# Fully Convolutional Neural Networks (FCNN) Caso de uso: Clasificación Automática de Ortofotografías Aéreas del PNOA

ML Sharing Group 28/09/2017



## Machine Learning en Computer Vision



CAT

Clasificación



 $224 \times 224 \times 3$   $224 \times 224 \times 64$ 

## Machine Learning en Computer Vision



 $\begin{array}{c} 112\times112\times128 \\ \hline \\ 56\times56\times256 \\ \hline \\ 28\times28\times512 \\ \hline \\ 14\times14\times512 \\ \hline \\ 1\times1\times4096 \\ \hline \\ 1\times1\times1000 \\ \hline \\ \text{max pooling} \\ \text{fully connected+ReLU} \\ \hline \\ \text{softmax} \end{array}$ 

CAT

Clasificación

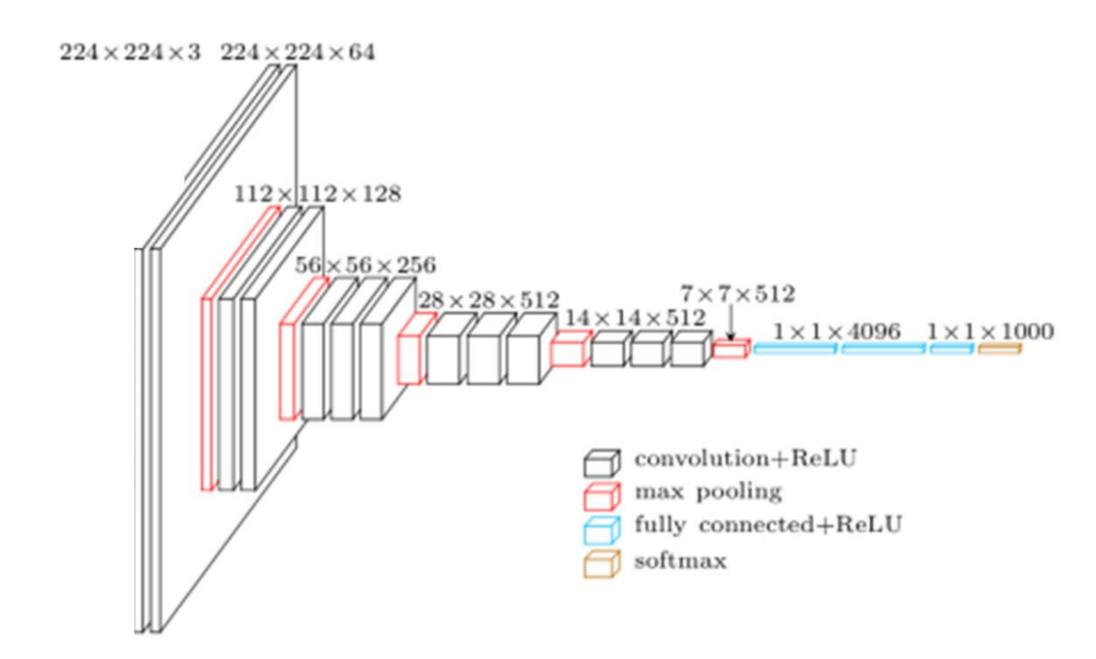


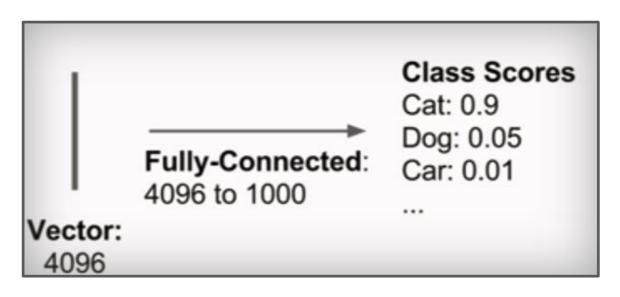
## Machine Learning en Computer Vision



CAT

Clasificación







## Machine Learning en Computer Vision





CAT

Clasificación

CAT

Detección



## Machine Learning en Computer Vision







CAT

Clasificación

CAT Detección

CAT, DOG, DUCK

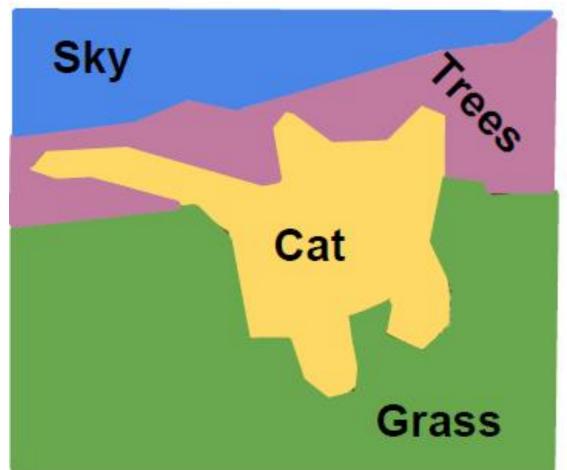
Segmentación

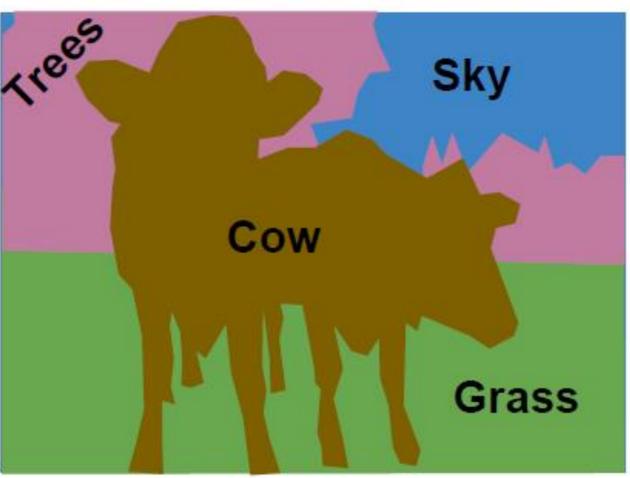


#### Machine Learning en Computer Vision









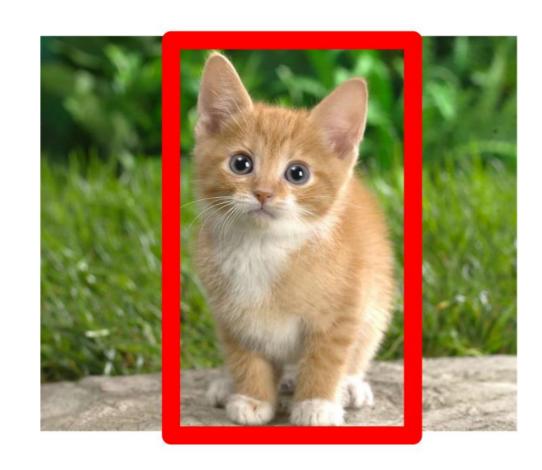
Each pixel independiently



#### Machine Learning en Computer Vision



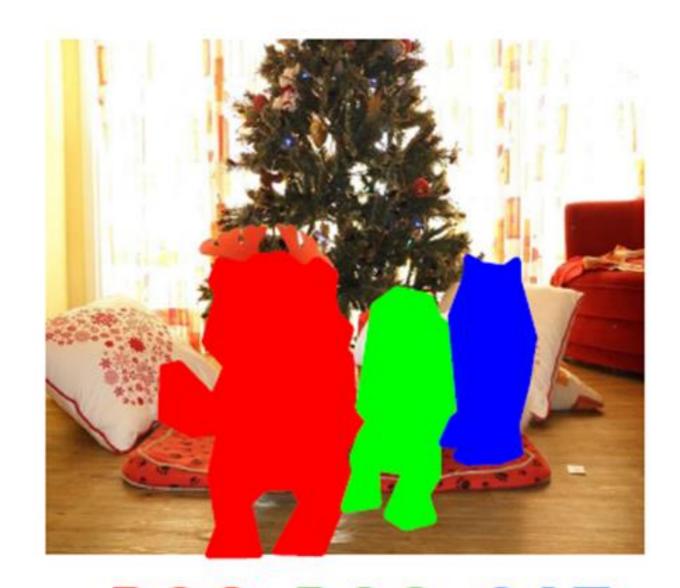
CAT Clasificación



CAT Detección



CAT, DOG, DUCK
Segmentación

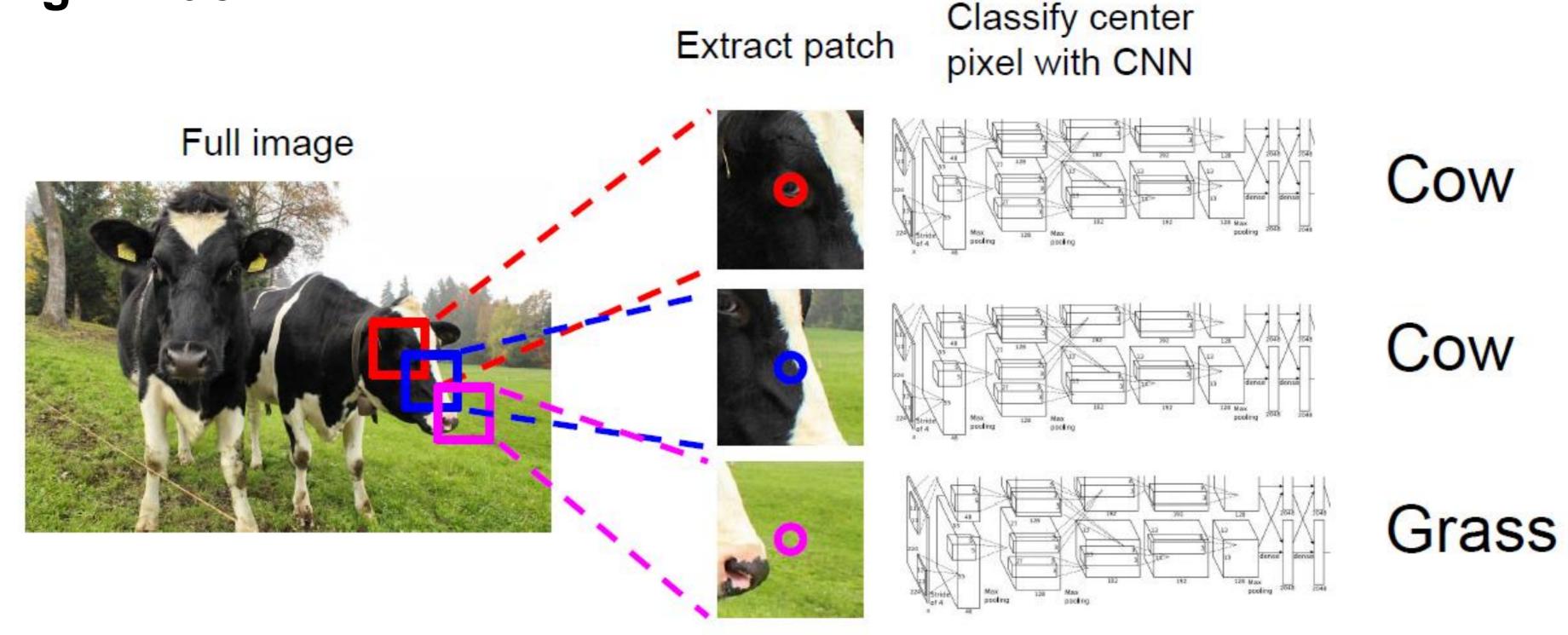


DOG, DOG, CAT
Instance
Segmentation



#### **Semantic Segmentation**

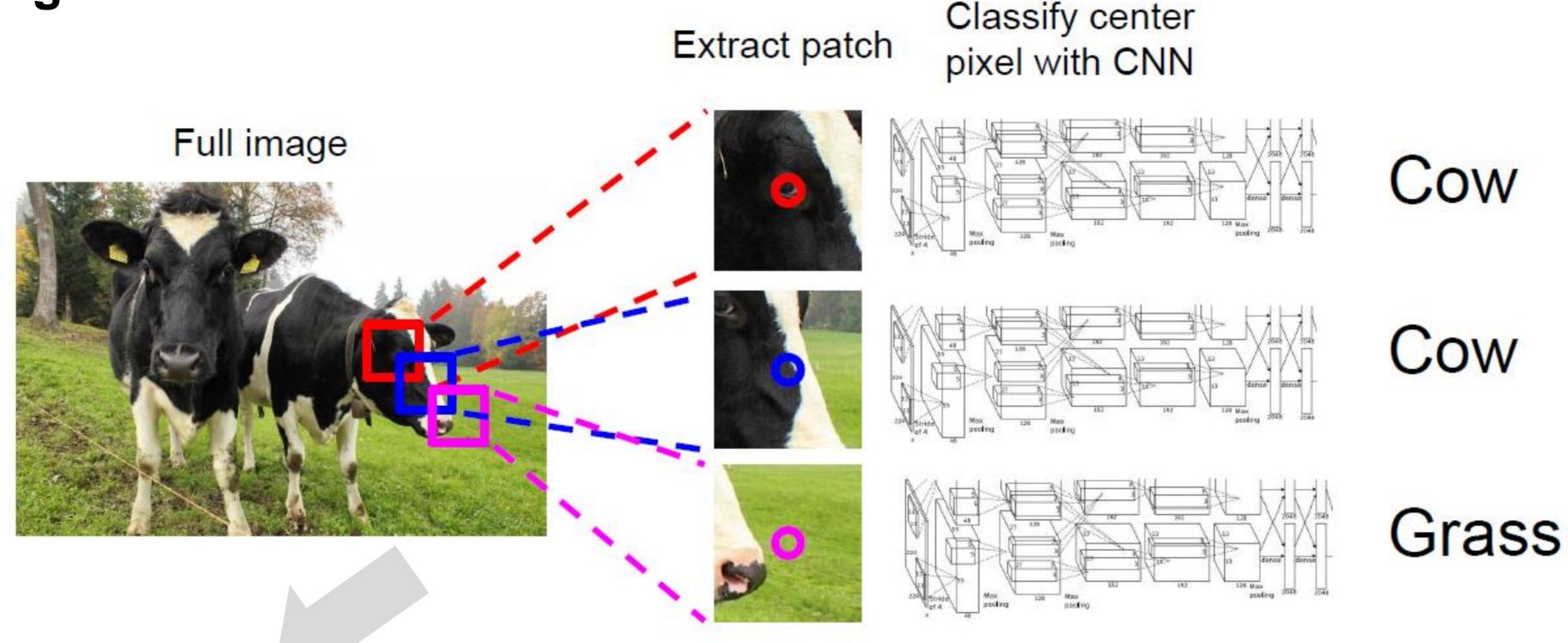
Sliding Window



Farabet et al, "Learning Hierarchical Features for Scene Labeling," TPAMI 2013
Pinheiro and Collobert, "Recurrent Convolutional Neural Networks for Scene Labeling", ICML 2014

#### **Semantic Segmentation**

Sliding Window



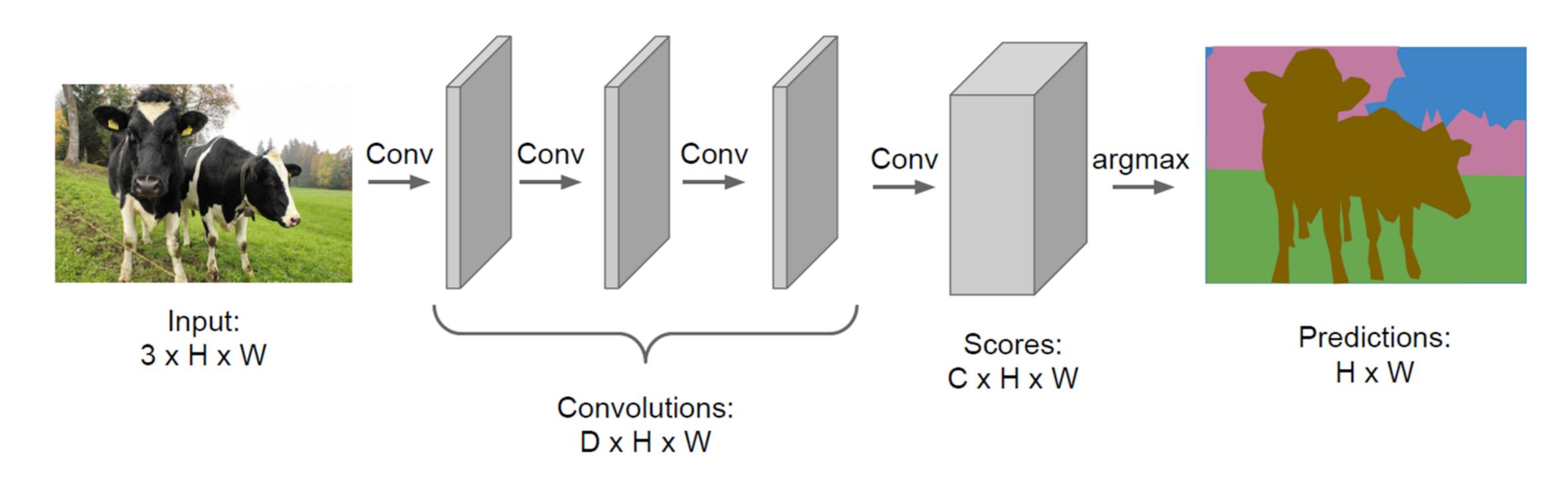
Altamente ineficiente!
Coste computacional
muy alto

Farabet et al, "Learning Hierarchical Features for Scene Labeling," TPAMI 2013
Pinheiro and Collobert, "Recurrent Convolutional Neural Networks for Scene Labeling", ICML 2014



#### **Semantic Segmentation**

Fully Convolutional

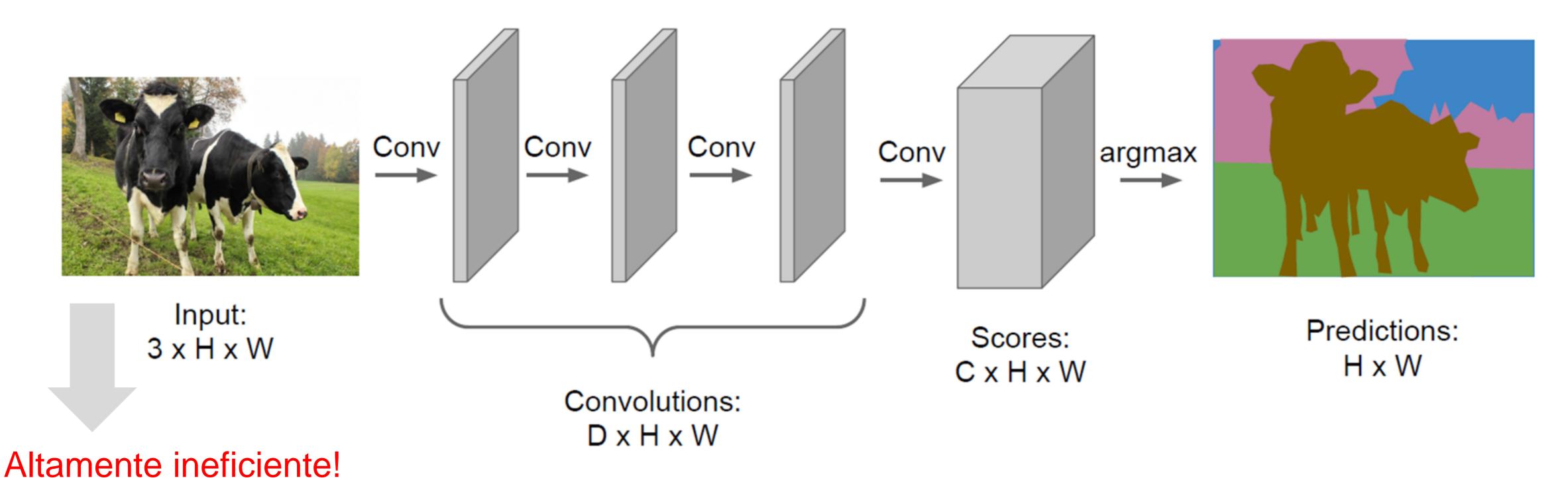


#### **Semantic Segmentation**

Fully Convolutional

Coste computacional

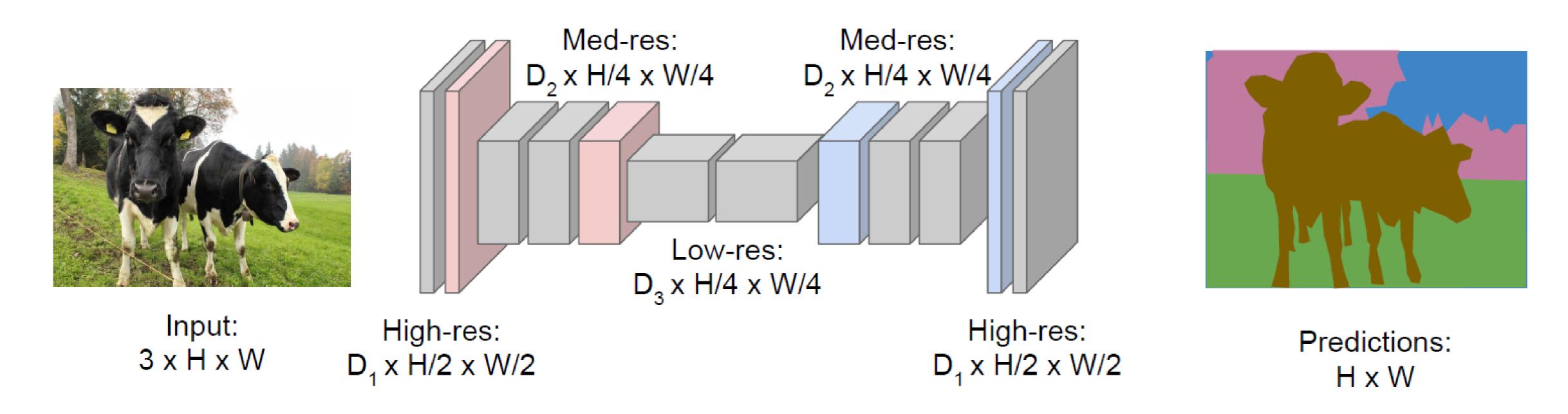
muy alto



www.gradiant.org

#### **Semantic Segmentation**

Fully Convolutional



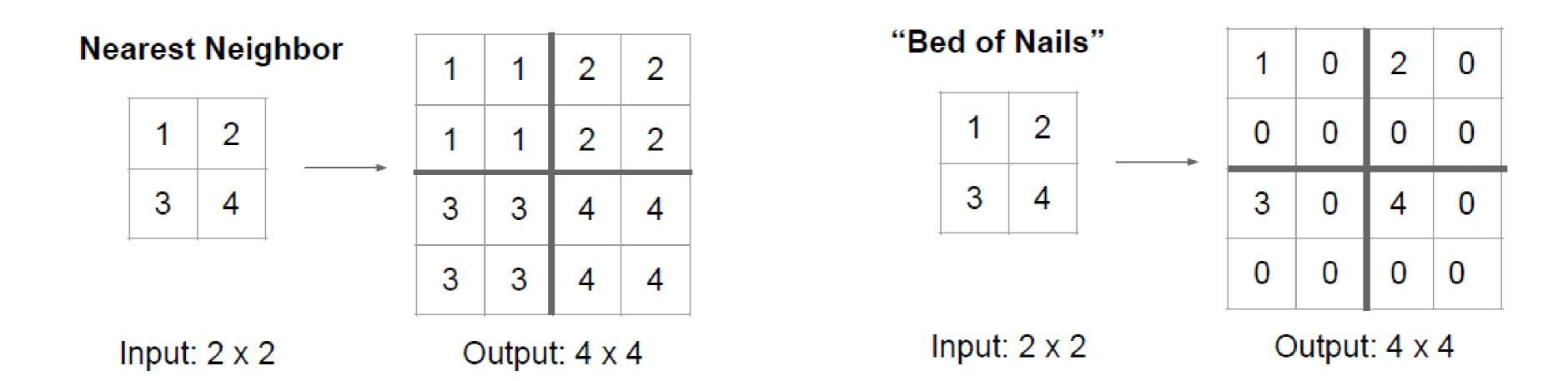
Design network as a bunch of convolutional layers, with downsampling and upsampling inside the network!



## **Semantic Segmentation**

- How upsampling?
  - Pooling Layer 

     Unpooling Layer



## **Semantic Segmentation**

- How upsampling?
  - Pooling Layer 

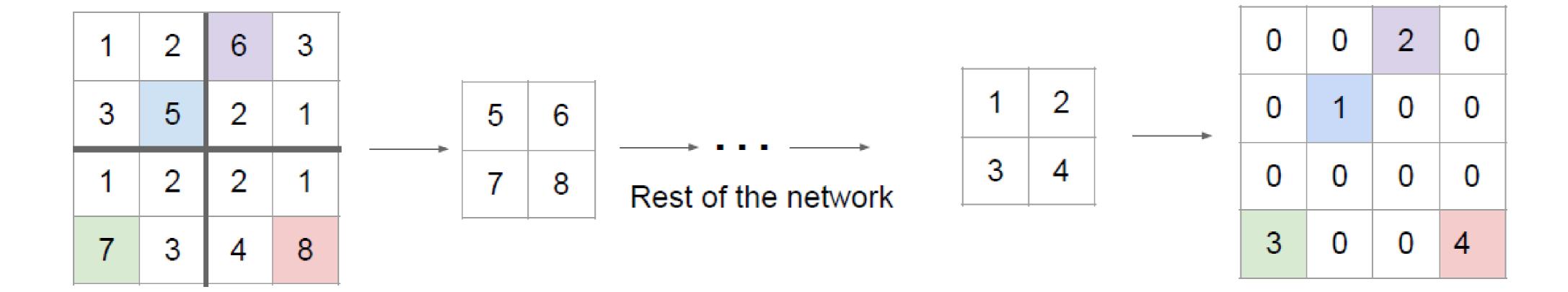
     Unpooling Layer

1	2	6	3					-	<del> </del>	†	0	0	2	0
3	5	2	1	<b>-</b>	5	6	Rest of the network	1	2		0	1	0	0
1	2	2	1		7	8		3	4		0	0	0	0
7	3	4	8			<u> </u>					3	0	0	4

## **Semantic Segmentation**

- How upsampling?
  - Pooling Layer 

     Unpooling Layer



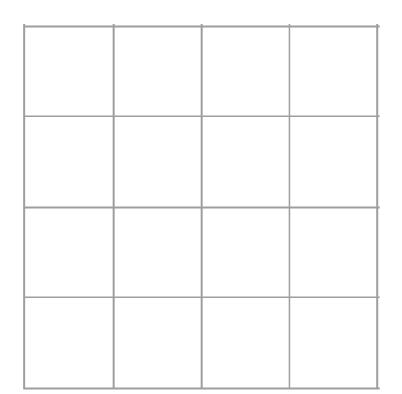
Remember which element was max

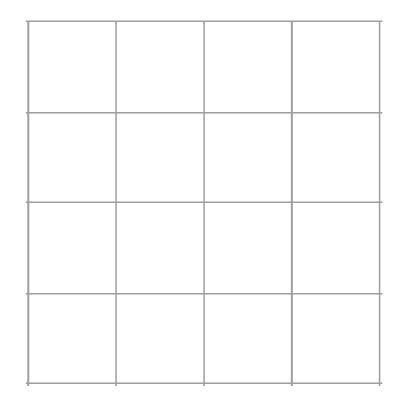
Use positions from pooling layer



## **Semantic Segmentation**

- How upsampling?



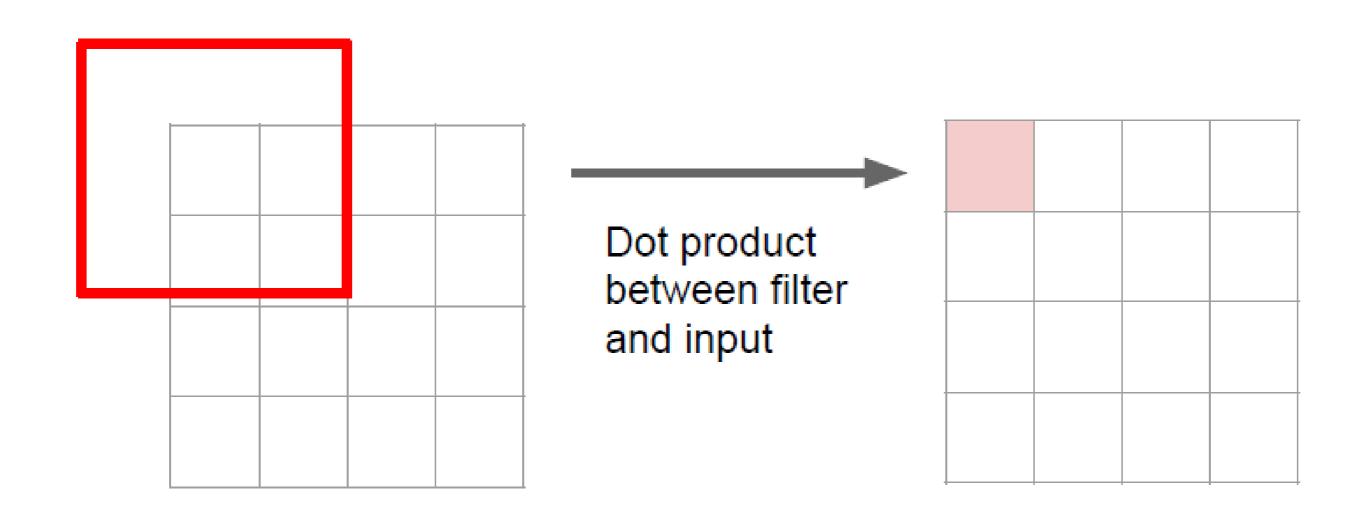


Typical 3 x 3 convolution, stride 1 pad 1



## **Semantic Segmentation**

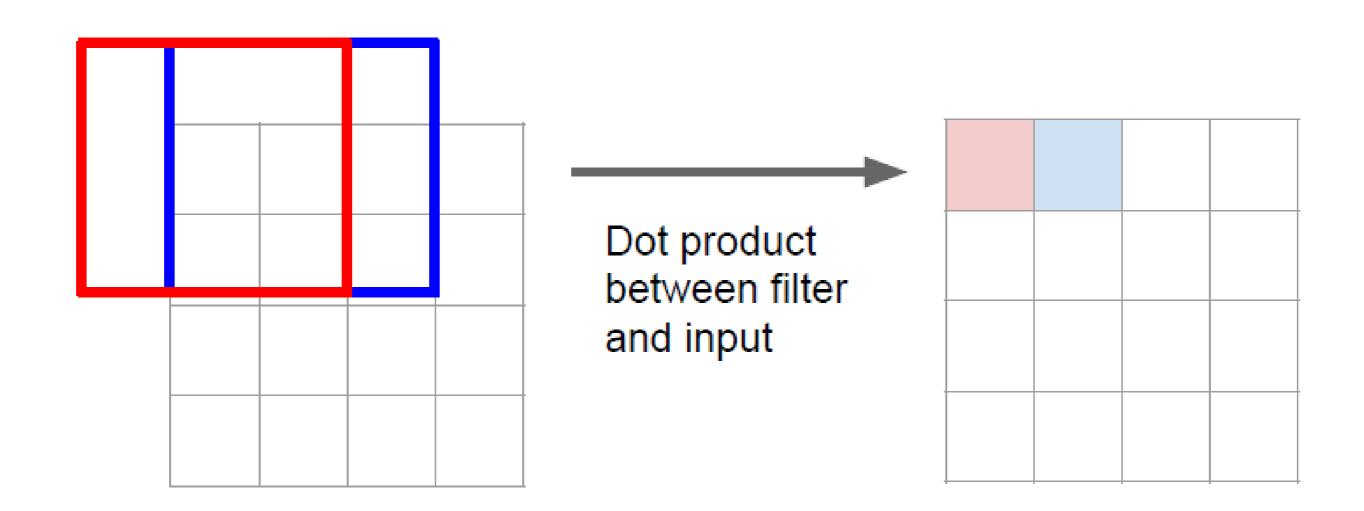
- How upsampling?
  - Convolutional Layer -> Deconvolutional Layer



Typical 3 x 3 convolution, stride 1 pad 1

## **Semantic Segmentation**

- How upsampling?
  - Convolutional Layer -> Deconvolutional Layer

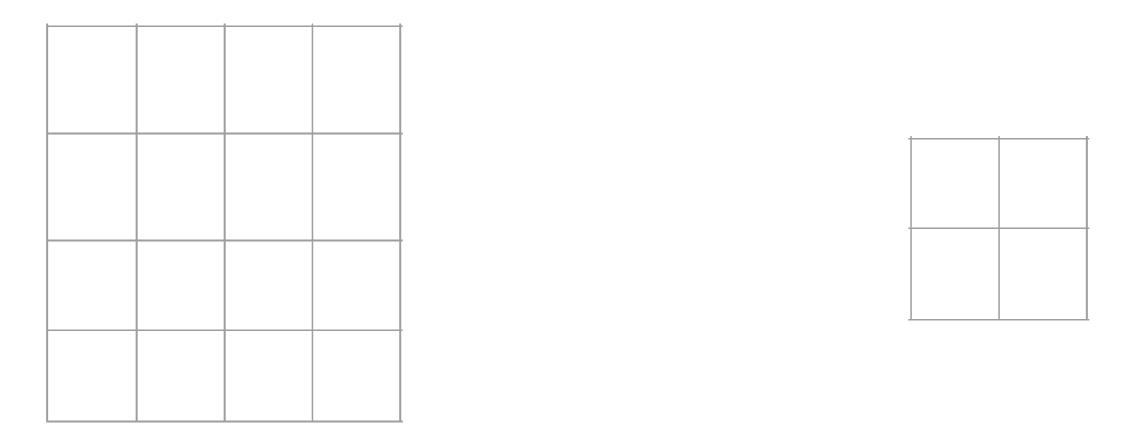


Typical 3 x 3 convolution, stride 1 pad 1



## **Semantic Segmentation**

- How upsampling?
  - Convolutional Layer -> Deconvolutional Layer

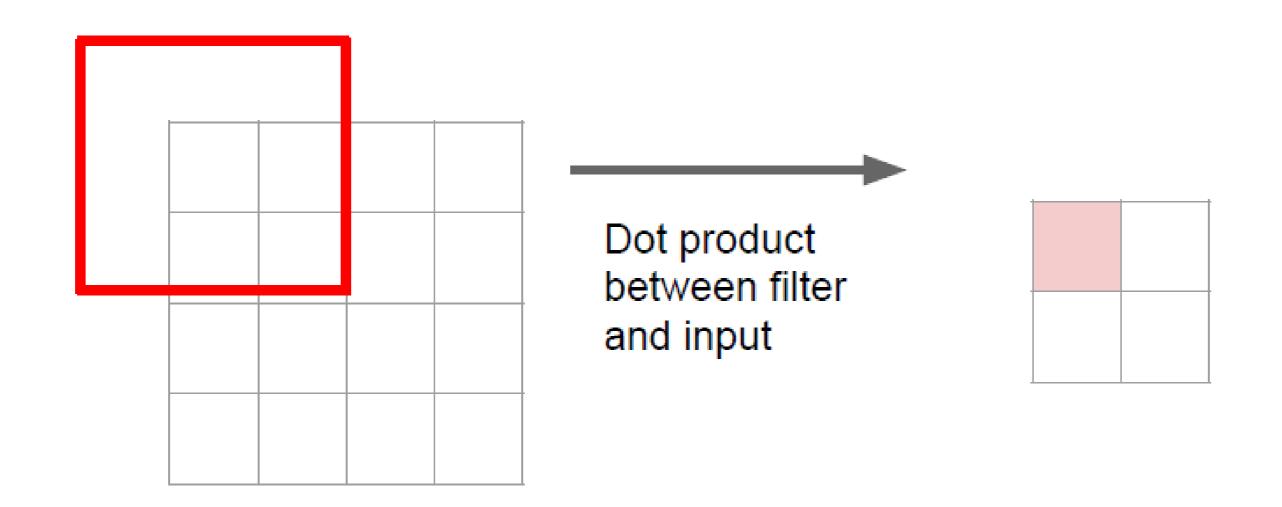


Normal 3 x 3 convolution, stride 2 pad 1



## **Semantic Segmentation**

- How upsampling?
  - Convolutional Layer -> Deconvolutional Layer

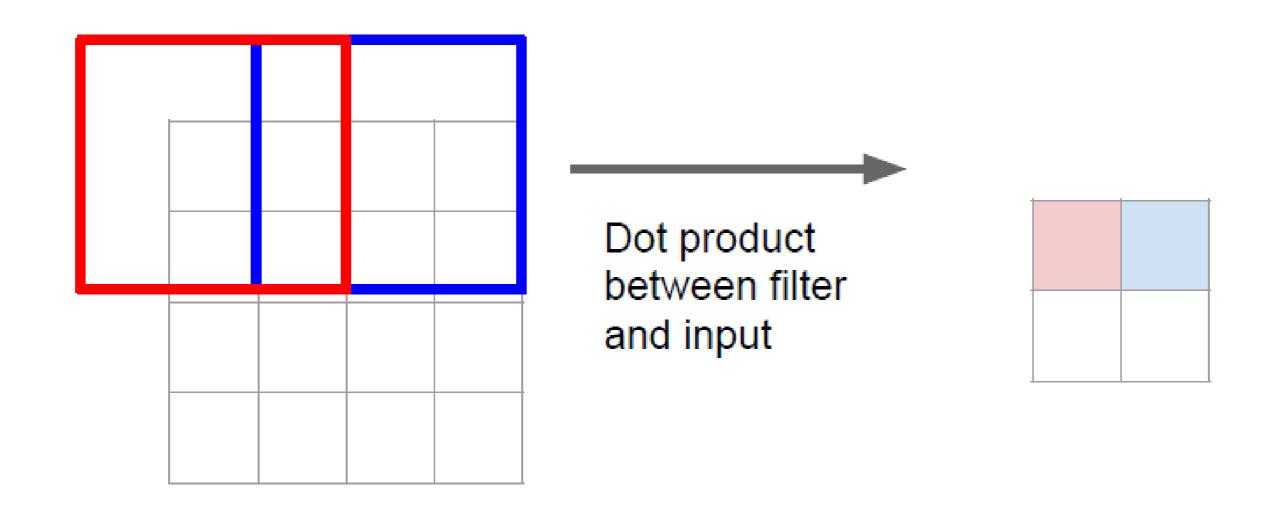


Normal 3 x 3 convolution, stride 2 pad 1



## **Semantic Segmentation**

- How upsampling?
  - Convolutional Layer -> Deconvolutional Layer

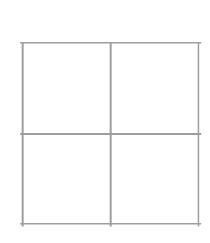


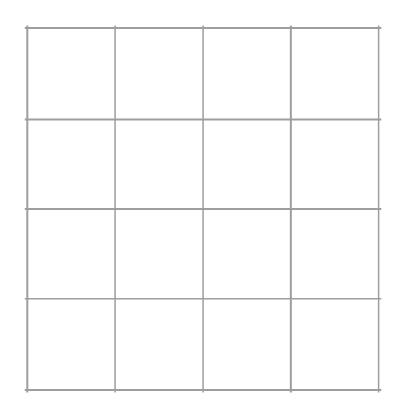
Normal 3 x 3 convolution, stride 2 pad 1



## **Semantic Segmentation**

- How upsampling?



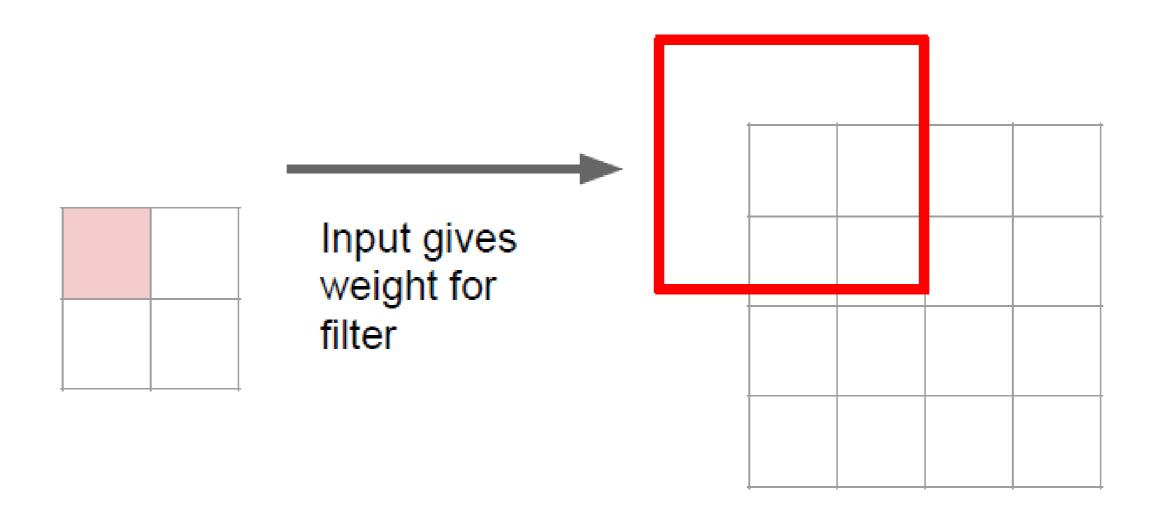


3 x 3 deconvolution, stride 2 pad 1



## **Semantic Segmentation**

- How upsampling?
  - Convolutional Layer -> Deconvolutional Layer

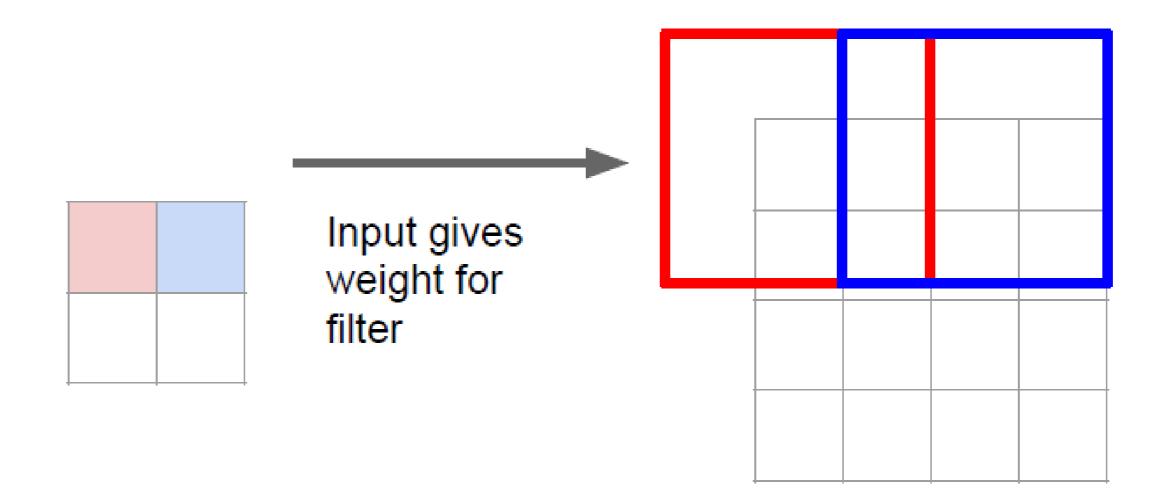


3 x 3 deconvolution, stride 2 pad 1



## **Semantic Segmentation**

- How upsampling?
  - Convolutional Layer -> Deconvolutional Layer

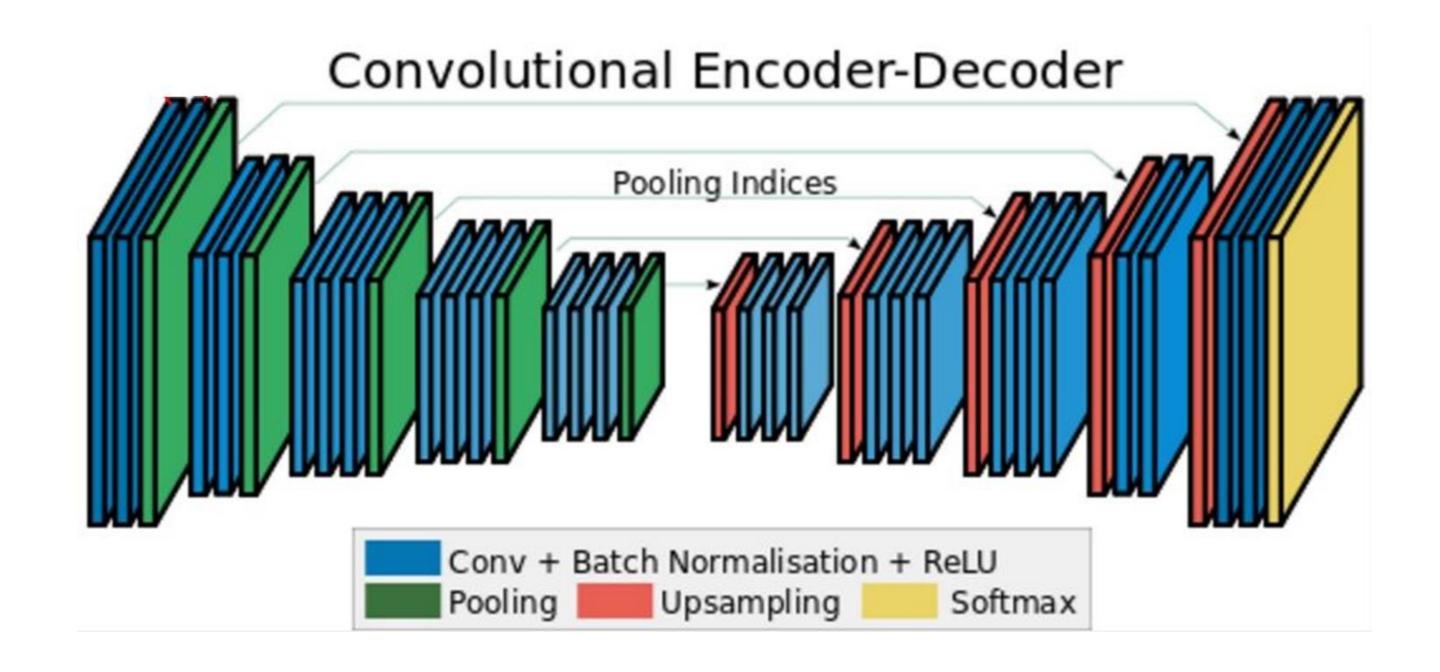


3 x 3 deconvolution, stride 2 pad 1



## **Semantic Segmentation**

- SegNet Architecture
  - Symmetric
  - Unpooling: store pooling indices for reconstruction



#### Contenidos

- Introducción
- Caso de Uso
- Metodología
- Dataset
- Resultados
- Recursos Computacionales
- Conclusiones



#### Introducción

## Objetivo dual

- Desarrollo de una herramienta para la segmentación automática de imágenes basada en CNN's.
- Análisis de los recursos computacionales del CESGA para este tipo de aplicaciones.

#### Caso de Uso

Elaboración automática de la capa SIOSE.

#### Actualidad:

• Procesado manual con diversas fuentes de referencia (satélite, PNOA,...)



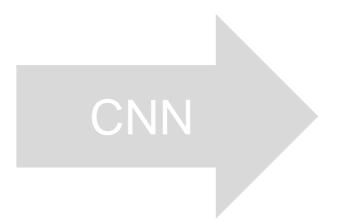




#### Caso de Uso

Elaboración automática de la capa SIOSE.





PNOA

## Ventajas:

- Automatización del proceso.
- Ahorro de tiempo.



Predicción (arbolado forestal)



## Metodología y Desarrollo del Proyecto

- Preparación de los datos
  - Re-etiquetado del ground-truth.
  - Extracción de Imágenes.
  - Creación de ficheros LMDB.
  - Entrenamiento del modelo.
- Generación de predicciones
- Evaluación de los resultados



#### **Dataset**

Dos fuentes de información proporcionadas por el CESGA\*:

- Imágenes RGB, procedentes del PNOA (años 2005 y 2010)
- Imágenes SIOSE (años 2006 y 2011)

+ 150 imágenes de 54000x38000 pixeles (+ 2000 millones de pixeles cada una)

\* Procesado realizado CESGA: (reescalado, recortado, filtrado)



#### Dataset. Dificultades

• Imágenes del SIOSE con fotointerpretación incompleta

Sucede cuando no toda la superficie de una imagen está etiquetada.



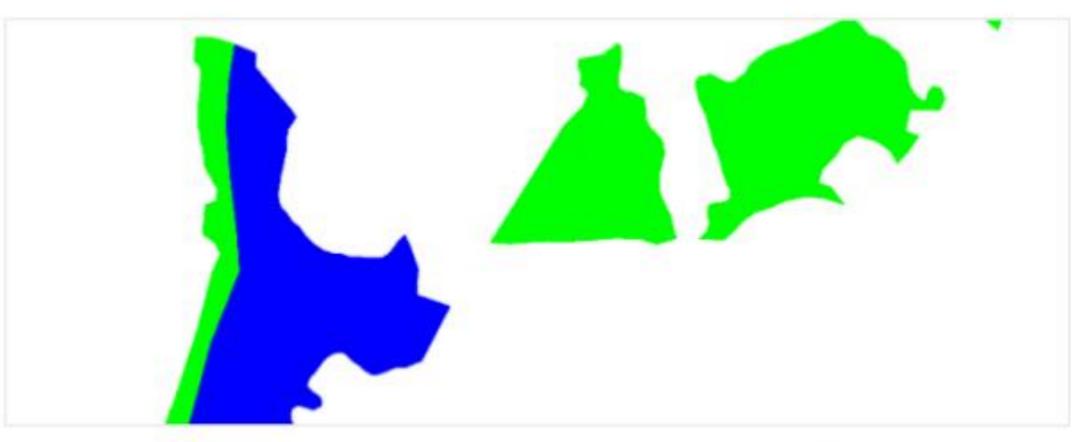


Ilustración 4. Arriba: Detalle de imagen del PNOA. Abajo: Correspondiente capa de SIOSE con cobertura forestal (azul oscura), otra (verde) y no interpretada (blanco)



#### Dataset. Dificultades

• Imágenes del SIOSE con fotointerpretación incompleta

Sucede cuando no toda la superficie de una imagen está etiquetada.

Fotointerpretación inexacta.

La interpretación no se corresponde al 100% con la realidad de la imagen PNOA a la que hace referencia.





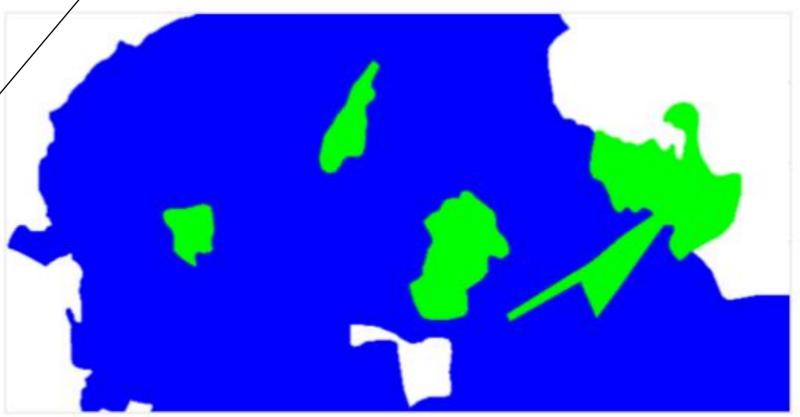


Ilustración 5. Arriba: Detalle de imagen del PNOA. Abajo: Correspondiente capa de SIOSE con cobertura forestal (azul oscura), otra (verde) y no interpretada (blanco). Los verdes son respectivamente Pastizal, Pastizal, Asentamiento agrícola, Matorral



#### Dataset. Dificultades

Imágenes del SIOSE con fotointerpretación incompleta

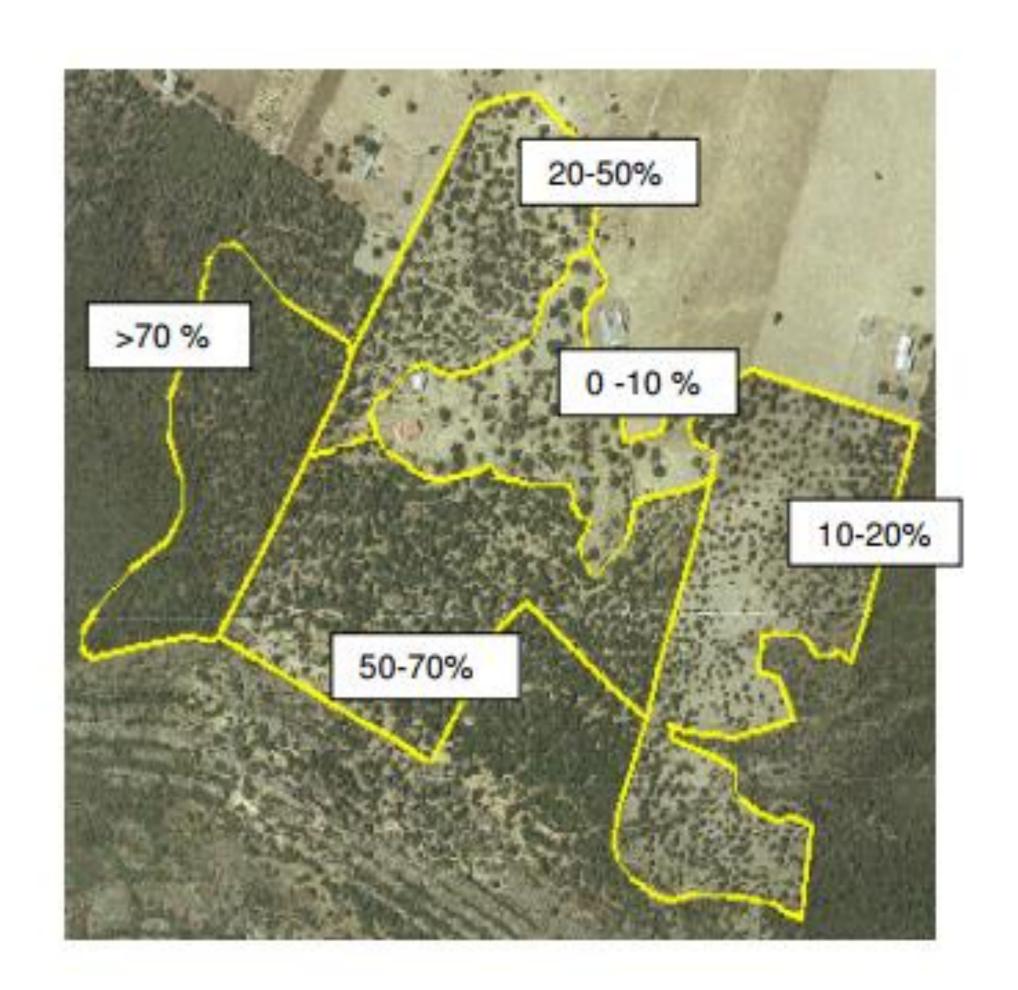
Sucede cuando no toda la superficie de una imagen está etiquetada.

· Fotointerpretación inexacta.

La interpretación no se corresponde al 100% con la realidad de la imagen PNOA a la que hace referencia.

• Existencia de coberturas compuestas

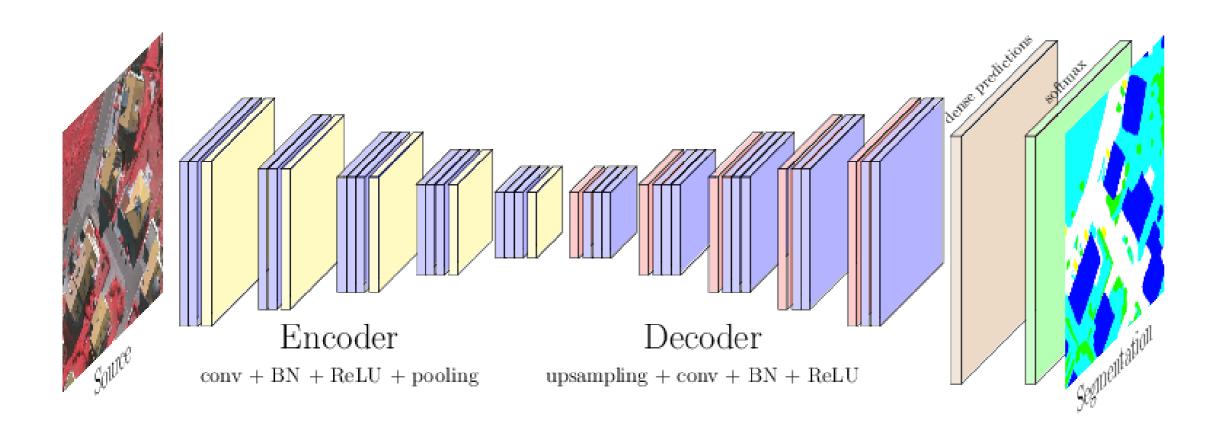
Cuando una cierta área aparece identificada con una cobertura compuesta, es decir, se le ha asignado más de un tipo de cobertura y cada una de ellas con un cierto porcentaje.

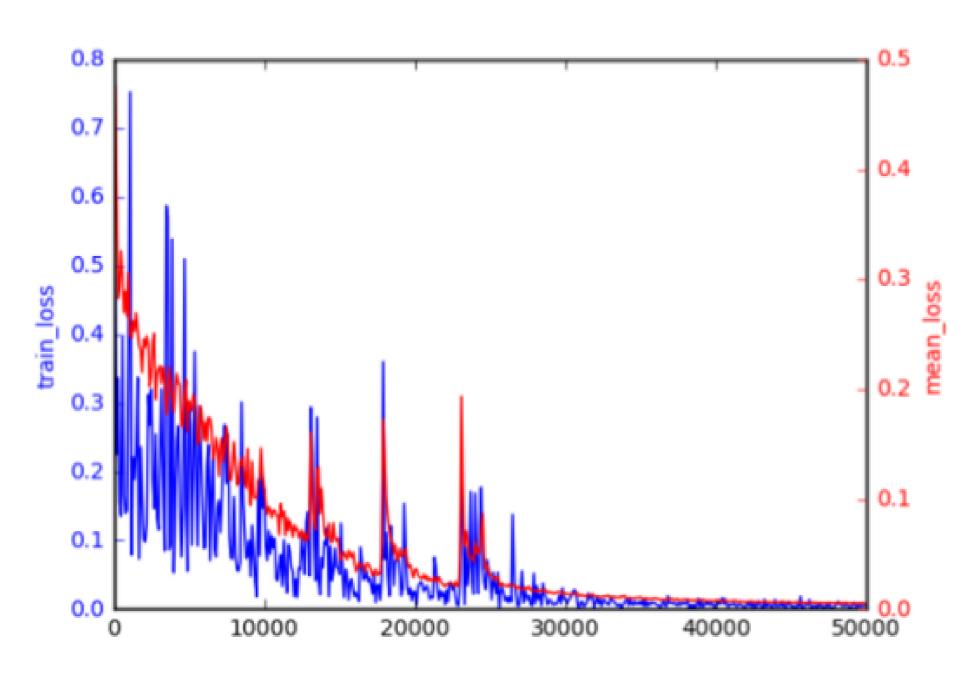


### Resultados. Entrenamiento del modelo.

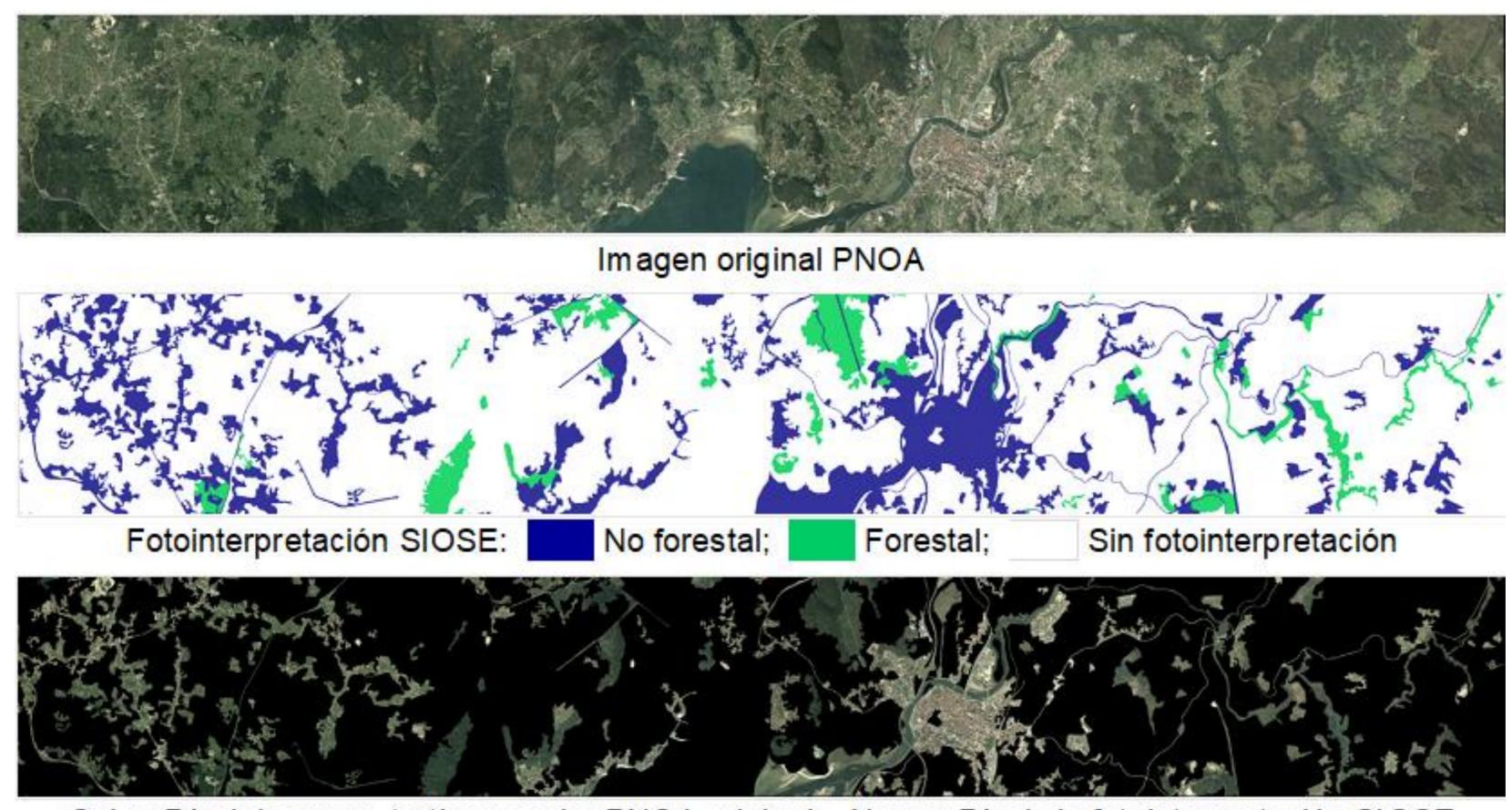
#### Entrenamiento del modelo

- SegNet
- 50000 iteraciones



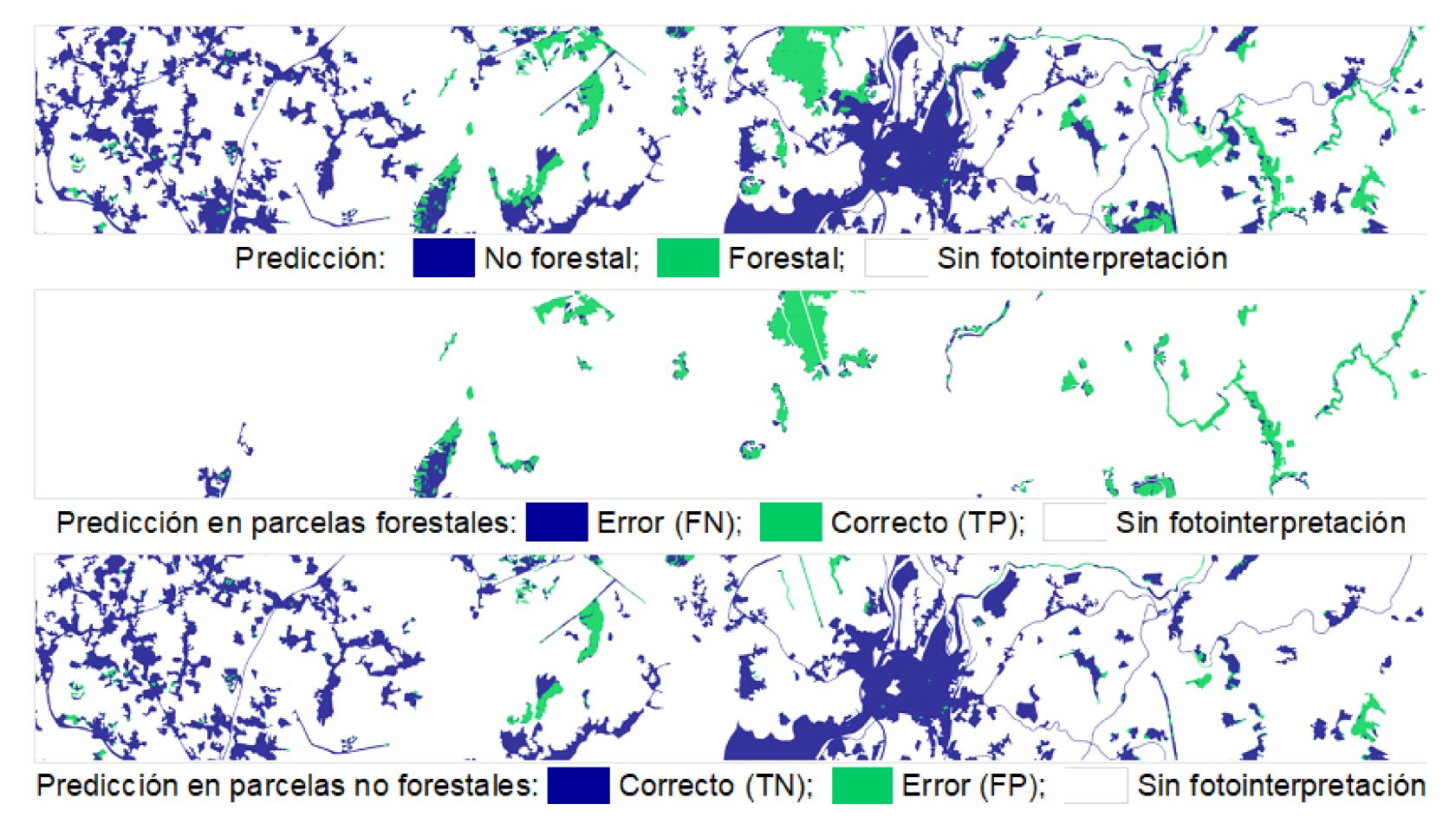




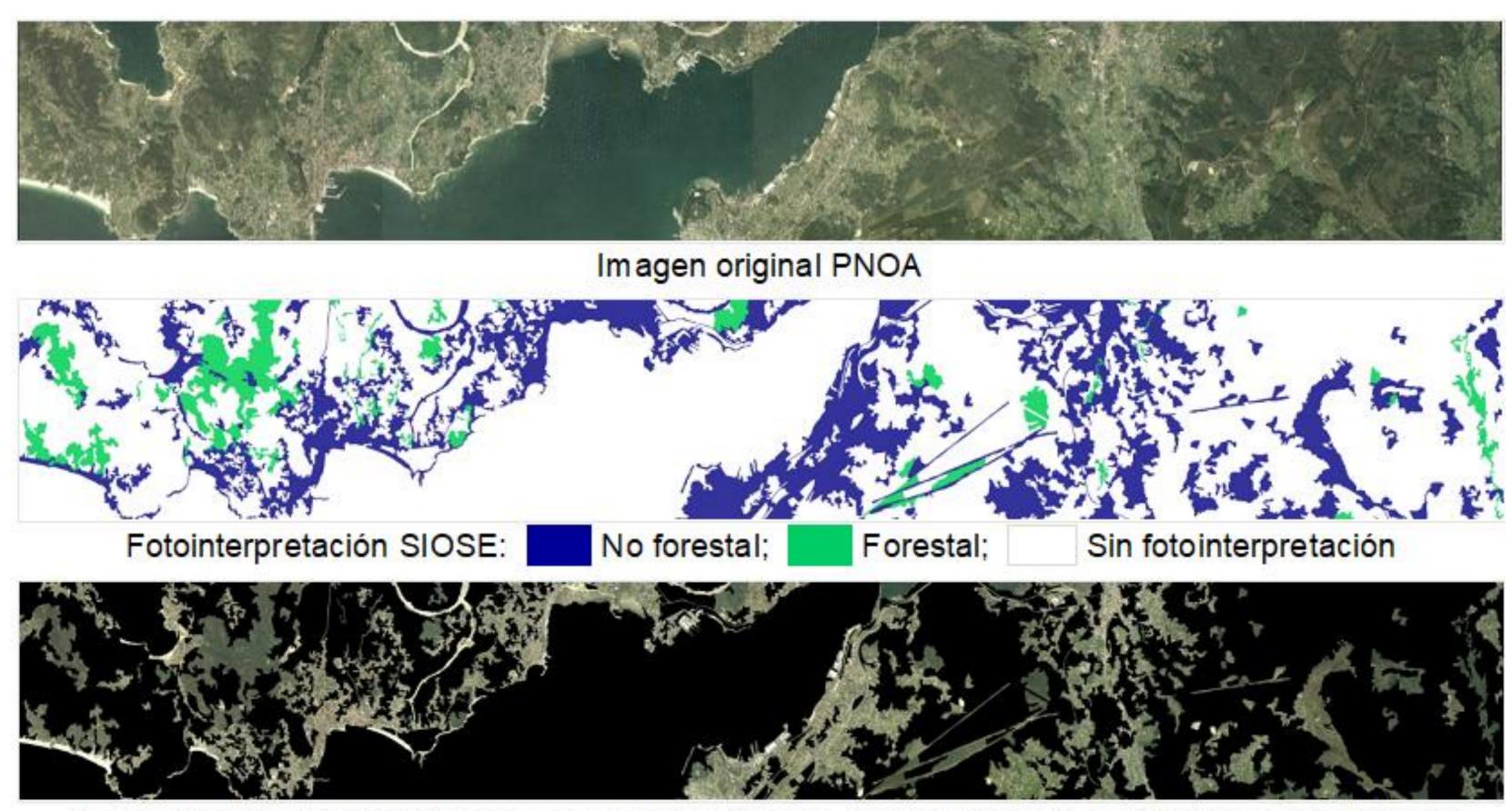


Color: Píxel de groun-truth con color PNOA original; Negro: Píxel sin fotointerpretación SIOSE



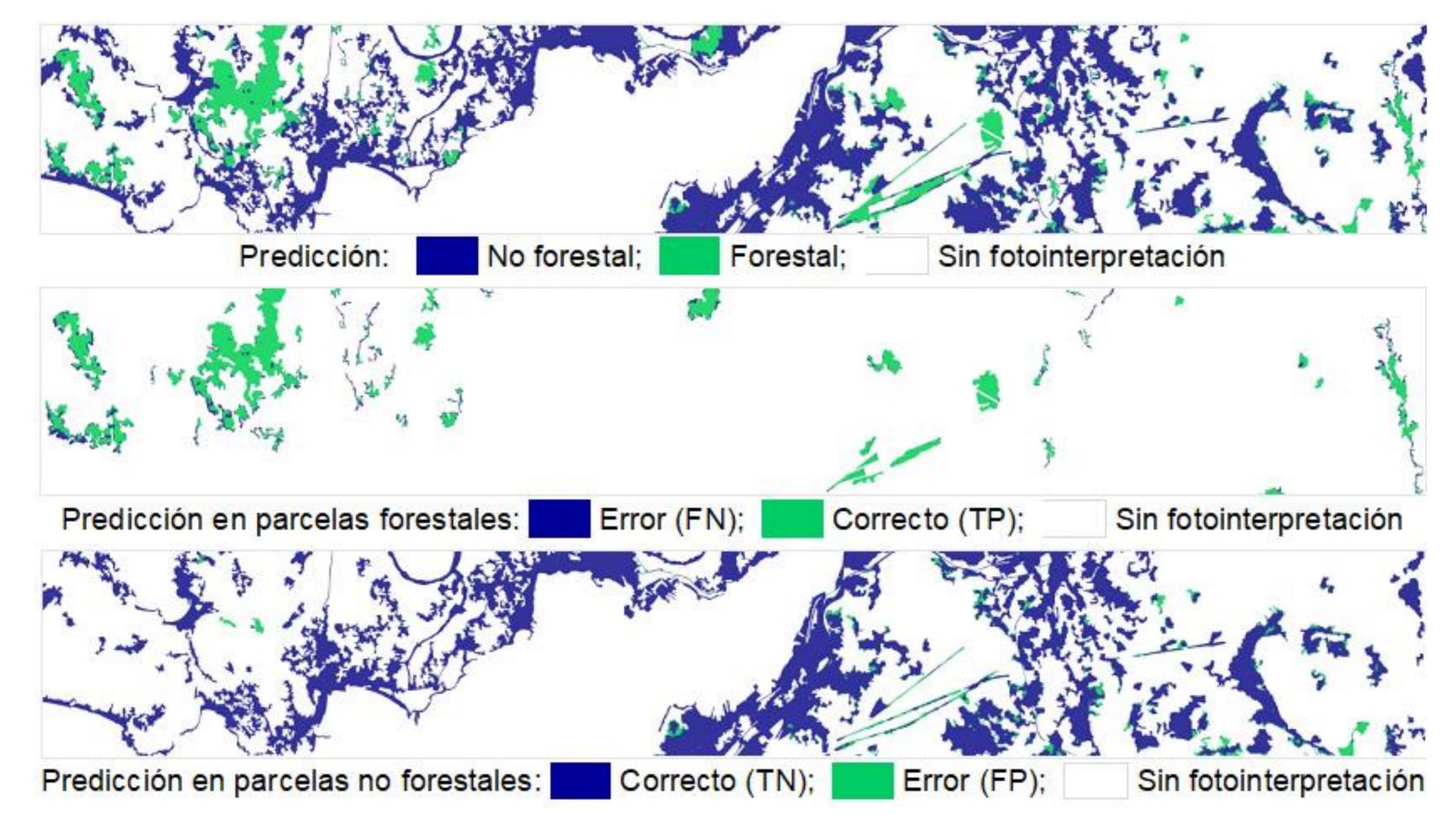






Color: Píxel de groun-truth con color PNOA original; Negro: Píxel sin fotointerpretación SIOSE







### Resultados: matrices de confusión

Matriz de Confusión

		Clase Real	
		Arbolado Forestal	Resto
Clase Predicha	Arbolado Forestal	847682090	200993073
	Resto	297048081	4053969030

Matriz de Confusión Normalizada

		Clase Real	
		Arbolado Forestal	Resto
Clase Predicha	Arbolado Forestal	0,81	0,19
	Resto	0,07	0,93

## Análisis de Recursos Computacionales

#### Tiempo de computación.

Deep Learning computacionalmente muy intensivo 

Máquinas de altas prestaciones

#### Capacidad de almacenamiento y recursos de memoria.

- Tamaño del dataset necesario para Deep Learning
  - 42 imágenes del PNOA por año (3 años) de un tamaño aproximado de más de 6,4 GB cada una
  - 42 imágenes del SIOSE por año (2 años) de más de 4,3 GB cada una.

+ 1 TB de información en imágenes!



## Análisis de Recursos Computacionales

#### Infraestructura CESGA:

- Almacenamiento en disco:
  - LUSTRE 6TB y 1000000 de ficheros (capacidad de almacenamiento en local no resultaba suficiente)
- Computación:
  - Finis Terrae II: FAT node para la fase de creación de los ficheros LMDB correspondientes a los dataset de entrenamiento y test (350 GB de memoria)
  - Finis Terrae II: Thin nodes, utilizados para el resto de procesos.

## Análisis de Recursos Computacionales

## Tiempos de Computación.

Extracción de imágenes

	Imágenes (PNOA)	Etiquetas (SIOSE)
Entrenamiento	176 minutos	16.4 minutos
Validación	85'18 minutos	11'9 minutos

Creación de ficheros LMDB

	Creación LMDB (PNOA + SIOSE)
Entrenamiento	14'28 minutos
Validación	9'83 minutos

Entrenamiento del modelo

	Entrenamiento del modelo
Entrenamiento	16'17 horas



#### Conclusiones

#### Viabilidad del Sistema

- Utilización de redes neuronales profundas es una herramienta adecuada para la clasificación semántica de coberturas del terreno
- Accuracy ≈ 90%
- Resultados extrapolables a otras categorías de alto nivel
- Posibilidad de clasificaciones en categorías de más bajo nivel

#### Ventajas en la utilización de la infraestructura del CESGA.

- Reducción de los tiempos de computación (resultado esperado)
- Capacidades CESGA (ahora mismo imposibilidad de replicar los resultados en otro entorno)

#### Inconvenientes.

- Dificultades adecuación de algoritmos y distribución Caffe al entorno CESGA
- Pérdida de flexibilidad debido al sistema de colas



## Conclusiones. Trabajo Futuro

#### **Tiempos de Cómputo**

- En la fase de preparación de datos: código secuencial altamente paralelizable
- Fase entrenamiento: análisis de hiperparámetros

#### Exactitud en la predicción

- Arquitectura.
- Disponibilidad de datos de entrenamiento con un nivel de fotointerpretación más elevado
- Técnicas de Data Augmentation

#### **Otros problemas**

- Clasificación simultánea de más de dos categorías, lo que requeriría modificaciones en la arquitectura.
- Explorar otros escenarios y/o conjuntos de imágenes en otras bandas espectrales.



# Semantic Segmentation

# **Semantic Segmentation**

#### Áreas de interés:

- Análisis de escenas de carretera
  - Aprendizaje de carretera, coche, humano,... (real-time)





# **Semantic Segmentation**

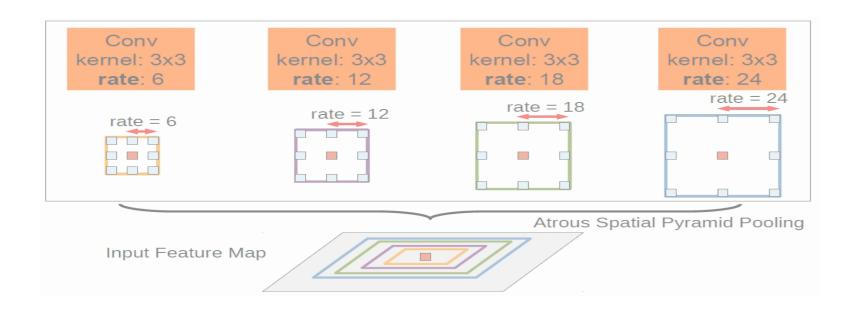
## Otras arquitecturas:

#### Fully convolutional Network (FNC)

Lower level activations added for upsampling detail reconstruction

### DeepLab (FNC)

- Atrous spatial pyramid pooling for multi-scale recognition
- Conditional RandomFields (CRF) for Refinement

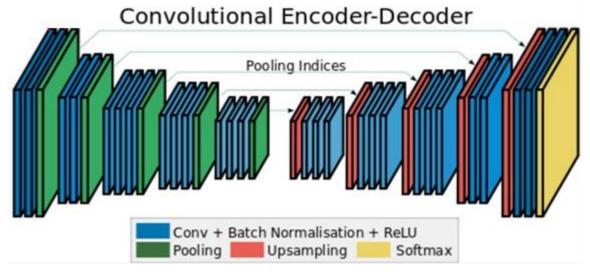


#### Enet

- Few data needed for training (no pretraining)
- Very Small + fast

### SegNet

- Store pooling indices for reconstruction
- Symmetric









Orientados hacia las necesidades de la industria