 instancias ...
- Sin embargo, tenga en cuenta cómo la densidad de las muestras de entrenamiento disminuye exponencialmente cuando aumentamos la dimensionalidad del problema.





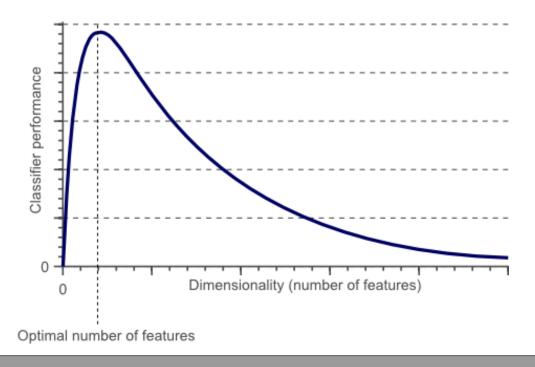


Como la dimensionalidad aumenta, un mayor porcentaje de los datos se ubica en las esquinas del espacio: se dispersan los datos





EL PROBLEMA DE LA DIMENSIONALIDAD



La MALDICIÓN DE LA DIMENSIONALIDAD: cuando aumenta la dimensionalidad, el volumen del espacio aumenta exponencialmente haciendo que los datos disponibles se vuelven dispersos





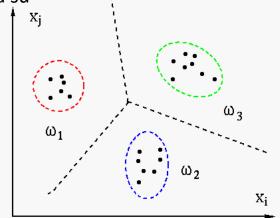
¿POR QUÉ SELECCIONAR CARACTERÍSTICAS?





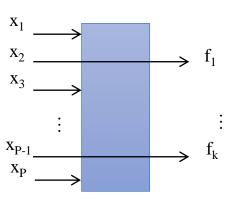
EL PORQUE ...

- ¿Por qué reducir la dimensionalidad del problema?
- Precisión
 Un conjunto pequeño de características define un espacio menor
- Velocidad —— Menos características exigen menos mediciones
- Memoria —— Menos características menos memoria para su almacenamiento
- ¿Cómo reducir el número de características utilizado?
- Eliminar características "ruidosas"
- Medición del costo

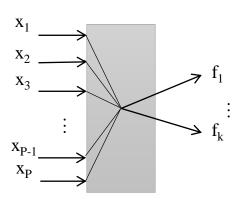


APROXIMACIONES A LA REDUCCIÓN DE LA DIMENSIONALIDAD

- Selección de Características: Seleccione k características de P:
- Ventajas
 - ✓ Disminuye las mediciones
 - √ Fácil interpretación
- Desventajas
 - √ Métodos costosos computacionalmente
 - √ Son aproximaciones



- Transformación de Características: Transforme P características en k:
- Ventajas
 - ✓ Suelen ser menos costosas
 - ✓ Pueden ser No-Lineales
- Desventajas
 - √ Necesita todas las características
 - √ Sub-óptimas dependientes de un criterio

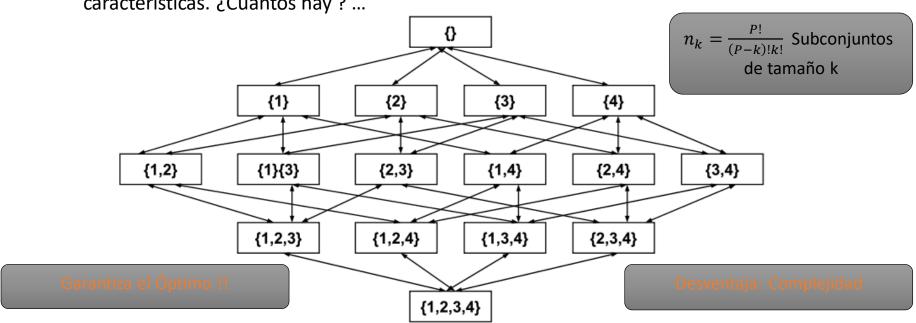






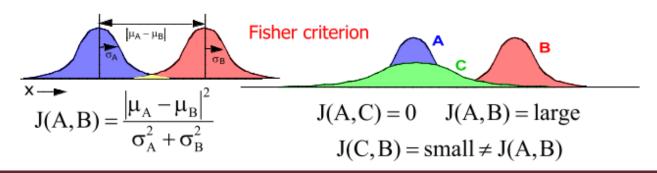


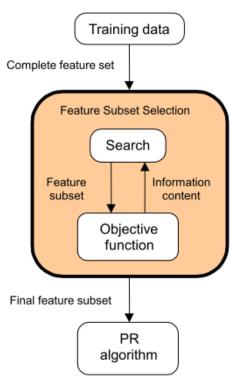
- Estos métodos seleccionan un subconjunto de k de características optimizando un criterio determinado (o función objetivo).
- La solución trivial es Búsqueda Exhaustiva: evalúa todos los posibles subjconjuntos de características. ¿Cuantos hay? ...





- FUNCIÓN OBJETIVO: evalúa subconjuntos candidatos y devuelve una medida de su "bondad".
 - Esta retroalimentación se utiliza por la estrategia de búsqueda para seleccionar nuevo candidatos.
 - Una función simple: El criterio de Fisher

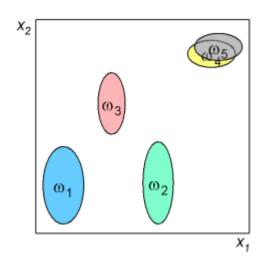


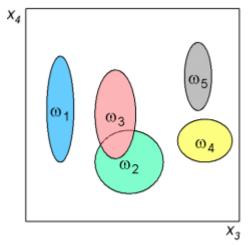






- SELECCIÓN SIMPLE: Seleccionar las mejores k características individuales.
- Ventaja: Rápido de Calcular
- Desventaja: Combinando variables que individualmente son buenas, no siempre conduce a buenos resultados

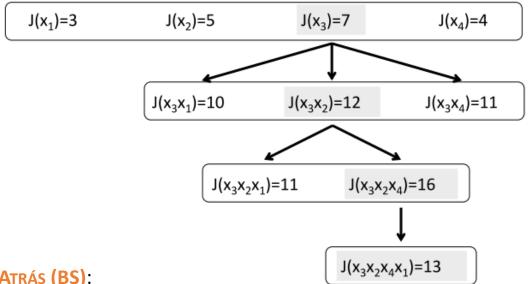




- Cualquier función buena haría un ranquin como este: $J(x1) > J(x2) \cong J(x3) > J(x4)$
- Solución óptima: {x1, x4}
- Solución del algoritmo: {x1, x2}

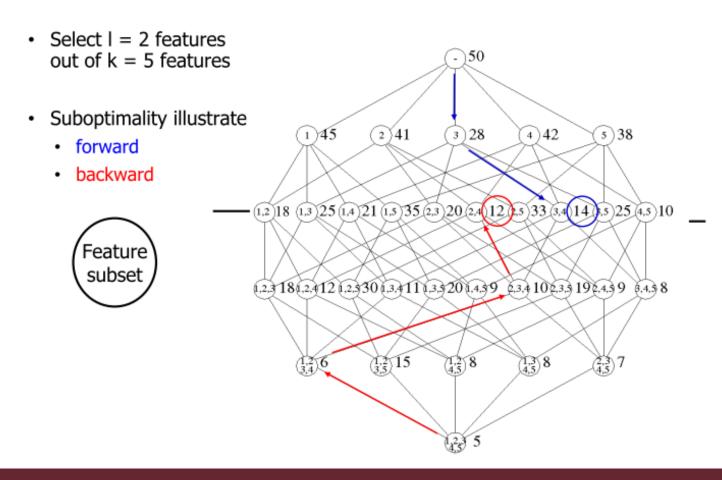


- SELECCIÓN HACIA ADELANTE (FS):
- Comience con un conjunto vacío.
- Adicione una característica a la vez tal que se maximice J



- SELECCIÓN HACIA ATRÁS (BS):
- Comience el conjunto de todas las características
- Elimine una característica a la vez tal que se maximice J al eliminarla







- SELECCIÓN BRANCH & BOUND: es una búsqueda hacia atrás con retroceso que garantiza encontrar el subconjunto óptimo de característica bajo el supuesto de monotonicidad.
- Inicia con el conjunto completo de características formado un árbol de evaluación.
- Los nodos cuya función objetivo son menores que la mejor solución actual no se exploran por el supuesto de monotonicidad el cual asegura de que los hijos de esos nodos no van a contener una solución mejor.





MÉTODOS DE SELECCIÓN

EN RESUMEN:

- El número de características normalmente se limita en el aprendizaje debido a los costos y a la precisión del clasificador (maldición de la dimensionalidad)
- Encontrar buenas características no es trivial. La selección de características puede mejorar el rendimiento y ayudar a la interpretación:
 - Requisitos: criterio y el algoritmo de búsqueda.
 - Estimación de rendimiento: por ejemplo, validación cruzada.

Pasos:

- Conocimiento especializado (por ejemplo, iniciar con 100 características)
- Ranking Individual (Seleccionar 40)
- Selección hacia adelante (Seleccionar 20)
- Selección hacia atrás usando branch & bound (10)





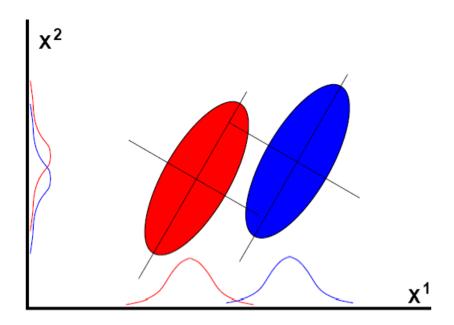
MÉTODOS DE EXTRACCIÓN: PCA





ANÁLISIS DE COMPONENTES PRINCIPALES (PCA)

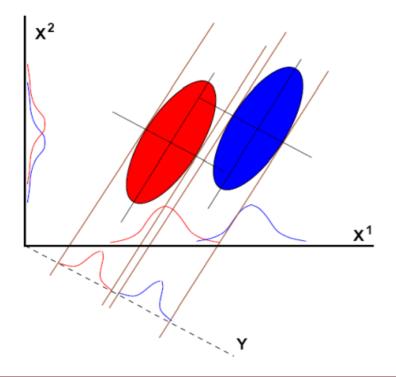
Hay casos en los que la selección de cualquiera de las variables originales no proporciona una buena solución.





ANÁLISIS DE COMPONENTES PRINCIPALES (PCA)

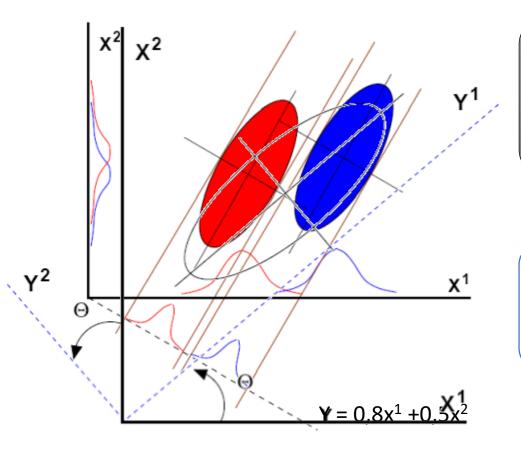
Si transformamos el espacio de manera lineal usando una nueva variable Y que tenga la forma $Y = 0.8x^1 + 0.5x^2$, se obtienen mejores resultados en la separación:





ANÁLISIS DE COMPONENTES PRINCIPALES (PCA)

- PCA es el método más popular de extracción de características
- PCA es una transformación lineal



Objetivo: Transformar el espacio de representación P en uno nuevo P', en el que los datos estén no correlacionados, es decir, que su matriz de sea diagonal.

Es decir, se trata de encontrar un nuevo conjunto de ejes ortogonales en el que la varianza de los datos sea la máxima en alguna dirección.





ANÁLISIS DE COMPONENTES PRINCIPALES (PCA)

La relación entre los nuevos ejes y los antiguos consiste en:

$$Y_1 = W_{11}X_1 + W_{12}X_2$$

 $Y_2 = W_{21}X_1 + W_{22}X_2$

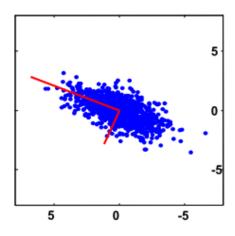
- Los nuevos ejes se definen secuencialmente de manera que un nuevo eje se define como aquel que es perpendicular al seleccionado anteriormente y su dirección es la de la máxima varianza de entre todos los ejes posibles.

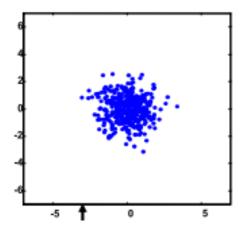


- ANÁLISIS DE COMPONENTES PRINCIPALES (PCA)
 - ② Encontrar Wij:

$$\begin{bmatrix} Y_1 \\ Y_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} W_{11} & W_{12} \\ W_{21} & W_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} X_1 \\ X_2 \end{bmatrix}$$

- Los ejes que definen P' son ortogonales
- Los datos en P' están no correlacionados
- Se debe minimizar el error de reconstrucción



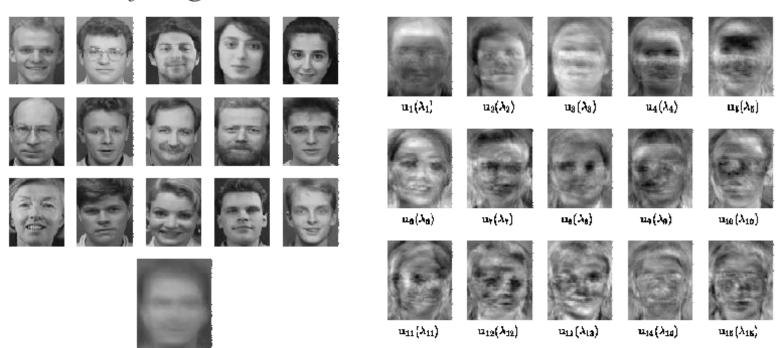


Los componentes principales son los primero k vectores propios de la transformación ...



ANÁLISIS DE COMPONENTES PRINCIPALES (PCA)

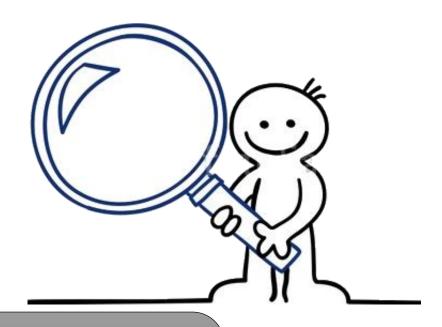
Ejemplo con Imágenes para Reconocimiento de un Patrón en las imágenes Eigenfaces for Recognition, Turk, M. & Pentland, A., Journal of Cognitive Neuroscience, 3, 71-86, 1991.







RECONOCIMIENTO DE PATRONES



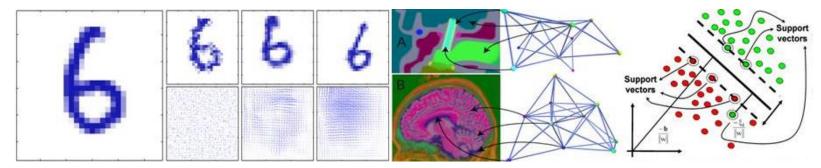
RECONOCIMIENTO DE PATRONES





Introducción

El Reconocimiento de Patrones es la última etapa dentro de un sistema de visión artificial, en la que a partir de las características encontradas, los posibles objetos se CLASIFICAN en dos o más clases.



Clasificar (o reconocer) significa, en este contexto, asociar a clases (o prototipos) una serie de elementos (u objetos). Esta asociación se realiza en base a las características o propiedades de los objetos.





CONSIDERACIONES

La características de las regiones u objetos segmentados se representan usando *vectores de características* normalizados.

Las características usadas para el reconocimiento deben ser cuidadosamente seleccionadas (p. ej. elección de características invariantes a transformaciones geométricas

Reconocer o clasificar no son tareas fáciles: las clases pueden no estar correctamente definidas, la información sobre los objetos a clasificar puede ser incompleta.

La interpretación de imágenes (o escenas) requiere el uso de modelos y técnicas de *Inteligencia Artificial*

Métodos de clasificación diferentes \rightarrow clasificaciones diferentes.

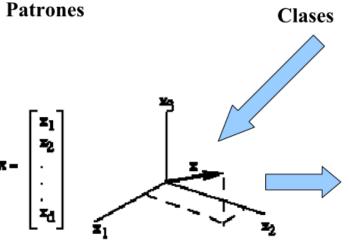




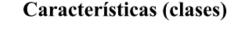
EJEMPLO DE RECONOCIMIENTO DE CARACTERES

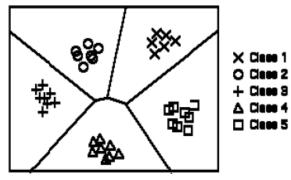


Clase	Agujeros	Traz	os Centro
'A'	1	3	(1/3,1/2)
'В'	2	1	(1/3,1/2)
'X'	0	2	(1/2,1/2)
'W'	0	4	(1/3,1/2)



Vectores de características
(patrones)





Fronteras de clases





IMPORTANTE: Si los descriptores elegidos son adecuados, objetos similares tendrán patrones próximos en el espacio de características.



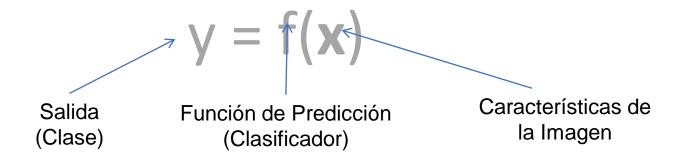
Patrones que describen objetos de una misma clase, presentan características similares.

Patrones que describen objetos de diferentes clases presentan características diferenciadas.



MODELO GENERAL DE UN CLASIFICADOR

 Aplicar una función de predicción en una representación de las características de la imagen para obtener el resultado deseado



Entrenamiento: dado un conjunto de ejemplos {(x1, y1), ..., (xn, yn)}, calcular la predicción de la función f, REDUCIENDO AL MÍNIMO EL ERROR DE PREDICCIÓN en el conjunto de entrenamiento









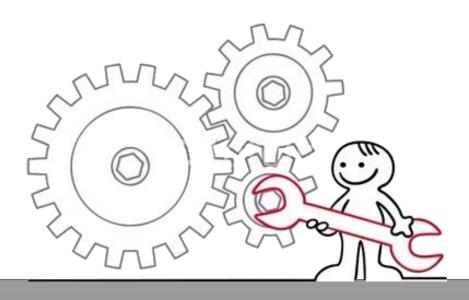
TIPOS DE CLASIFICADORES

- Atendiendo a la información que se proporciona en el proceso de construcción del clasificador se puede hablar de dos tipos de clasificadores: supervisados y No supervisados:
- Clasificadores NO Supervisados: sin la necesidad de ningún supervisor externo, el clasificador determina las clases que representan los datos de entrenamiento.

Clasificadores Supervisados: el conjunto de entrenamiento es dividido por el maestro en las diferentes clases ya conocidas en las que se desea clasificar, así el clasificador aprende las características que definen cada clase.



RECONOCIMIENTO DE PATRONES



TÉCNICAS DE RECONOCIMIENTO DE PATRONES

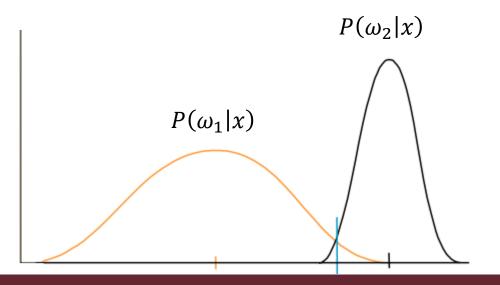




CLASIFICADORES SUPERVISADOS — TEOREMA DE BAYES

 Usar la teoría de la probabilidad para clasificar el objeto en la clase que tenga mayor probabilidad posteriori

$$P(\omega_i|x) = \frac{p(x|\omega_i)P(\omega_i)}{p(x)}$$



 $P(\omega_i)$ = Probabilidad de que en la población haya un objeto de clase ω_i

 $p(x|\omega_i)$ = Probabilidad de que en la clase ω_i se de un vector de características x

 $P(\omega_i|x)$ = Probabilidad de que el objeto de vector de características x pertenezca a la clase ω_i

$$g(x) = \begin{cases} 1 & si \quad P(\omega_1|x) > P(\omega_2|x) \\ 2 & en \ otro \ caso \end{cases}$$



- CLASIFICADORES SUPERVISADOS TEOREMA DE BAYES
 - \bigcirc Asumiendo que $p(x|\omega_i) \sim N(\mu_i, \Sigma_i)$ la función discriminante para la clase ω_i es:

$$g_i(x) = \ln(p(x|\omega_i)) + \ln(P(\omega_i))$$

Donde,
$$p(x|\omega_i) = \frac{1}{(2\pi)^{d/2}|\Sigma_i|^{1/2}} \exp(-\frac{1}{2}(x-\mu_i)^t \Sigma_i^{-1}(x-\mu_i))$$

 $\ \$ Caso 1: $\Sigma_i = \sigma^2 I$

LDA

 \oslash Caso 2: $\Sigma_i = \Sigma$

Clasificador con Distancia Mahalanobis al Cuadrado

QDA



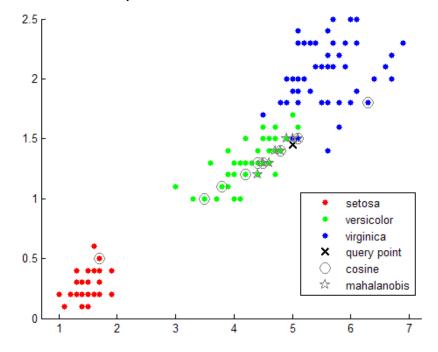
CLASIFICADORES SUPERVISADOS — K VECINOS MÁS CERCANOS

 La idea básica del método considera la utilización de un conjunto de vecinos para etiquetar el nuevo objeto. Esta regla basa su operación en el supuesto de

considerar a los patrones cercanos, como aquellos que tienen la mayor probabilidad de pertenecer a la misma clase.

Así el algoritmo asigna la etiqueta de clase que tengan la mayoría de los k – vecinos.

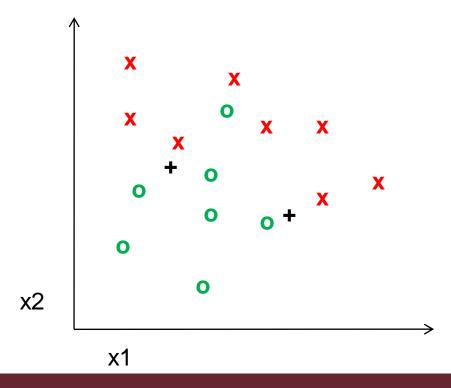
En Balu: Bcl knn





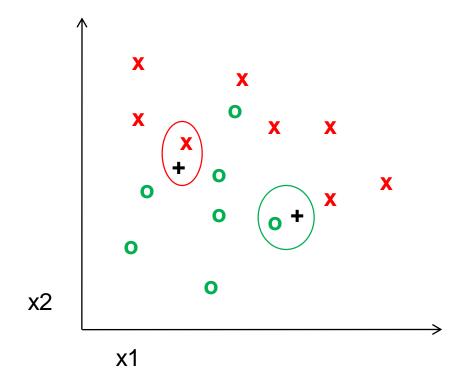


CLASIFICADORES SUPERVISADOS — K VECINOS MÁS CERCANOS



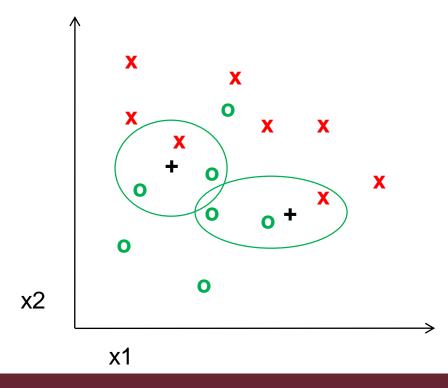


CLASIFICADORES SUPERVISADOS — 1 VECINO MÁS CERCANOS



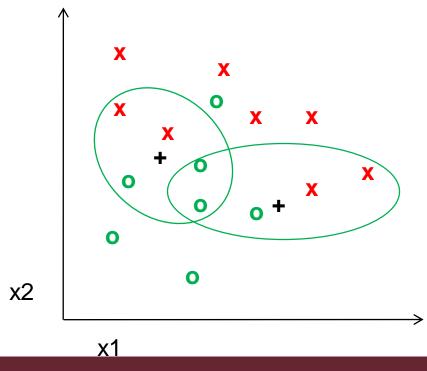


CLASIFICADORES SUPERVISADOS — 3 VECINOS MÁS CERCANOS





CLASIFICADORES SUPERVISADOS — 5 VECINOS MÁS CERCANOS







CLASIFICADORES NO SUPERVISADOS - CLUSTERING

Los algoritmos de clustering o agrupamiento intentan dividir el conjunto de datos de entrenamiento en k grupos, de acuerdo con un criterio de cercanía que se define en términos de una función de distancia, como la Euclidiana, la Manhattan o la de Mahalanobis.

Number of cluster K

Centroid

Distance objects to centroids

Grouping based on minimum distance





CLASIFICADORES NO SUPERVISADOS - CLUSTERING

© Cada una de las k clases se representa con un prototipo Z_k o centroide que es un vector d-dimensional:

$$Z_k = \frac{1}{n_k} \sum_{j=1}^{n_k} x_{kj}$$

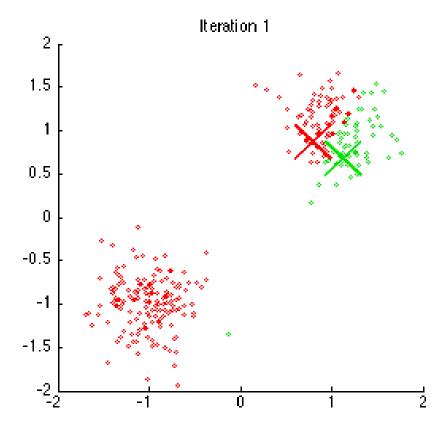
Siendo: x_{ki} el j-ésimo vector de características (patrón) de la clase k.

La distancia euclídeana d_F de un nuevo patrón X a la clase C_k es:

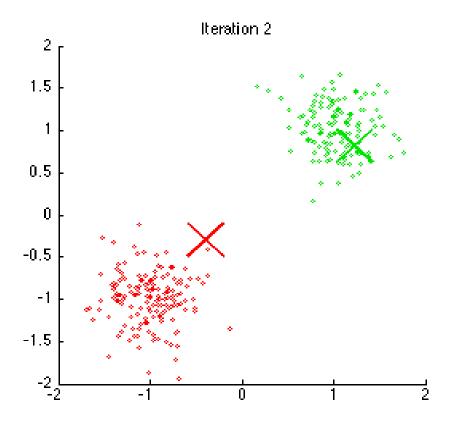
$$d_{E}(X, Z_{k}) = ||X - Z_{k}|| = \sqrt{\sum_{i=1}^{d} (X_{i} - Z_{ki})^{2}}$$

La fórmula anterior es equivalente a evaluar la expresión de la función discriminante de cada clase $fd_k(X)$, siendo: $k \in 1..N$, para el patrón X y asignarlo a la clase C_k para la que $fd_k(X)$ sea máximo.



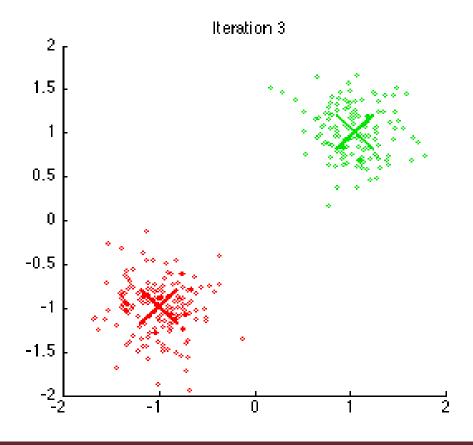






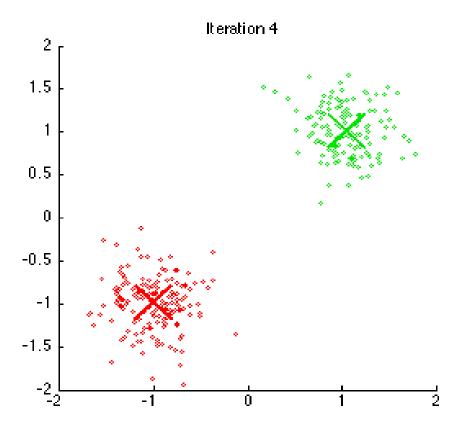






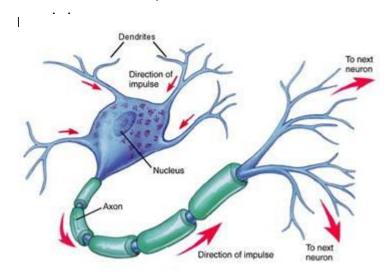


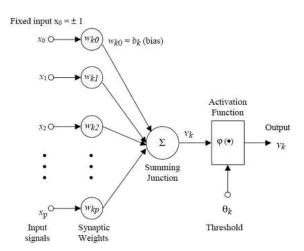






- CLASIFICADORES SUPERVISADOS REDES NEURONALES
 - Por su capacidad de aprendizaje las neuronas de los organismos biológicos se han estudiado para su aplicación en sistemas de aprendizaje automático.
 - Al igual que las neuronas biológicas están conectadas, las redes de neuronas artificiales están formadas por elementos sencillos de cómputo interconectados según diferentes





Neurona artificial





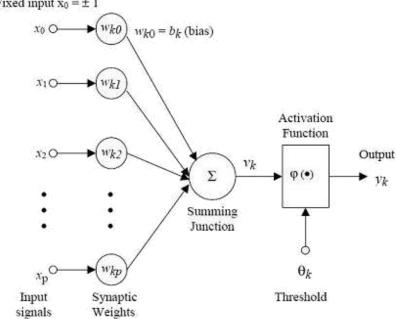
CLASIFICADORES SUPERVISADOS — REDES NEURONALES

© El Perceptrón, en su forma básica, consiste en una neurona que es capaz de aprender una función discriminante lineal v_k , que permite dividir a dos conjuntos de entrenamiento linealmente separables. Su respuesta consiste en una suma ponderada de sus entradas que representa la ecuación de un hiperplano en el espacio p-dimensional : Fixed input $x_0 = \pm 1$

$$v_k = \sum_{j=1}^p w_{kj} x_j$$

 \bigcirc A la salida se aplica una función de activación $\varphi(v)$ (escalón, sigmoide, etc) que indica si se activa o no la neurona.

$$\varphi(v) = \begin{cases} 1 & \text{if } v \ge 0 \\ 0 & \text{if } v < 0 \end{cases} \qquad \varphi(v) = \tanh\left(\frac{v}{2}\right) = \frac{1 - \exp(-v)}{1 + \exp(-v)}$$

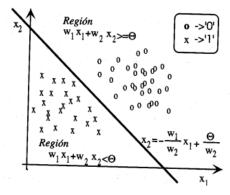




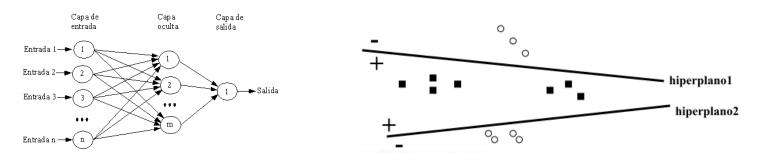


CLASIFICADORES SUPERVISADOS — REDES NEURONALES

Perceptrón: Separación de dos clases (regiones) con un perceptrón:



Perceptrón de dos capas (multicapa) y ejemplo de frontera de decisión realizable con esta red:

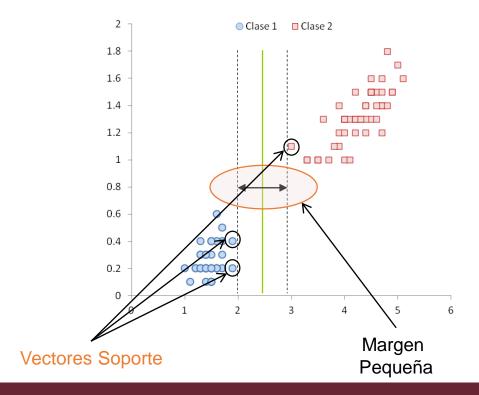


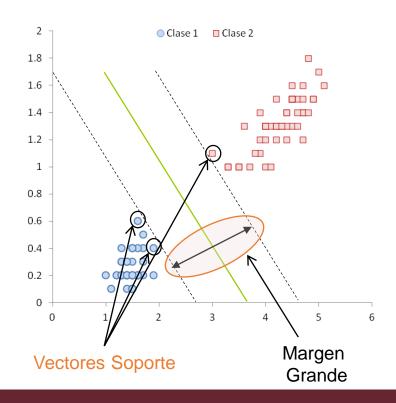
Una vez una vez entrenada la red con un conjunto de patrones de entrenamiento, ésta es capaz de resolver el problema para patrones desconocidos.



CLASIFICADORES SUPERVISADOS – MÁQUINAS DE VECTORES SOPORTE

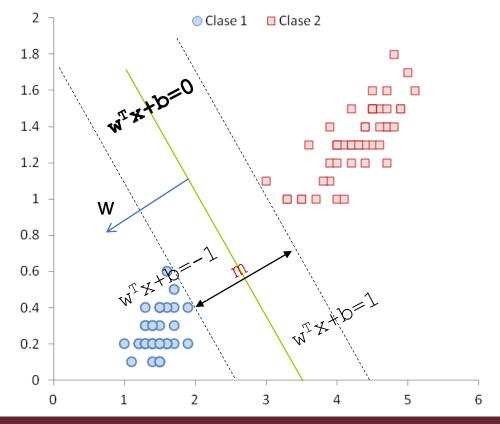
Las SVM son un tipo de clasificadores de patrones basados en técnicas estadísticas de aprendizaje y están a la cabeza de los métodos de clasificación por permitir construir fronteras de decisión flexibles, y su buena capacidad de generalización.







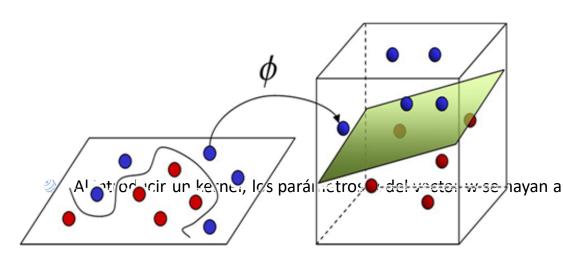
- CLASIFICADORES SUPERVISADOS MÁQUINAS DE VECTORES SOPORTE
 - Clasificación Lineal: Las SVM generan un hiperplano que separa el espacio en dos o más regiones, una para cada clase.





CLASIFICADORES SUPERVISADOS – MÁQUINAS DE VECTORES SOPORTE

La Clasificación NO Lineal con una SVM realiza una transformación del espacio de entrada a otro de dimensión más alta, en el que los datos son separables linealmente.



Lineal:
$$K(x_i, x_j) = x_i \cdot x_j$$

Polinómico: $K(x_i, x_j) = (x_i \cdot x_j + 1)^d$

Gausiano:
$$K(x_i, x_j) = \exp\left(-\frac{\|x_i - x_j\|^2}{2\sigma^2}\right)$$

$$\tilde{L}(\alpha) = \sum_{i=1}^{n} \alpha_i - \frac{1}{2} \sum_{i,j} \alpha_i \alpha_j y_i y_j \mathbf{x}_i^T \mathbf{x}_j = \sum_{i=1}^{n} \alpha_i - \frac{1}{2} \sum_{i,j} \alpha_i \alpha_j y_i y_j k(\mathbf{x}_i, \mathbf{x}_j)$$



Preguntas







