



# Tema 2. Representación de objetos

Percepción (PER)

Curso 2019/2020

Departamento de Sistemas Informáticos y Computación

## Índice

- 1 Introducción ▷ 3
- 2 Representación de imágenes ⊳ 7
- 3 Representación de voz ⊳ 37
- 4 Representación de texto ▷ 51





## Índice

- 1 Introducción ▷ 3
  - 2 Representación de imágenes ▷ 7
  - 3 Representación de voz ▷ 37
  - 4 Representación de texto ▷ 51





#### Extracción de características

- Captura y representa aquella información discriminativa del objeto a clasificar:
  - La similitud entre las representaciones de dos objetos debe estar en relación directa con la similitud con la que se suelen *percibir* dichos objetos
  - Objetos de la misma clase deben tener representaciones similares, mientras que objetos de clases distintas deben tener representaciones diferentes
- Representaciones invariantes a transformaciones/distorsiones usuales
  - Escalado, rotación, translación, oclusión
  - Variaciones de un mismo objeto deben tener representaciones similares
- Representación vectorial o simbólica del objeto
- lacktriangle Representación definida dentro de un *espacio* de representación E





## **Conceptos básicos**

**Clases**:  $\mathbb{C} = \{1, \dots, C\}$  si no se dice lo contrario

- ullet Cada objeto o se manifiesta en un *Espacio Primario* o Universo U
- Suponemos que cada objeto  $o \in U$  pertenece a una única *clase*  $\varsigma(o)$
- C denota el conjunto de posibles *identificadores* o *etiquetas de clase*

**E**spacio de representación: Generalmente  $E=\mathbb{R}^D$  ó  $E=\Sigma^*$ 

- Sea  $\mathbf{x} = f(o)$  el resultado de la extracción de características de  $o \in U$
- E incluye las representaciones del objeto o:  $\{\mathbf{x} : \mathbf{x} = f(o), o \in U\} \subset E$
- ullet no es inyectiva: dos objetos pueden tener la misma representación





## **Conceptos básicos**

Clasificador:  $G: E \to \mathbb{C}$ 

- G se aprende con muestras etiquetadas  $(\mathbf{x}_1, c_1), \ldots, (\mathbf{x}_n, c_n) \in E \times \mathbb{C}$
- El objetivo es maximizar el acierto del clasificador

$$\sum_{o \in U} \delta(G(f(o)), \varsigma(o)) \qquad \delta(i, j) = \begin{cases} 1 & \text{si } i = j \\ 0 & \text{si } i \neq j \end{cases}$$





# Índice

- 1 Introducción ▷ 3
- 2 Representación de imágenes ▷ 7
  - 3 Representación de voz ⊳ 37
  - 4 Representación de texto ▷ 51





## Representación de imágenes

- Imagen: soporte de uno de los medios más importantes del sistema perceptivo
- Aplicaciones:
  - Reconocimiento óptico de caracteres (OCR)
  - Reconocimiento de huellas dactilares
  - Reconocimiento facial
  - Reconocimiento de elementos en imágenes
  - Robótica
  - ...
- Reto: gran cantidad de información a manejar en algunas ocasiones
- El procesado de imágenes tiene interés *per se*, con independencia de su uso para el reconocimiento





## Adquisición

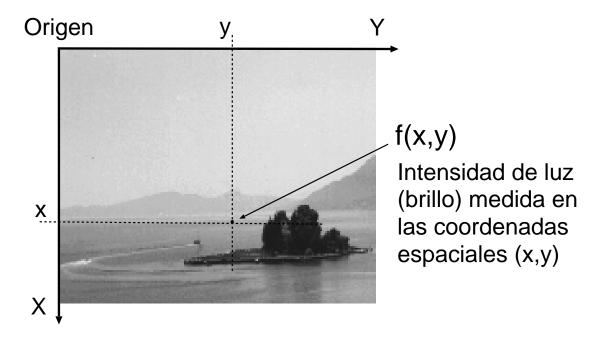
- Imagen: Función f(x,y) es el brillo en cada punto de coordenadas x,y
- Imagen Digital: f(x,y) discretizada en su dominio (coordenadas) y rango (brillo)

#### Muestreo:

Discretización del *dominio Resolución:* píxeles/pulgada

#### Cuantificación:

Discretización del *rango Niveles o colores:* bits/píxel







## Adquisición: escáner

Scanner plano



A 100 ppp y 8 bits: 827 pixels/linea x 1169 lineas x 1 byte/pixel = 1 Mbyte

Resolucion óptica: 600 ppp Modos de exploración:

1 bit (blanco y negro)

4 bits (16 niveles de gris)

8 bits (256 niveles de gris)

24 bits (16,7 millones colores)

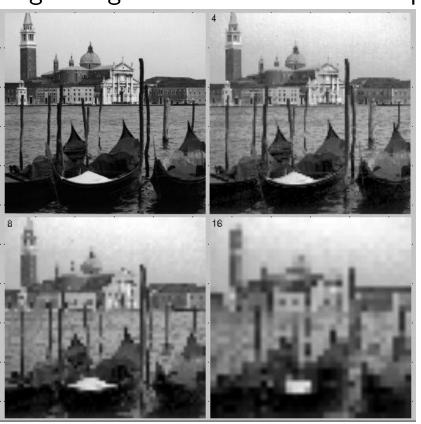
8,27 p (21 cm)

11,69 p (29,7 cm) \$\Rightarrow\text{\Rightarrow}\$



#### Límites de resolución

Imagen original Muestreada 128 ppp



Muestreada 64 ppp Muestreada 32 ppp

Frecuencia espacial  $=\frac{T_r}{T_d}$   $T_r$ : tamaño referencia,  $T_d$ : tamaño detalle

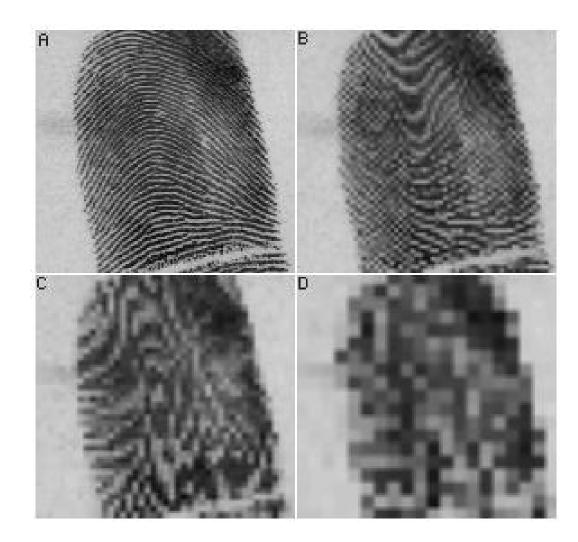
https://www.ucalgary.ca/pip369/mod4/spatial/frequency1





## Aliasing y teorema del muestreo

- Imagen Original (1x1 pulgadas)
- Frecuencia espacial de las periodicidades ("detalles") de interés más finas:  $P \approx 50ppp$
- Imágenes Digitales: A:140ppp, B:70ppp, C:44ppp, D:22ppp
- Frecuencia de Nyquist
   (Teorema del Muestreo):
   Si P es la frecuencia espacial de
   la periodicidad más fina en una
   imagen y F es la resolución de
   muestreo, la imagen original sólo
   podrá ser fielmente reproducida si:







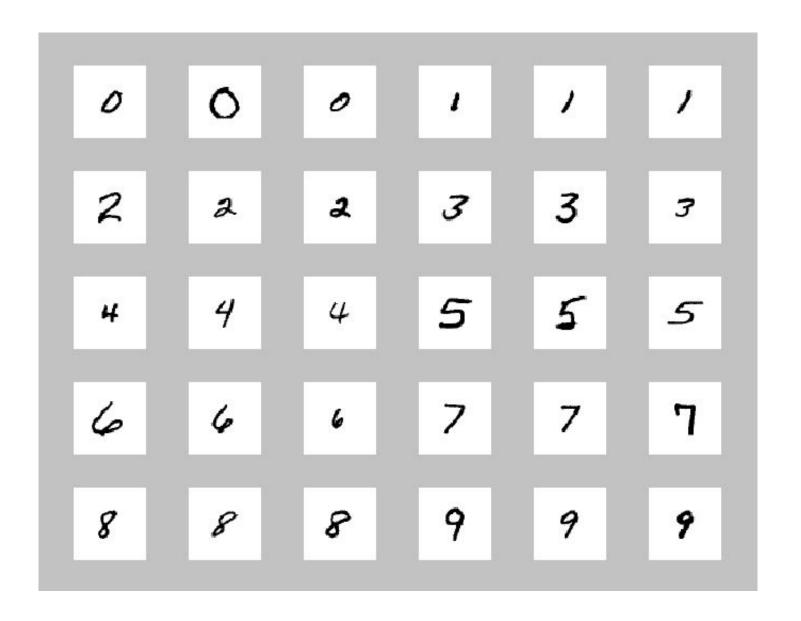
## Reconocimiento de caracteres manuscritos (OCR)

- El objetivo es reconocer *texto manuscrito*
- Reconocimiento de caracteres aislados versus texto continuo
- Sistemas "On-Line" y "Off-Line"
- La tecnología actualmente disponible permite alcanzar prestaciones cercanas a las humanas en reconocimiento de caracteres aislados
- Sistemas comerciales ya disponibles con buenas prestaciones para caracteres impresos aislados y con prestaciones aceptables para caracteres manuscritos





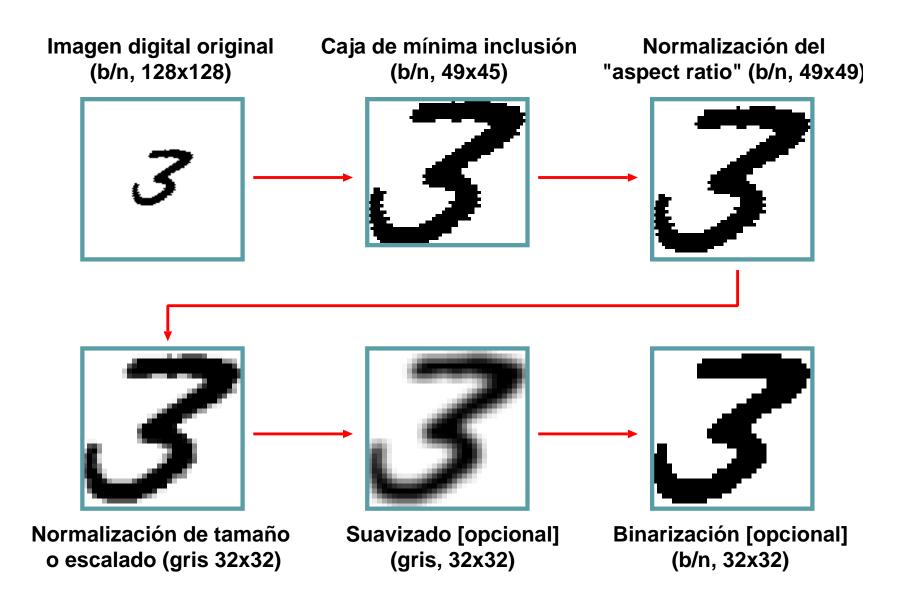
## Reconocimiento de caracteres manuscritos (OCR)







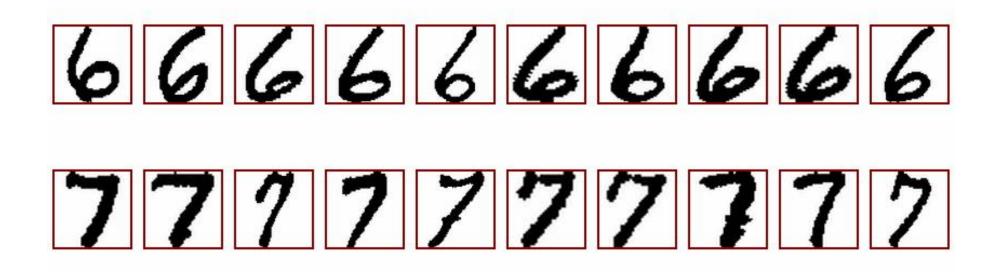
## Preproceso de imágenes en OCR





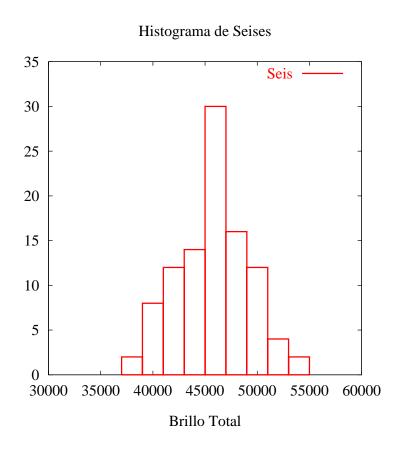


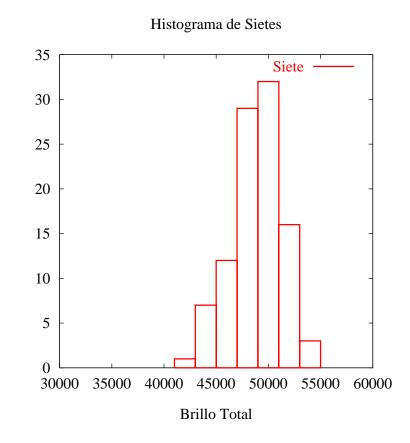
Ejemplos de dígitos manuscritos "6" y "7" normalizados



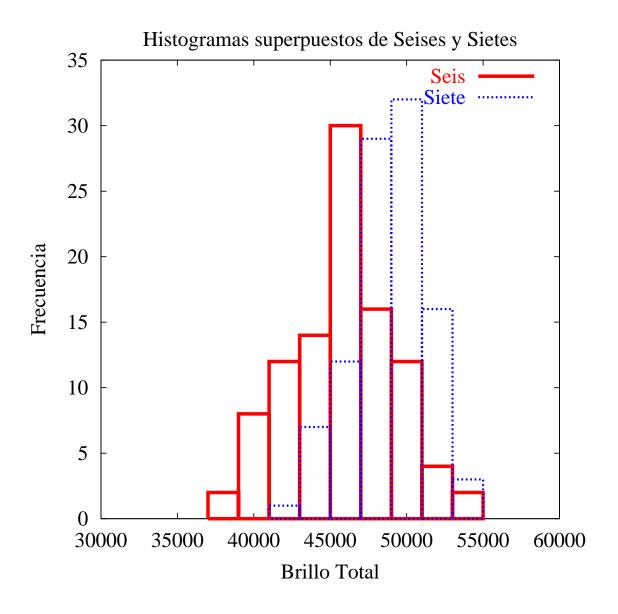


## Representación en 1 dimensión (histogramas de brillos)







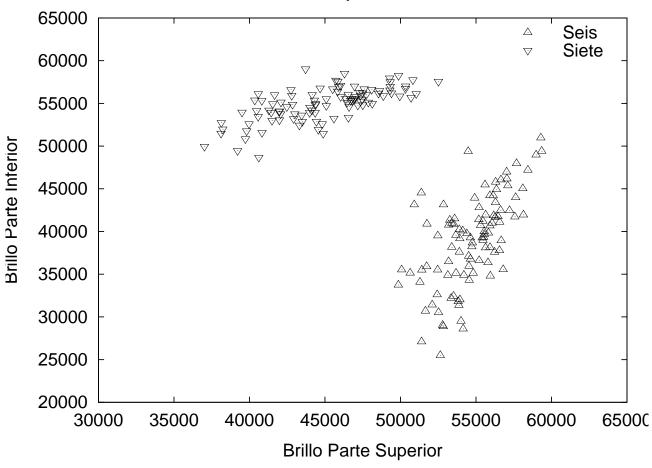






Representación en 2 dimensiones (brillo superior frente a inferior)

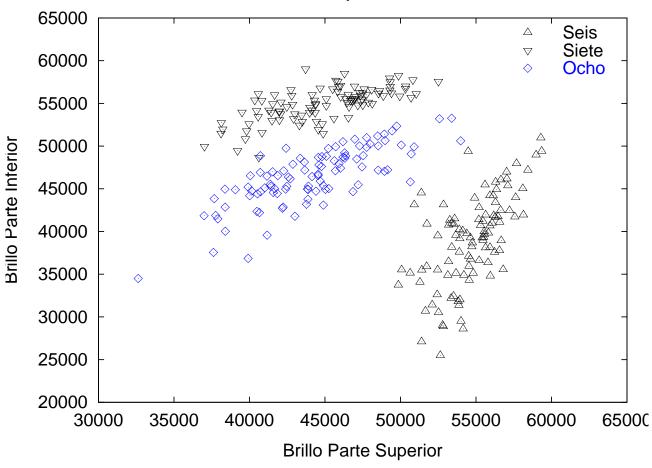






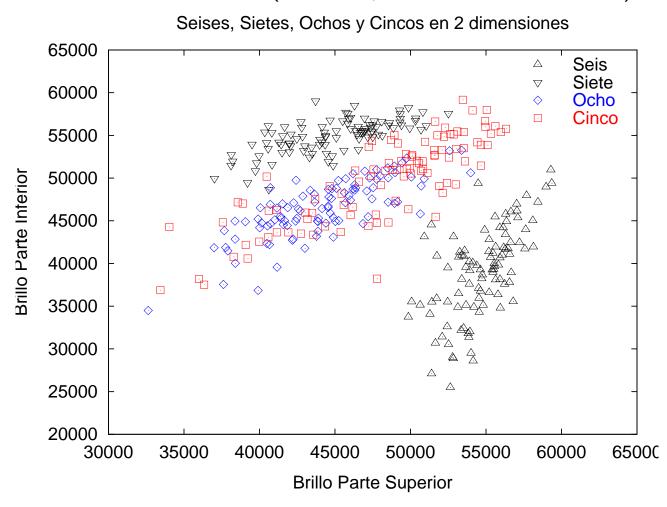
Representación en 2 dimensiones (brillo superior frente a inferior)







Representación en 2 dimensiones (brillo superior frente a inferior)



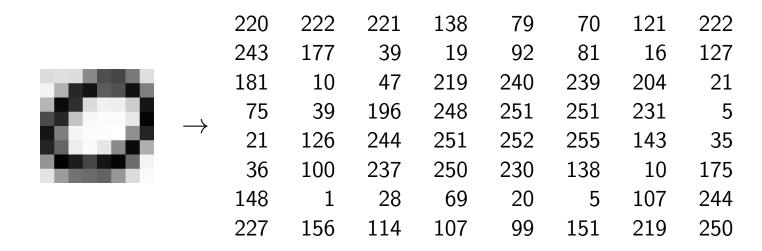
Solapamiento de clases. Posible solución: aumentar la dimensionalidad





Una técnica de extracción de características en OCR es la representación directa:

- Preproceso
- Normalización a un tamaño vertical y horizontal fijo  $I \times J$ .
- Generación de imagen en escala grises (formato PGM).
- El nivel de gris de cada píxel es una componente de la representación vectorial



Vector de características de  $8 \times 8$  componentes: (220, 222, 221, 138, . . . , 219, 250)





Otra posibilidad es la representación por histograma:

- Tantas componentes como niveles de gris (usualmente, 256)
- La componente i es el número de píxeles con nivel de gris i en la imagen

	220	222	2	221	138		79	70	121	222
$\rightarrow$	243	177		39	19		92	81	16	127
	181	10		47	219	2	40	239	204	21
	75	39	1	196	248	251		251	231	5
	21	126	2	244	251	252		255	143	35
	36	100	2	237	250	230		138	10	175
	148	1		28	69	20		5	107	244
	227	156	]	L14	107	99		151	219	250
Nivel	0	1	2	3	4	5	6		254	1 255
Número de píxeles	0	1	0	0	0	2	0		0	1

Vector de características de 256 componentes: (0, 1, 0, 0, 0, 2, 0, . . . , 0, 1)





Cada representación ocupa un tamaño distinto en memoria

Dados n píxeles y l niveles de gris

■ Representación directa:  $n \cdot \left\lceil \frac{\log_2 l}{8} \right\rceil$  bytes

$$(220,\ 222,\ 221,\ 138,\ \dots,\ 219,\ 250) o 64 \cdot 1 = 64$$
 bytes

■ Representación por histograma:  $l \cdot \left\lceil \frac{\log_2(n+1)}{8} \right\rceil$  bytes

$$(0, 1, 0, 0, 0, 2, 0, \dots, 0, 1) \rightarrow 256 \cdot 1 = 256 \text{ bytes}$$



#### Extracción de características: métodos locales

Globalmente dos imágenes del mismo objeto pueden diferir





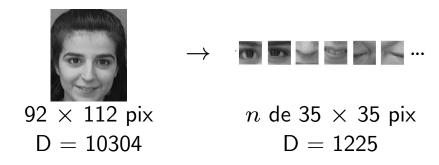
- Localmente existen partes (patches) semejantes
- Demo en PoliformaT





#### Extracción de características: métodos locales

- Cada imagen es representada por varias partes de la misma
- Se escogen ventanas de la imagen que sean informativas (discriminativas);
  por ejemplo, ventanas con alta varianza en niveles de grises



- Un objeto se representa por un conjunto de CL (vectores)
- Se obtienen representaciones de una dimensionalidad menor
- No se almacena la posición de la característica local dentro de la imagen
- Las representaciones locales son invariantes a la traslación

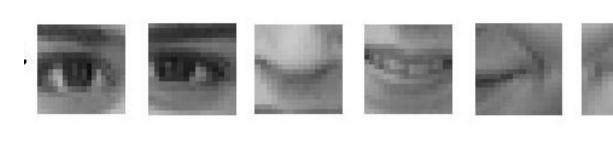


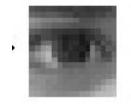


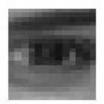


#### Reconocimiento facial con métodos locales

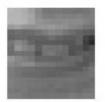
- Las CL son útiles cuando el objeto está formado por estructuras más sencillas
- Cara = cejas + ojos + nariz + boca + barbilla + contorno
- Representación global: mucha diferencia entre ambas imágenes
- Representación local: sólo varía la posición relativa de las partes
- Apariencia local: las CL extraidas son muy similares:















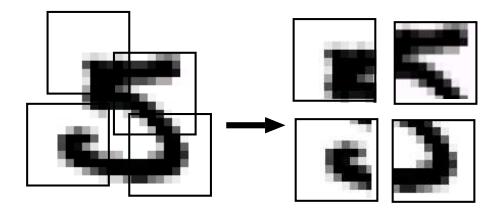






#### **OCR** con métodos locales

■ Imagen original 20×20 píxeles (vector 400-dimensional)



- Representación local: 4 CL de 11×11 píxeles (4 vectores 121-dimensionales)
- Se aprovecha la invarianza a la traslación de las partes discriminantes



#### Puntos de interés

- Puntos de interés: píxeles de los cuales extraer CL
- Criterio para definir puntos de interés:
  - Deben de poder ser formalmente (matemáticamente) definidos
  - La información *local* alrededor debe de ser discriminativa
  - En algunas aplicaciones, robustas a ciertas transformaciones: iluminación, perspectiva, distorsión, . . .
- Basados en información e invarianza
  - Detectores de contorno
  - Detectores de esquinas
- Basados en exploración espacial de la imagen
  - Extracción a partir de una rejilla
  - Extracción aleatoria





#### Puntos de interés: detectores de contorno

- Evitan obtener CL de zonas homogéneas de la imagen
- Se detectan los contornos y se umbralizan
- Puntos de interés con alta respuesta al detector de contorno (alta varianza)











## Puntos de interés: detectores de esquinas

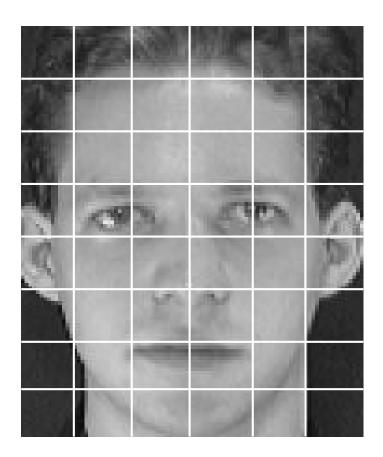
- Más restrictivos que el detector de contorno
- Puntos de interés con alta respuesta a un detector de esquinas
- Se usan habitualmente en tareas de detección de objetos

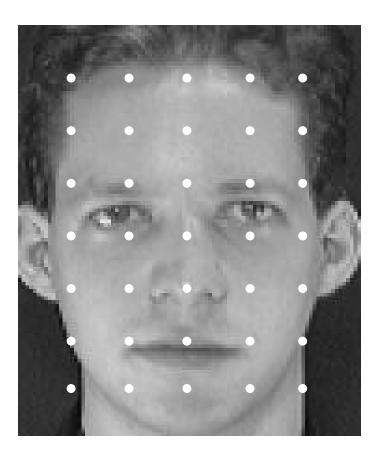




## Puntos de interés: extracción por rejilla

- Puntos de interés: puntos de unión de una rejilla
- Puntos espaciados en un número de píxeles fijo, tanto horizontal como vertical (puede ser distinto en cada eje)





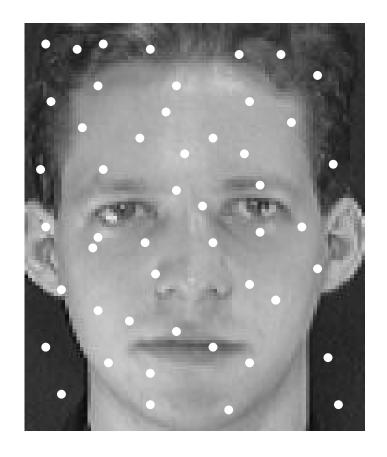




PER - Curso 2019/2020

#### Puntos de interés: extracción aleatoria

- Puntos de interés: subconjunto aleatorio de los píxeles de la imagen
- Suele ser un buen complemento a la extracción por rejilla





#### Extracción de características: métodos locales

La representación por CL ocupa una memoria dependiente de:

- Número de puntos de interés/ventanas tomado (n)
- $\blacksquare$  Tamaño (en bytes) de la representación de cada ventana (s)

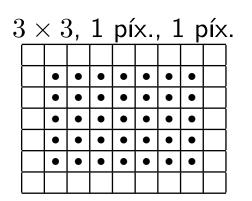
n: dependiente de extracción y tamaño de ventana

s: como en extracción global

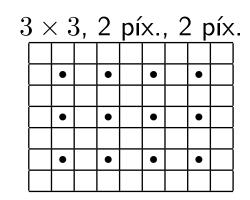
Tamaño final:

 $n \cdot s$  bytes

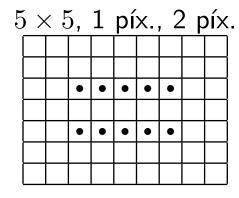
Ejemplo: extracciones por rejilla (ventana, desplazamiento horizontal y vertical)



$$n = (7 - 3 + 1) \cdot (9 - 3 + 1) = 35$$



$$n = (7 - 3 + 1) \cdot (9 - 3 + 1) = 35 \quad n = \left\lceil \frac{(7 - 3 + 1)}{2} \right\rceil \cdot \left\lceil \frac{(9 - 3 + 1)}{2} \right\rceil = 12 \quad n = \left\lceil \frac{(7 - 5 + 1)}{2} \right\rceil \cdot (9 - 5 + 1) = 10$$



$$n = \left\lceil \frac{(7-5+1)}{2} \right\rceil \cdot (9-5+1) = 10$$

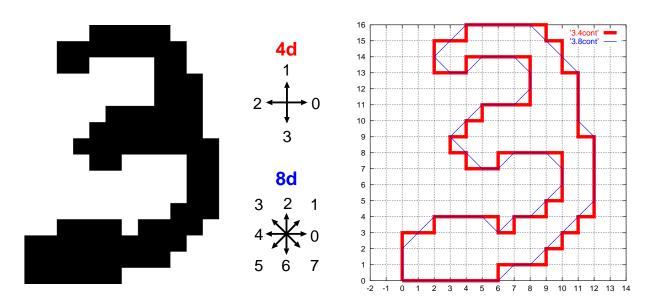




## Representación estructural: códigos de contorno

Aproximación estructural/sintáctica al RF: objetos compuestos por la concatenación de **primitivas** (subobjetos elementales), representación por **modelos sintácticos** (gramáticas)

Extracción de primitivas basada en códigos de contorno de 4 y 8 direcciones



**4d**: 000003033033333333333323222222222221110010000301001011122223221210101000011122223221100

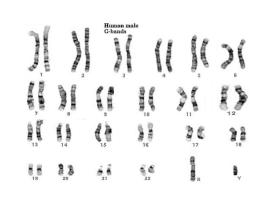
8d: 000077766676665555454444442211000710112344543311001234454311

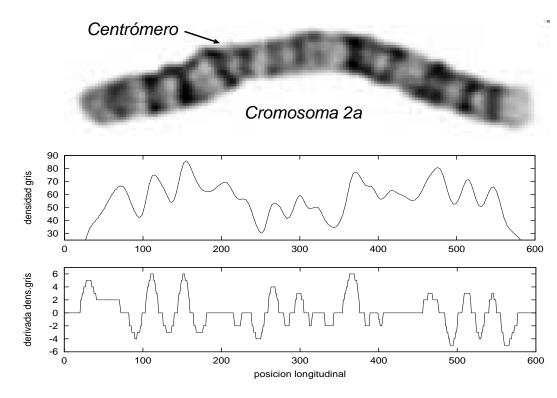




## Representación estructural: otras representaciones

Representación estructural de un cromosoma





"=====CDFDCBBBBBBBA==bcdc==DGFB=bccb== ..... ==cffc=CCC==cdb==BCB==dfdcb======"

Cadena de Primitivas





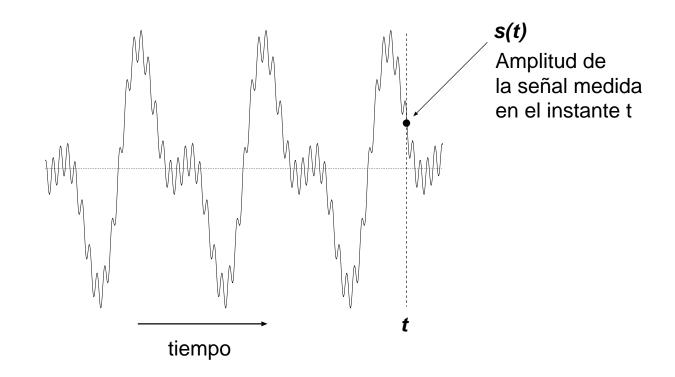
# Índice

- 1 Introducción ▷ 3
- 2 Representación de imágenes ⊳ 7
- 3 Representación de voz ▷ 37
  - 4 Representación de texto ▷ 51





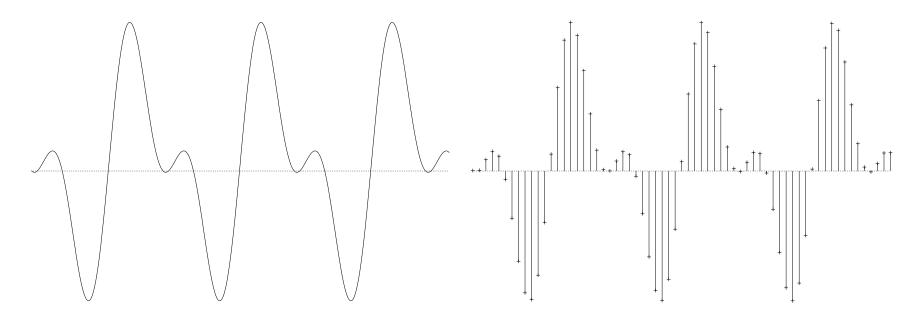
- ullet Señal acústica: función temporal de variaciones de *amplitud* de la presión del aire s(t)
- Digitalización: discretización de s(t) a nivel:
  - Temporal (dominio): muestreo
  - Amplitud (rango): cuantificación







### Ejemplo de **muestreo**:

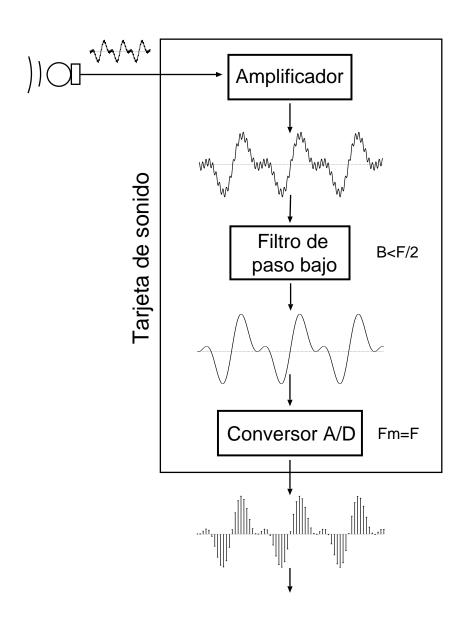


**Teorema del muestreo**: para reconstruir una señal de ancho de banda B, la frecuencia de muestreo  $F_m$  debe cumplir  $F_m > 2 \cdot B$ 

**Cuantificación**: discretizar valores en el rango de la amplitud a una cierta representación digital (número de bits)







	Voz telefónica B=3.6khz	Voz Calidad B=8Khz	Audio CD (HI-FI) B=20khz
Muestreo (kHz)	8	16	44.1
Cuantificación (bits)	8 (12)	16 (12)	2x16 (20)
Flujo de datos (Mbytes/hora)	28.1	112.5	620.2
Segundos en 1 Mbyte	128	32	5.8

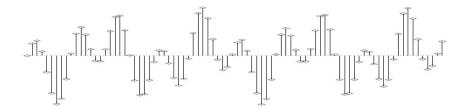




#### Violación del teorema de muestreo



Señal original (sin filtrar): F0=600hz; F1=4800hz



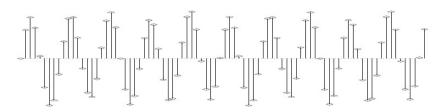
Señal muestreada:  $Fm = 5000 \text{ hz} < 2 \cdot 4800 \text{ hz}$ 



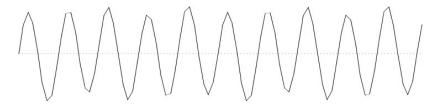
Señal muestreada reconstruida



Señal original (filtrada): F0=600hz; F1=4800hz



Señal muestreada:  $Fm = 5000 \text{ hz} > 2 \cdot 600 \text{ hz}$ 



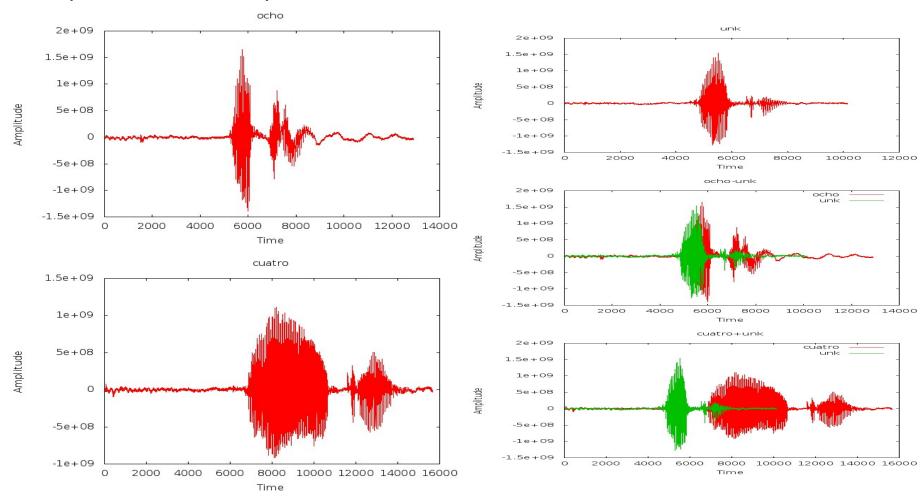
Señal muestreada reconstruida

Audios en PoliformaT





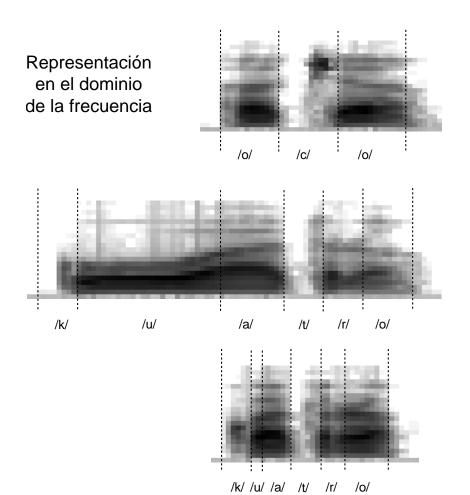
La representación temporal no es lo bastante discriminativa



Alternativa: representación frecuencial (espectrograma)







- Mayor capacidad discriminativa
- Distintas regiones identifican distintos sonidos
- Problema: longitud de las regiones no uniforme (variabilidad temporal no lineal)
- Vocálicos: elásticos
- Consonánticos: duración más regular

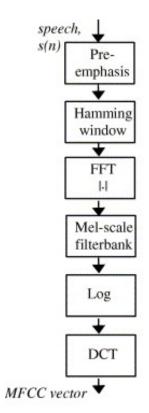




### Extracción de características

Proceso habitual para obtención de coeficientes ceptrales (estándar ETSI):

- Preénfasis
  - $\rightarrow$  Paso alto, equilibrado frecuencial
- Ventana de Hamming
  - → Obtención de subseñales (marcos, frames)
- Transformada rápida de Fourier (FFT)
  - → Paso a dominio frecuencial
- Banco de filtros en la escala de Mel
  - → Filtro basado en percepción humana
- Logaritmo
  - → Sensibilidad no lineal
- Transformada discreta del coseno (DCT)
  - → Tracto vocal, decorrelado



http://ars.els-cdn.com/content/image/

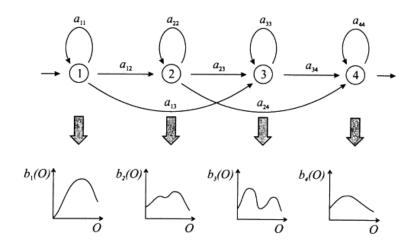
1-s2.0-S0167639305002359-gr2.jpg



Escuela Técnica erior de Ingeniería Informática

# Representación continua: coeficientes cepstrales

- La representación continua permite el uso de múltiples modelos estadísticos
- Representación directa del vector de características (MFCC)
- Modelo tradicional: modelo oculto de Markov (HMM) (1970s-2010s)
  - MFCC se usan para estimar los parámetros del HMM
  - Distribución Gaussiana para probabilidad de emisión en los estados
  - Posible reemplazar Gaussiana por una red neuronal profunda (DNN)



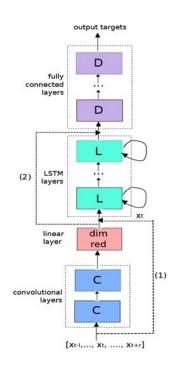
http://ars.els-cdn.com/content/image/1-s2.0-S0262885699000554-gr1.gif





# Representación continua: coeficientes cepstrales

- Modelos actuales: aprendizaje profundo (deep learning)
- Basados en redes neuronales de gran número de capas y densidad
- Diversidad de aproximaciones y modelos
  - Modelos generativos: basados en redes recurrentes (RNN)
  - Modelos discriminativos (end-to-end): basados en clasificación temporal conexionista (CTC)



http://slideplayer.com/slide/8844792/26/images/34/Innovation:+Ensemble+Deep+Learning.jpg





# Representación discreta: cuantificación vectorial

- Para tareas sencillas (palabras aisladas) puede aplicarse esta alternativa
- Idea general: asociar un símbolo a cada tipo de vector de características
- De secuencia de vectores de características a cadena de símbolos
- Proceso en dos pasos:
  - 1. Obtención de tipos de vectores (codebook)
  - 2. Cuantificación vectorial (asignación de vectores a símbolos)



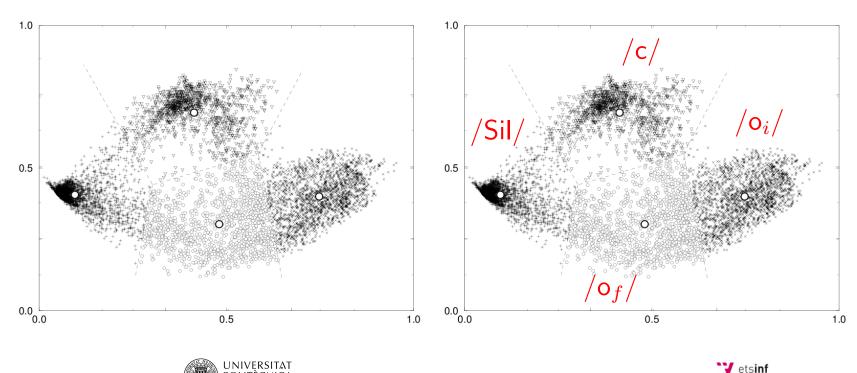


### Representación discreta: cuantificación vectorial

#### Proceso de creación del codebook

- Se toma vectores de características de entrenamiento
- Se elige un número k de tipos de vectores (k etiquetas)
- Se realiza un particionado en k clusters (p.ej., con k-medias)
- Se obtiene la media de cada *cluster* como prototipo o *codeword*
- Se asocia una etiqueta a cada codeword

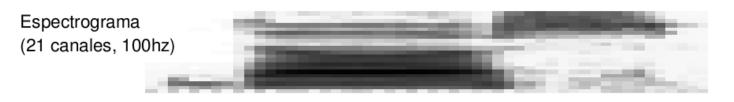
Ejemplo: vectores de características de "ocho" proyectados en dos dimensiones



# Representación discreta: cuantificación vectorial

#### Proceso de cuantificación vectorial

- Se toma el *codebook* obtenido del paso previo
- Se toma los vectores de características a decodificar
- Se asigna a cada vector la etiqueta del codeword más cercano (en distancia euclídea)



52x21

52 símbolos ( $|\Sigma| = 16$ )





# Representaciones alternativas

- Segmentación de traza
- Coeficientes lineales predictivos (LPC)
- Predicción lineal perceptiva (PLP)
- Reconocimiento en tándem





# Índice

- 1 Introducción ▷ 3
- 2 Representación de imágenes ⊳ 7
- 3 Representación de voz ⊳ 37
- 4 Representación de texto ▷ 51





### Extracción de texto

- Selección de la unidad de documento
  - Varios ficheros pueden constituir un único documento
  - Un fichero grande puede requerir dividirse en varios documentos
- Problema de determinar la granularidad de la unidad de documento
- Texto almacenado en ficheros como secuencia de bytes
- Conversión a secuencia de caracteres con cierto formato
  - Ejemplo: extracción desde un fichero Word, PDF, comprimido, XML, etc.
- Necesidad de determinar el formato de fichero y su extractor asociado
- La secuencia de bytes puede contener información útil





#### Extracción de texto

Fases de extracción de características:

- Tokenización
  - → Separación palabras, signos puntuación, etc.
- Normalización
  - $\rightarrow$  A minúsculas, sin tildes, etc.
- Eliminación de stop words
  - → Palabras con alta frecuencia
- Stemming
  - → Eliminación de terminaciones (algoritmo de Porter)
- Lematización
  - → Análisis morfológico, eliminación de desinencias

Más información: Introduction to Information Retrieval Cap. 2





# Extracción de texto: ejemplo

- Extraído de la tarea 20 Newsgroups¹
- Consiste en clasificar los mensaje enviados en 20 grupos de noticias
- Ejemplo de mensaje enviado al grupo de noticias *alt.atheism*

From: b711zbr@utarlg.uta.edu (JUNYAN WANG)

Subject: Bible contradictions

I would like a list of Bible contadictions from those of you who dispite being free from Christianity are well versed in the Bible.

- La codificación es ASCII y la unidad de documento es el mensaje
- Elimina mensajes duplicados y algunos campos de la cabecera del mensaje



PER - Curso 2019/2020

# Extracción de texto: ejemplo

Original	From: b711zbr@utarlg.uta.edu (JUNYAN WANG) Subject: Bible contradictions			
	I would like a list of Bible contadictions from those of you who dispite being free from Christianity are well versed in the Bible.			
Tokenización	From: b711zbr @ utarlg.uta.edu ( JUNYAN WANG )			
	Subject : Bible contradictions			
	I would like a list of Bible contadictions from those of you who dispite			
	being free from Christianity are well versed in the Bible .			
Normalización	from : b711zbr @ utarlg.uta.edu ( junyan wang )			
	subject : bible contradictions			
	i would like a list of bible contadictions from those of you who dispite			
	being free from christianity are well versed in the bible .			
Г!:::	++++ : b711zbr @ utarlg.uta.edu ( junyan wang )			
Eliminación subject : bible contradictions				
stop words	+ +++++ like + list ++ bible contadictions ++++ +++++ ++ +++ dispite			
	being free ++++ christianity +++ well versed ++ +++ bible .			
Stemming	++++ : b711zbr @ utarlg.uta.edu ( junyan wang )			
	subject : bibl- contradict			
	+ +++++ like + list ++ bibl- contadict ++++ +++++ ++ +++ dispit-			
	<u>be free ++++ christian +++ well vers ++ +++ bibl</u> ++++ : b711zbr @ utarlg.uta.edu ( junyan wang )			
Lematización	subject : bibl- contradict			
	+ +++++ like + list ++ bibl- contadict ++++ +++++ ++ +++ dispit-			
	be free ++++ christ@@@ +++ well vers ++ +++ bibl			





# Representación bag-of-words

- ullet Determinar el vocabulario V (tokens diferentes) de la colección de D documentos
- $\blacksquare$  Cada documento d es representado mediante un vector x cuya dimensionalidad es igual al tamaño de vocabulario |V|
- Cada dimensión t del vector está asociada a un token del vocabulario
- Representaciones:
  - Binaria: los valores del vector indican la presencia (1) o no (0) de un determinado token en el documento que está representando

$$x_{dt} \in \{0, 1\}$$

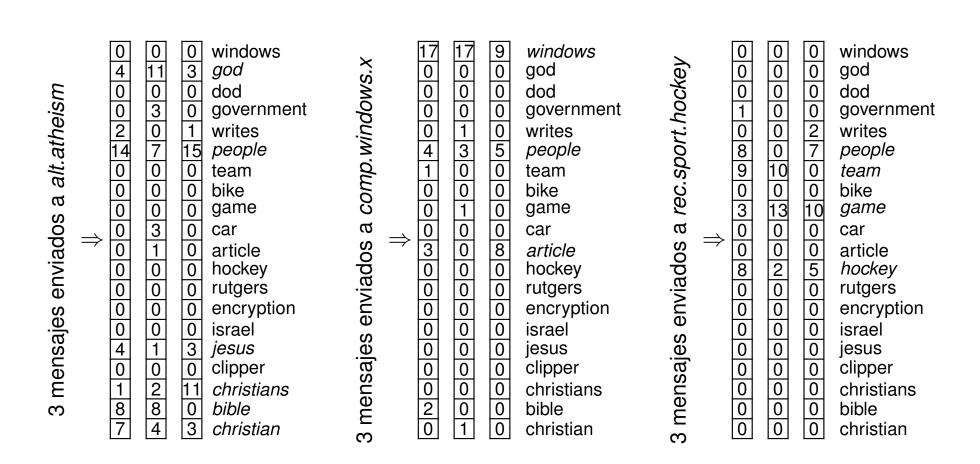
• Entera (term-frequency): los valores del vector indican el número de ocurrencias de dicho token en el documento

$$x_{dt} \in \mathbb{N}$$





# Representación bag-of-words







# Representación bag-of-words

Tendremos un conjunto de documentos  $\{T_1, T_2, \dots, T_D\}$ 

El tamaño de la representación de un documento  $T_d$  en memoria depende de:

- ullet El tamaño de vocabulario: |V|
- La longitud del documento d:  $l_d$  (máximo de ocurrencias de una palabra)

Para un documento  $T_d$ :

$$|V| \cdot \left\lceil \frac{\log_2(l_d+1)}{8} \right\rceil$$
 bytes

Para la colección  $\{T_1, T_2, \dots, T_D\}$ , con  $l_{max} = \max_{d=1,\dots,D} l_d$ 

$$D \cdot |V| \cdot \left\lceil \frac{\log_2(l_{max} + 1)}{8} \right\rceil$$
 bytes





# Representaciones en el área de extracción de información

- Las representaciones bag-of-words sólo tienen en cuenta un documento
- La capacidad discriminativa puede depender de la colección de documentos
- Posible solución: definir el peso de un token como el producto de una función local (documento) por una global (colección)

$$w_{dt} = L(d, t) \cdot G(t)$$

- Representaciones *bag-of-words*:
  - Funciones locales:
    - $\circ$  Conteo:  $L(d,t)=x_{dt}$
    - $\circ$  Logaritmo:  $L(d,t) = \log(x_{dt}+1)$
  - Función global unitaria: G(t) = 1





# Representaciones en el área de extracción de información

#### Representaciones globales:

- Funciones locales: las mismas que para bag-of-words
- Funciones globales más utilizadas:

Normal 
$$G(t) = \left(\sum_{d} x_{dt}^2\right)^{-\frac{1}{2}}$$
 Gfldf 
$$G(t) = \frac{\sum_{d} x_{dt}}{\sum_{d: x_{dt} > 0} 1}$$
 Idf 
$$G(t) = \log \frac{D}{\sum_{d: x_{dt} > 0} 1}$$

■ *ldf* es el más usado al atenuar tokens con presencia en muchos documentos





# Representación: secuencia de tokens (n-gramas)

- La representación basada en *bag-of-words* pierde información de contexto
- Ejemplo:

```
Mary is quicker than John John is quicker than Mary
```

- Número de ocurrencias de secuencias de tokens de longitud n (n-gramas)
- Captura relación entre tokens consecutivos
- Puede presentar problemas de dimensionalidad y dispersión
- Ha demostrado obtener mejor rendimiento que la aproximación *bag-of-words*





# Representación: secuencia de tokens (n-gramas)

