20241203组会讲稿

Pretraining

采用<mark>掩码自动编码器(Masked-Autoencoder,MAE)</mark>的方法进行预训练

编码器将可见图像映射到潜在表示

解码器从潜在表示中重建原始图像

将图像划分为固定大小的非重叠正方形块

2D姿态估计

从输入图像 $I \in \mathbb{R}^{H imes W imes 3}$ 中检测 K 个关键点的位置

我们采用<mark>自上而下的方法</mark>,该方法试图<mark>从输入图像 $I \in \mathbb{R}^{H \times W \times 3}$ 中检测 K 个关键点的位置。大多数方法将此问题表述为热力图预测,其中每个关键点的热力图表示该关键点在任意空间位置存在的概率。</mark>

类似于【111】,我们定义了一个姿态估计transformer $\mathcal P$ 来处理关键点检测。训练和推理中,边界框被缩放至 $H \times W$ 并作为输入提供给 $\mathcal P$ 。令 $y \in \mathbb R^{H \times W \times K}$ 表示与给定输入 I 对应的K 个关键点的热力图。姿态估计器将 I 转换为一组预测热力图 $\hat y \in \mathbb R^{H \times W \times K}$,使得 $\hat y = \mathcal P(I)$ 。我们通过最小化均方误差损失来训练 $\mathcal P$:

$$\mathcal{L}_{\text{pose}} = \text{MSE}(y, \hat{y})$$

与现有方法最多68个面部关键点相比,我们的注释包含了多达243个面部关键点,其中涵盖了眼睛、嘴唇、鼻子和耳朵等细节。

通过这些关键点,我们对100万张4K分辨率的图像进行了人工注释。

身体部位分割

身体部位分割的目标是将输入图像 I 的像素分类为 C 类

通过计算真实概率图 p 和预测概率图 \hat{p} 之间的n 加权交叉熵损失来优化:

$$\mathcal{L}_{ ext{seg}} = ext{WeightedCE}(p, \hat{p})$$

我们微调了 S (分割模型) ,使用两套分割词汇表:标准词汇表(C=20【40】)以及一套新的更大词汇表(C=28),如图4(右)所示。

我们手动注释了10万张4K分辨率的图像

深度估计

采用<mark>与分割相同的架构</mark>,但将<mark>解码器输出通道设置为1</mark>,以用于回归

我们用 $d\in\mathbb{R}^{H\times W}$ 表示深度图,其中的值是深度估计 $\hat{d}=D(I)$,而 M 是图像中的人像像素数量。对于相对深度估计,我们将深度 d 归一化至范围 [0,1],使用图像中的最大深度和最小深度。深度损失【32】 $\mathcal{L}_{\mathrm{depth}}$ 定义如下:

$$\Delta d = \log(d) - \log(\hat{d})$$

$$\overline{\Delta d} = rac{1}{M} \sum_{i=1}^{M} \Delta d_i$$

$$\overline{(\Delta d)^2} = rac{1}{M} \sum_{i=1}^M (\Delta d_i)^2$$

$$\mathcal{L}_{ ext{depth}} = \sqrt{\overline{(\Delta d)^2} - rac{1}{2} (\overline{\Delta d})^2}$$

渲染了500,000张合成图像,使用600个高分辨率的光照人像扫描图像

4K分辨率的深度图真值

表面法线估计

解码器输出通道设置为3,对应每个像素的法线向量的 xyz 分量

- 1. $||n \hat{n}||_1$: 法线估计的绝对误差 (L1范数)
- 作用:
 - $\|n-\hat{n}\|_1$ 表示真实法线向量 n 和预测法线向量 \hat{n} 在分量上的逐点绝对误差。
 - L1范数相较于L2范数对大误差点更敏感,但对小误差更平滑,这有助于模型在训练过程中更加鲁棒,避免极端值的过大影响。
- 2. $1 n \cdot \hat{n}$: 法线方向的一致性 (点积损失)
 - 作用:
 - $n \cdot \hat{n}$ 是法线向量的点积,表示两向量的夹角余弦值,范围在 [-1,1]。
 - 1 − n · n̂ 则衡量了法线方向的一致性:
 - 当 $n \cdot \hat{n} = 1$ 时,两向量完全一致,损失为0。

结论

我们将模型的最先进性能归因于以下几点:

- 1. 大规模预训练:基于一个专门设计以理解人为目标的大型精心策划的数据集。
- 2. **高分辨率和高容量的视觉transformer骨干网络**: 利用扩展后的高效架构进行训练。
- 3. 高质量的标注:基于增强的影棚数据和合成数据完成精细标注。