# Семантический анализ фотографий с помощью глубоких нейронных сетей

Выпускная квалификационная работы

02.03.02 - Фундаментальная информатика и информационные технологии

Выполнил:

студент 4 курса Ивахненко Дмитрий Игоревич

Научный руководитель:

к. ф.-м. н., ст.преп. М. В. Юрушкин

24 июня 2020 г.

Институт ММиКН им. И.И. Воровича, Южный Федеральный Университет

## Цели работы

В данной работе были поставлены следующие задачи:

Проектирование архитектуры глубокой сверточной сети для задачи сегментации

Подготовка сопровождающего кода для расширения возможностей обучения сети

Реализация возможности полуавтоматической разметки данных

#### Пример задачи сегментации



1. Результат работы сети



3. Коррекция результата

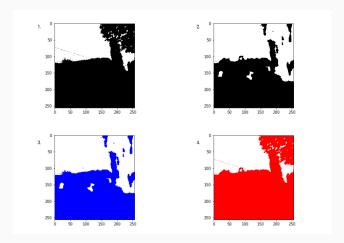


2. Исходное изображение



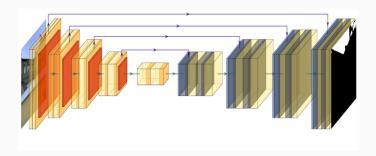
4. Размеченная маска

#### Метрика



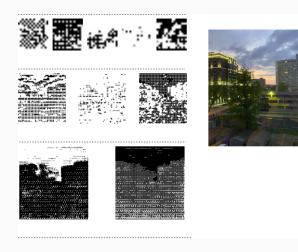
Визуализация метода сравнения площадей: 1. - истинная маска, 2. - предсказанная маска, 3. - пересечение, 4. - объединение

#### Общий вид FCN



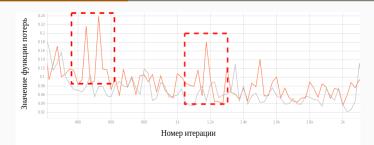
Энкодер и декодер части сети. Такой подход позволяет выделить признаки, а затем генерализировать их для классификации.

## Выходы декодер-части



Генерализация из признаков в декодер-части

## Нормализация по пакету



1. 
$$\mu_{\mathcal{B}} = \frac{1}{m} \sum_{i=1}^{m} x_i$$

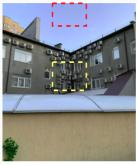
2. 
$$\sigma_{\mathcal{B}}^2 = \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m (x_i - \mu_{\mathcal{B}})^2$$

3. 
$$\hat{x}_i = \frac{x_i - \mu_B}{\sqrt{\sigma_B^2 + \epsilon}}$$

4. 
$$BN_{\gamma,\beta}(x_i) = \gamma \hat{x}_i + \beta$$
 (12)

Оранжевым цветом отражен процесс обучеения без нормализации, серым - с нормализацией.

#### **Softmax**



Pre-softmax state; Size: torch.Size([2, 256, 256]),
1. tensor([-9.2658939, 10.0882759], dtype=torch.float64),

tensor([-9.2658939, 10.8882759], dtype=torch.ftoat64)
 tensor([ 4.1472898, -4.4603243], dtype=torch.ftoat64)

Post-softmax state; Size: torch.Size([2, 256, 256]),

1. tensor([ 0.0000000, 1.0000000], dtype=torch.float64), 2. tensor([ 0.9998173, 0.0001827], dtype=torch.float64) Формула:

$$Softmax(x_i) = \frac{e^{x_i}}{\sum_j e^{x_j}}$$

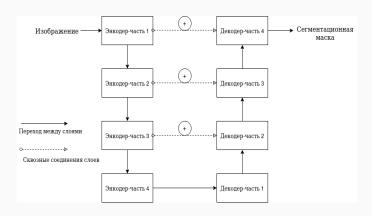
Свойства после применения

• 
$$v_i \in [0, 1] \forall i \in [0, C]$$

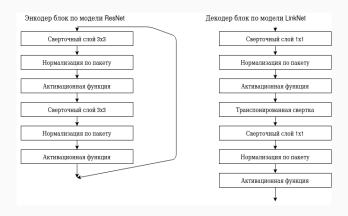
• 
$$\sum_{i=0}^{C} v_i = 1$$

Красный - регион примера 1., желтый - примера номер 2.

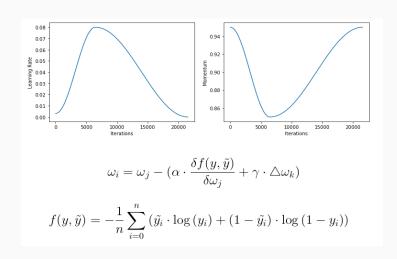
#### Полная архитектура сети



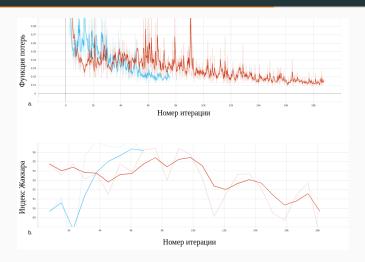
## Обзор блоков



## Оптимизация функции потерь



## Сравнение процессов обучения



Оранжевым отражен процесс обучения с постоянными значениями, голубым - с применением one cycle policy

# Примеры изображений SkyFinder



3 из 53 примеров сцен из датасета.

## Коррекция результатов сети





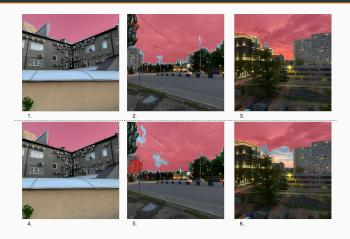


#### Синтетическая разметка



Новый датасет строится на сочетании данных с синтетической разметкой и данных из SkyFinder.

## Результаты работы сети



Верхняя тройка изображений получены с помощью сети, обученной на совмещенном датасете. Нижняя - сетью, в обучении которой использовался только SkyFinder.

## Результаты работы

#### В рамках данной работы сделано:

Спроектирована и реализована архитектура сети для решения задачи сегментации

Peaлизована возможность обучения с использованием техники one cycle policy

Реализована возможность синтетической разметки датасета

Реализован загрузчик данных из нескольких источников с выбором количественного отношения в рамках пакета

Ссылка на репозиторий проекта: https://github.com/DmitIW/BachelorDiploma