

Отчет о проведенной НИРС

Разделы

1	Существующие подходы определения и классификации автомобилей	2
1.1	Использование трехмерной структуры и нейросети	2
1.2	Deep Belief Network	2
1.3	Использование цепочки классификаторов	3
1.4	Байесовские сети	3

1 Существующие подходы определения и классификации автомобилей

1.1 Использование трехмерной структуры и нейросети [1]

Данный метод основан на представлении автомобилей в виде полигональной модели, по которой происходит выделение признаков, передаваемых на вход нейросети. Трехмерная структура описания автомобиля разделена на восемь частей, в каждой из которых выделяется опорная вершина. В качестве признаков используется расстояние между каждой парой опорных вершин. Дополнительно рассматриваются параметры колес автомобиля, их радиус и положение.

Авторы работ использовали трехслойную, полносвязную нейронную сеть с 30 входами (количество признаков) и 120 выходами (6×20 , 6 — количество классов, 20 — число выходных нейронов для каждого класса). Результат определялся поиском максимального значения в выходном слое.

При обучении сети использовался метод обратного распространения ошибки. В качестве ошибочной, для улучшения сходимости, использовалась экспоненциальная функция вместо квадратичной.

Обучающая выборка состояла из 500 изображений с дорожных камер. Классификация производилась на большие/небольшие грузовики и автомобили. Тестовая выборка включала в себя еще 300 изображений, из которых правильно классифицировано 91%, ошибочно 4% и в 5% случаев система не смогла определить автомобиль на изображении.

1.2 Deep Belief Network [2]

Развитие идеи использования рекуррентных нейронных сетей, которые тяжело обучать из-за наличия обратных связей. Рассматривается архитектура при которой внутри скрытых слоев используется ограниченная машина Больцмана.

Авторы рассматривают задачу определения автомобиля по фотографии сзади (как с камеры авторегистратора). Входной слой имеет размерность соответствующую размерности изображения (признаки — пиксели). Выходов

два — классы автомобиль и не автомобиль.

Тестирование происходило на 735 изображениях, рассматривались модели с одним, двумя и тремя скрытыми слоями. Наилучшая точность была получена при использовании двух скрытых слоев — более 96%. Также была произведена оценка точности для других алгоритмов: искусственных и сверточных нейросетей, k ближайших соседей и метода опорных векторов. Среди них наибольшая точность результата получилась при использовании сверточных нейронных сетей, почти 95%.

1.3 Использование цепочки классификаторов

В работе [3] ставилась задача определения боковых стоек автомобиля. Решение задачи представляло собой многослойную схему классификации, от общего к частному. Такой подход называют усилением простых классификаторов (boosting classifier). Первые слои предназначены для обработки входного изображения, определения направления движения, колес, выделение боковой части автомобиля и только после этого поиск боковых стоек на основе гистограммы ориентированных градиентов и геометрических моделей.

Обучение системы производилось на изображениях автомобильного потока, в тестовую выборку также включены негативные примеры не содержащие транспортных средств. Тренировочное множество состоит из 100000 изображений без автомобилей и 4000 с автомобилями. Тестовая выборка содержит 1000 положительных и 200000 негативных примеров. Итоговая точность 90% для положительных примеров и 99% для негативных.

1.4 Байесовские сети

Имея возможность выделения признаков для дальнейшего решения задачи классификации можно воспользоваться байесовской сетью. Такой подход использовался в работе выделения автомобилей на фотоаэроснимках низкого разрешения [4]. Основная проблема при решении этой задачи — высокое количество шумов: тени, солнечные блики, кроны деревьев и прочее.

Авторы предложили метод, основанный на использовании дополнительной известной информации о времени и месте съемки. Эти данные и вы-

деленные признаки объектов вместе попадают в байесовскую сеть, которая производит отсев таких неправильно определенных кандидатах как тени от настоящих автомобилей и объектов находящихся не на дорожном полотне.

Список литературы

- [1] *Wu, W.* A method of vehicle classification using models and neural networks / W. Wu, Z. QiSen, W. Mingjun // Vehicular Technology Conference, 2001. VTC 2001 Spring. IEEE VTS 53rd / IEEE. — Vol. 4. — 2001. — Pp. 3022–3026.
- [2] *Wang, H.* A vehicle detection algorithm based on deep belief network / H. Wang, Y. Cai, L. Chen // *The scientific world journal*. — 2014. — Vol. 2014.
- [3] *Brehar, R.* Pillars detection for side viewed vehicles / R. Brehar, S. Nedevschi, L. Dăian // Intelligent Computer Communication and Processing (ICCP), 2010 IEEE International Conference on / IEEE. — 2010. — Pp. 247–250.
- [4] *Zhao, T.* Car detection in low resolution aerial images / T. Zhao, R. Nevatia // *Image and Vision Computing*. — 2003. — Vol. 21, no. 8. — Pp. 693–703.