METODE INTELIGENTE DE REZOLVARE A PROBLEMELOR REALE

Laura Dioşan Tema 6

Calcul afectiv (Affective Computing)

Scop

- Detectarea şi recunoaşterea emoţiilor
- Construirea maşinilor emoţionale

Problematica ştiinţifică

- □ Vorbire emotivă → analiză şi recunoaştere de semnal vocal
- Mimică emotivă → analiză şi recunoaştere de informaţii vizuale
- □ Gesturi emotive → analiza şi recunoaşterea gesturilor
- Monitorizare psihologică

Domenii de aplicare

- E-learning
- Robotică
- Dispozitive personalizate (Siri, Kinect, Jocuri)

Calcul afectiv (Affective Computing)

Termenul Affective computing

- Introdus de Roz Picard în 1995 (a se vedea "Affective Computing", 1997)
- Definiție: "computing that relates to, arises from, and deliberately influences emotion"

□ Azi – o comunitate

- Societate profesională (Association for the Advancement of Affective Computing)
- Conferință internațională (ACII)
- Revistă (IEEE Transactions on Affective Computing)

■ Mai multe povești:

https://cs.uwaterloo.ca/~jhoey/teaching/cs886affect/schedule.html

Calcul afectiv (Affective Computing)

Recunoașterea emoțiilor în

- Vorbire
 - Emoţii ale vorbirii naturale
 - Detectarea depresiei
- Texte
 - Opinii enunțate pe bloguri (Twitter)
 - Emoticoane
- Mimica facială
 - Înțelegerea impactului îmbătrânirii
- Psihologie
 - Interferarea muzică activitate cerebrală (electro-encefalogramă)
 - Detectarea stresului pe baza conductanței dermale
 - Activitate electordermală (EDA) proprietate a corpului uman de a cauza variații continue in caracterizarea electrică a pielii (galvanic skin response (GSR), electrodermal response(EDR)
- Jocuri sau amuzamente computaționale
 - Răspunsuri la câștiguri sau învingeri
 - Affective music player
 - Detectarea stărilor de plicitiseală
- Modelare
 - Modelarea influenței emoțiilor asupra luării decizilor
 - Modelarea factorilor care determină apariția emoţiilor
 - Modelarea comportamentelor

Ideea de bază

- Vorbirea este afectată de emoții
 - Teama sau furia vorbire rapidă și puternic articulată, cu tonalitate ridicată
 - Oboseala, plictiseala sau supărarea vorbire lentă și slab articulată, cu tonalitate redusă
- Procesarea emoţiilor din vorbire presupune
 - recunoașterea emoțiilor vorbitorului prin analiza unor șabloane ale vorbirii
 - analiza unor parametri vocali și caracteristici prozodice
- Sistem de recunoaștere a emoțiilor în vorbire etape
 - Extragerea atributelor din datele (audio)
 - Clasificarea emoţiilor emise în timpul vorbirii

Ideea de bază

- Vorbirea este afectată de emoții
 - Teama sau furia vorbire rapidă și puternic articulată, cu tonalitate ridicată
 - Oboseala, plictiseala sau supărarea vorbire lentă și slab articulată, cu tonalitate redusă
- Procesarea emoţiilor din vorbire presupune
 - recunoașterea emoțiilor vorbitorului prin analiza unor șabloane ale vorbirii
 - analiza unor parametri vocali și caracteristici prozodice
- Sistem de recunoaștere a emoțiilor în vorbire etape
 - Extragerea atributelor din datele (audio)
 - Clasificarea emoțiilor emise în timpul vorbirii

■ Baze de date

- Evaluare cât de bine se simulează situațiile reale
 - Emoţii reale sau regizate?
 - Cine (actori profesioniști sau semi-profesioniști) emite emoțiile?
 - Cum se simulează emoţiile?
 - Vorbitori experimentaţi (actori)
 - Wizard-of-Oz interacţiune cu un computer (jocuri)
 - Emiterea emoţiilor este echilibrată sau nu?
 - Emiterea este uniform distribuită peste toate emoţiile?
 - Se rostesc aceleași lucruri, dar cu emoții diferite?

■ Baze de date — M. Ayadi, M. S. Kamel, F. Karray, Survey on speech emotion recognition: Features, classification schemes, and databases, Pattern Recognition 44 (2011) 572–587

Corpus	Access	Language	Size	Source	Emotions
LDC Emotional					
Prosody Speech and	Commerciall				Neutral, panic, anxiety, hot anger, cold anger, despair, sadness,
Transcripts [78]	y availablea	English	7 actors ×15 emotions ×10 utterances	Professional actors	elation, joy, interest, boredom, shame, pride, contempt
			800 utterances (10 actors ×7		
Berlin emotional	Public and		emotions ×10 utterances + some		
database [18]	freeb	German		Professional actors	Anger, joy, sadness, fear, disgust, boredom, neutral
1 1	Public with	German	4 actors ×5 emotions (2 words + 9	Toressional actors	ringer, joy, sauriess, rear, disgust, soredom, meditar
	license feec	Danish	sentences + 2 passages)	Nonprofessional actors	Anger, joy, sadness, surprise, neutral
database [50]	ilectise rece	Dariisii	388 utterances, 11 speakers, 2	Nonprofessional actors	Anger, joy, sauriess, surprise, neutral
Natural [91]	Private	Mandarin	emotions	Call centers	Anger, neutral
			720 utterances, 12 speakers, 6		7 11.5017 11040141
ESMBS [94]	Private	Mandarin	emotions	Nonprofessional actors	Anger, joy, sadness, disgust, fear, surprise
		English,		·	
			English (186 utterances), Slovenian		
	Commerciall		(190 utterances), Spanish (184		Anger, disgust, fear, joy, surprise, sadness, slow neutral, fast
INTERFACE [54]		French	utterances), French (175 utterances)	Actors	neutral
		American	1002 utterances, 3 female speakers, 5		
KISMET [15]	Private	English	emotions	Nonprofessional actors	Approval, attention, prohibition, soothing, neutral
			509 utterances, 12 actors (6 males + 6		
BabyEars [120]	Private	English	females), 3 emotions	Mothers and fathers	Approval, attention, prohibition
					Four stress styles: Simulated Stress, Calibrated Workload Tracking
	Public with		16,000 utterances, 32 actors (13	Speech under simulated and	Task, Acquisition and Compensatory Tracking Task, Amusement
SUSAS [140]		English	females + 19 males)	actual stress	Park Roller-Coaster, Helicopter Cockpit Recordings
	Private	English	2440 utterances, 35 speakers	U.S. American movies	Joy, anger, disgust, fear, sadness, surprise, neutral
Beihang University					
L - 3	Private	Mandarin	7 actors ×5 emotions ×20 utterances	Nonprofessional actors	Anger, joy, sadness, disgust, surprise
	Public with	German,	2829 utterances, 7 emotions, 13		
		English	actors	Automotive environment	Anger, disgust, joy, neutral, sadness, surprise
KES [65]	Private	Korean	5400 utterances, 10 actors	Nonprofessional actors	Neutral, joy, sadness, anger
	Private	Chinese	1200 utterances, 4 actors	Nonprofessional actors	Joy, anger, surprise, fear, neutral, sadness
Hao Hu et al. [56]	Private	Chinese	8 actors ×5 emotions ×40 utterances	Nonprofessional actors	Anger, fear, joy, sadness, neutral
Amir et al. [2]	Private	Hebrew	60 Hebrew and 1 Russian actors	Nonprofessional actors	Anger, disgust, fear, joy, neutral, sadness
	Private	English	2 actors ×5 emotions ×8 utterances	Nonprofessional actors	Hot anger, cold anger, joy, neutral, sadness
		_			

- Extragerea atributelor din datele (audio)
 - Atribute locale
 - semnalul audio este împărțit în mai multe segmente mici (frames)
 - în cadrul unui segment, semnalul este considerat staționar
 - Se calculeaza atribute locale pt fiecare segment
 - atributele prozodice (ritm, anergie)
 - Atribute globale
 - Statistici calculate pentru o întreagă rostire
 - Abordare mixtă un sunet (ex. o vocală) poate fi pronunțat diferit, în funcție de emoțiile trăite
 - semnalul audio se împarte în mai multe segmente bazate pe foneme
 - se calculează un singur vetor de atribute pentru ficare fenom segmentat
 - Atribute locale vs. atribute globale
 - Avantaje pt atributele globale
 - Acuratețea clasificării
 - mai ales pentru emoțiile puternice-excitatoare (furie, teamă, bucurie) versus emoțiile slab-excitatoare (supărare)
 - Timpul necesar clasificarii
 - Număr redus
 - Avantaje pt atributele locale
 - Nu lucrează bine pentru emoțiile cu același grad de excitare (furie versus bucurie)
 - Nu se pierde informația temporală (ca la atributele globale)

- Extragerea atributelor din datele (audio)
 - Atribute de frecvență
 - Forma accentului afectată de ritmul schimbării frecvenței
 - Tonul mediu cât de tare se vorbește (relativ la vorbirea normală)
 - Pana conturului tendința frecvenței de a se schimba de-a lungul timpului (crescătoare, descrescătoare, constantă)
 - Coborârea finală descreșterea finală a frecvenței la finalul unei rostiri
 - Domeniul tonului distanța între frecvența minimă și frecvența maximă a unei rostiri (a unui semnal)
 - Atribute temporale
 - Rata vorbirii numărul de cuvinte/silabe rostite într-un interval de timp
 - Frecvența stresului rata de apariție a tonurilor accentuate
 - Atribute calitative (parametrii pentru calitatea vocii și descrierea energiei)
 - Murmurul vocii (Breathiness) măsoară zgomotul de aspirație în vorbire
 - Strălucirea (brilliance) măsoară dominanța frecvențelor joase sau înalte
 - Intensitatea (loudness) măsoară amplitudinea semnalului audio (energia emisiei vocale)
 - Discontinuitatea pauzei (pause discontinuity) descrie tranziția între sunete și liniște
 - Discontinuitatea tonului (pitch discontinuity) descrie tranziția între frecvențe

- Extragerea atributelor din datele (audio)
 - Atribute continue (dependente de timp)
 - Frecvențe fundamentale
 - Media
 - Mediana
 - Deviatia standard
 - Frecvenţa maximă/minimă
 - Întinderea (min-max)
 - Coeficientți de regresie liniară
 - Parametri Legendre de ordin 4
 - Vibratiile
 - Media diferențelor de ordin 1
 - Media modulelor diferențelor de ordin 1
 - Bruiajul
 - Raportul dintre numărul de tonuri crescătoare și numărul de tonuri descrescătoare

Energia

- Media
- Mediana
- Deviaţia standard
- Energia minimă/maximă
- Întinderea (min-max)
- Coeficientți de regresie liniară
- Sclipirea (shimmer)
- Parametri Legendre de ordin 4

Durata

- Rata vorbirii
- Raportul dintre durata vorbirii şi durata pauzelor
- Cea mai lungă durata a vorbirii
- Formanți (concentrare a energiei acustice în jurul anumitor frecvențe)
 - Primul şi al doilea formant şi laţimea lor de bandă

- Extragerea atributelor din datele (audio)
 - Calitative (ex. Aspră (Harsh), Tensionată (Tense), Breathy)
 - Nivelul vocii
 - Amplitudinea semnalului
 - Energia
 - Durata
 - Tonul vocii
 - Fraza, fenomul, cuvintele şi modalitățile de delimitare a cuvintelor/frazelor
 - Structurile temporale
 - Spectrale (reprezentare temporală a semnalului audio, dar pe termen-scurt)
 - ordinary linear predictor coefficients (LPC)
 - Mel-frequency cepstrum coefficients (MFCC)
 - Log-frequency power coefficients (LFPC)
 - TEO-based
 - TEO-decomposed FM variation (TEO-FM-Var)
 - normalized TEO autocorrelation envelope area (TEO-Auto-Env)
 - critical band-based TEO autocorrelation envelope area (TEO-CB-Auto-Env)

Ideea de bază

- Vorbirea este afectată de emoții
 - Teama sau furia vorbire rapidă și puternic articulată, cu tonalitate ridicată
 - Oboseala, plictiseala sau supărarea vorbire lentă și slab articulată, cu tonalitate redusă
- Procesarea emoţiilor din vorbire presupune
 - recunoașterea emoțiilor vorbitorului prin analiza unor șabloane ale vorbirii
 - analiza unor parametri vocali și caracteristici prozodice
- Sistem de recunoaștere a emoțiilor în vorbire etape
 - Extragerea atributelor din datele (audio)
 - Clasificarea emoţiilor emise în timpul vorbirii

- Clasificarea emoţiilor emise în timpul vorbirii Algoritmi
 - linear discriminant classifiers LDC
 - Classification happens based on the value obtained from the linear combination of the feature values, which are usually provided in the form of vector features.
 - k-NN
 - Classification happens by locating the object in the feature space, and comparing it with the k nearest neighbours (training examples). The majority vote decides on the classification.
 - Gaussian mixture model GMM
 - is a probabilistic model used for representing the existence of sub-populations within the overall population. Each sub-population is described using the mixture distribution, which allows for classification of observations into the sub-populations. [17]
 - SVM
 - is a type of (usually binary) linear classifier which decides in which of the two (or more) possible classes, each input may fall into.
 - ANN
 - is a mathematical model, inspired by biological neural networks, that can better grasp possible non-linearities of the feature space.
 - Decision tree algorithms
 - work based on following a decision tree in which leaves represent the classification outcome, and branches represent the conjunction of subsequent features that lead to the classification.
 - HMMs
 - a statistical Markov model in which the states and state transitions are not directly available to observation. Instead, the series of outputs dependent on the states are visible. In the case of affect recognition, the outputs represent the sequence of speech feature vectors, which allow the deduction of states' sequences through which the model progressed. The states can consist of various intermediate steps in the expression of an emotion, and each of them has a probability distribution over the possible output vectors. The states' sequences allow us to predict the affective state which we are trying to classify, and this is one of the most commonly used techniques within the area of speech affect detection.

De ce modele Markov?

- Modele de predicţie pe baza unor observaţii (trecute)
 - Observaţii independente/corelate
 - Observaţii identic distribuite / cu distribuţii diferite
 - □ Ex.
 - Predicţia vremii
 - Predicţia cursurilor valutare
 - Recunoaşterea de semnal vocal
 - Compoziţia structurilor ADN

De ce modele Markov?

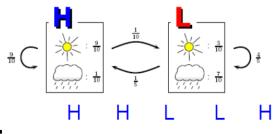
Modele Markov

- Intrări
 - Model:



- □ Observaţii: 🌟 🔆 🥽 🔆 🔆
- Ieşiri

- Modele Markov ascunse
 - Intrări □ Model:



- Observaţii:
- Ieşiri











* * * *



Ideea de bază

- Similar unui automat finit, dar cu tranziție probabilistică de la o stare la alta
- La fiecare moment de timp se realizează o tranziție dintr-o stare în altă stare
 - La orice moment de timp, un eveniment se poate afla într-o singură stare
 - Fiecare eveniment are o singură ieşire (un singur rezultat)

Elemente

■ Ceas → cuantifică momentele de timp (discret)

$$t = \{1, 2, 3, ... T\}$$

N stări

$$Q = \{S1, S2, ..., SN\}$$

N evenimente

Probabilități inițiale
$$\Pi j = P(S1=Sj), \ 1 \le j \le N$$

$$\sum_{j=1}^{N} \pi_j = 1$$

 Probabilități de tranziție dintr-o stare Si (de la momentul t-1) într-o stare Sj (de la momentul t)

$$a_{ii} = P[q_t = Sj \mid q_{t-1} = Si]$$

$$1 \leq i, j \leq N$$

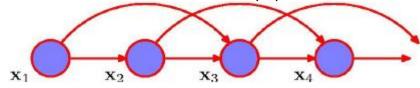
Obs.: suma probabilităţilor care ies dintr-o stare = 1

Cazuri particulare

- MM de ordin 1
 - □ A *n*-a observaţie este influenţată doar de a *n-1*-a observaţie
 - p(xn|x1,x2,...,xn-1)=p(xn|xn-1)

MM de ordin 2

- □ A *n*-a observaţie este influenţată de a *n-1*-a observaţie şi de a *n-2*-a observaţie
- p(xn|x1,x2,...,xn-1)=p(xn|xn-1,xn-2)
- $p(x_1,x_2,...,x_N)=p(x_1)p(x_2|x_1) \prod_{n=3,...,N} p(x_n|x_n-1,x_n+2)$

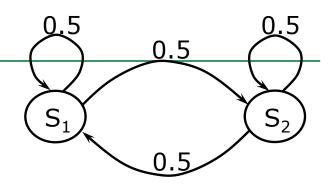


Exemple

- Aruncarea unei monezi perfecte
 - Intrări:
 - Starea S1 → evenimentul "moneda cade şi se vede capul (C)"
 - Starea S2 → evenimentul "moneda cade şi se vede pajura (P)"
 - Probabilitatea apariţiei:
 - Stării S1: $P(C) = \frac{1}{2} = 0.5$
 - Stării S2: $P(P) = \frac{1}{2} = 0.5$
 - Stării S1 după starea S1: P(C|C) = ½ = 0.5
 - Stării S1 după starea S2: P(C|P) = ½ = 0.5
 - Stării S2 după starea S2: P(P|P) = ½ = 0.5
 - Stării S2 după starea S1: $P(P|C) = \frac{1}{2} = 0.5$

Ieşiri:

- Care este probabilitatea generării unei secvenţe de evenimente C P C C P C P P P C C?
 - A unei secvenţe de sări S₁ S₂ S₁ S₁ S₂ S₁ S₂ S₂ S₂ S₁ S₁



Exemple

- Aruncarea unei monezi imperfecte\
 - Intrări:
 - Starea S1 → evenimentul "moneda cade şi se vede capul (C)"
 - Starea S2 → evenimentul "moneda cade şi se vede pajura (P)"
 - Probabilitatea apariţiei:
 - Stării S1: $P(C) = \frac{1}{2} = 0.5$
 - Stării S2: $P(P) = \frac{1}{2} = 0.5$
 - Stării S1 după starea S1: P(C|C) = 0.7
 - Stării S1 după starea S2: P(C|P) = 0.4
 - Stării S2 după starea S2: P(P|P) = 0.6
 - Stării S2 după starea S1: P(P|C) = 0.3

Ieşiri:

- Care este probabilitatea generării unei secvenţe de evenimente C P C C P C P P P C C?
 - A unei secvenţe de sări S₁ S₂ S₁ S₁ S₂ S₁ S₂ S₂ S₂ S₁ S₁

Exemple

S

Ν

.70

.25

.20 .70 .10

.40 .50

- Previziunea vremii
 - Intrări:
 - Starea S1 → evenimentul "afară plouă (P)"
 - Starea S2 → evenimentul "afară sunt nori (N)"
 - Starea S3 → evenimnetul "afară este soare (S)"
 - Probabilitatea aparitiei:

•	Stării S1:	P(S1)	1 = 1/3	= 0.5

- Stării S2: P(S2) = 1/3 = 0.4
- Stării S3: P(S3) = 1/3 = 0.1
- Stării S1 după starea S1: P(S1|S1) = 0.7
- Stării S2 după starea S2: P(S2|S2) = 0.5
- Stării S3 după starea S3: P(S3|S3) = 0.1
- Stării S1 după starea S2: P(S1|S2) = 0.4
- Stării S2 după starea S3: P(S2|S3) = 0.7
- Stării S3 după starea S1: P(S3|S1) = 0.05
- Stării S1 după starea S3: P(S1|S3) = 0.2
- Stării S3 după starea S2: P(S3|S2) = 0.1
- Stării S2 după starea S1: P(S2|S1) = 0.25

Ieşiri:

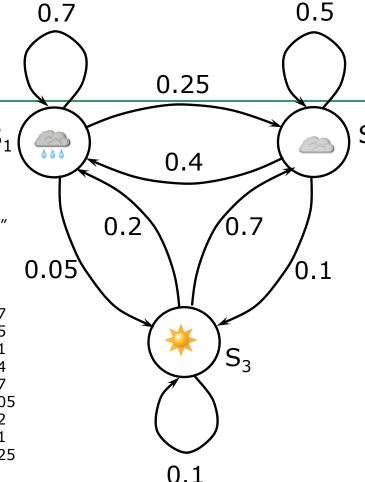
.05

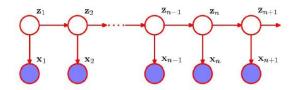
.10

- Care este probabilitatea generării unei secvențe de evenimente P P P N S N P?
 - A unei secvențe de sări S3 S3 S3 S2 S1 S2 S3?
 - $P = P[S_1] \ P[S_1|S_1] \ P[S_1|S_1] \ P[S_2|S_1] \ P[S_3|S_2] \ P[S_2|S_3] \ P[S_1|S_2]$
 - $= 0.5 \cdot 0.7 \cdot 0.7 \cdot 0.25 \cdot 0.1 \cdot 0.7 \cdot 0.4$
 - = 0.001715
- Care este probabilitatea generării unei secvențe de evenimente S S S P N S S?

 - A unei secvențe de sări S_3 , S_3 , S_3 , S_1 , S_2 , S_3 , S_3 ? P = $P[S_3]$ $P[S_3|S_3]$ $P[S_3|S_3]$ $P[S_1|S_3]$ $P[S_2|S_1]$ $P[S_3|S_2]$ $P[S_3|S_3]$ P = 0.1 · 0.1 · 0.1 · 0.2 · 0.25 · 0.1 · 0.1

 - $P = 5.0 \times 10^{-7}$





- Ideea de bază
 - Similar unui automat finit, dar cu tranziție probabilistică de la o stare la alta
 - La fiecare moment de timp se realizează o tranziție dintr-o stare în altă stare
 - La orice moment de timp, un eveniment se poate afla în mai multe stări (cu o anumită probabilitate)
- Elemente
 - Ceas → cuantifică momentele de timp (discret)

$$t = \{1, 2, 3, ... T\}$$

N stări

$$Q = \{S1, S2, ..., SN\}$$

M evenimente

Probabilități inițiale

To Dabilitați inițiale
$$\prod_{j=1}^{N} \pi_j = 1$$

Probabilități de tranziție dintr-o stare Si (de la momentul t-1) într-o stare Sj (de la momentul t)

 $a_{ii} = P[q_t = Sj \mid q_{t-1} = Si]$

$$1 \leq i, j \leq N$$

- Obs.: suma probabilităţilor care iasă dintr-o stare = 1
- Probabilități ale observațiilor

 $b_i(k) = P[\mathbf{o}_t = e_k \mid q_t = Sj]$

$$1 \le k \le M$$

$$b_i(\mathbf{o}_t) = P[\mathbf{o}_t = e_k \mid q_t = j]$$

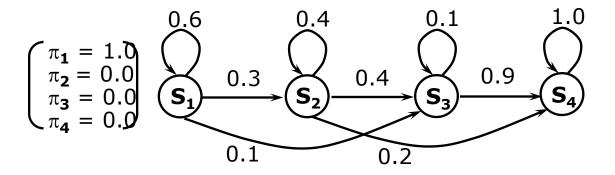
$$1 \le k \le M$$

- Model Markov ascuns = (π, A, B) , unde
 - $\Pi \rightarrow$ probabilitățile stărilor inițiale
 - A matricea probabilităților de tranziție de la o stare ascunsă la alta (NxN)
 - B matricea probabilitătilor de tranziție de la o stare ascunsă la o observație (NxM)

- Cazuri particulare
 - Ergodice (complet conectate)

 $\begin{array}{c}
\pi_{1} = 0.4 \\
\pi_{2} = 0.2 \\
\pi_{3} = 0.4
\end{array}$ $\begin{array}{c}
0.3 \\
0.3 \\
0.1 \\
0.6 \\
0.5
\end{array}$ $\begin{array}{c}
0.5 \\
0.5 \\
0.3
\end{array}$

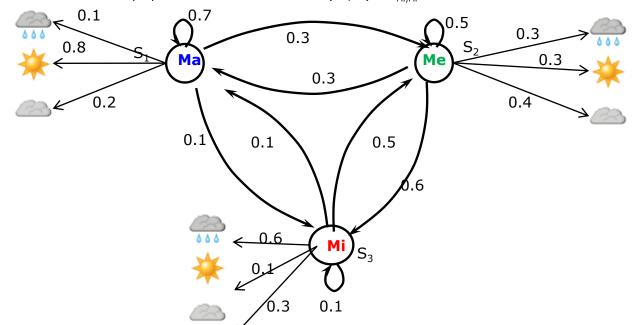
Bakis (stânga-dreapta)



- Previziunea vremii
 - Intrări:
 - Starea S1 → evenimentul "afară plouă (P)"
 - Starea S2 → evenimentul "afară sunt nori (N)"
 - Starea S3 → evenimnetul "afară este soare (S)"
 - Probabilitatea apariţiei unei
 - presiuni atmosferice mare: $\pi_{Ma} = 0.4$
 - presiuni atmosferice medie: π_{Me} = 0.2
 - presiuni atmosferice mică: $\pi_{Mi} = 0.3$
 - presiuni atmosferice mare după presiune atmosferică medie: P(Ma|Me) = a_{Me Ma} = 0.3
 - presiuni atmosferice mare după presiune atmosferică mică: P(Ma|Mi) = a_{Mi.Ma} = 0.1
 - presiuni atmosferice medie după presiune atmosferică mare: P(Me|Ma) = a_{Ma,Me} = 0.3
 - presiuni atmosferice medie după presiune atmosferică mică: P(Me|Mi) = a_{Mi,Me} = 0.6
 - presiuni atmosferice mică după presiune atmosferică mare: P(Mi|Ma) = a_{Ma,Mi} = 0.1
 - presiuni atmosferice mică după presiune atmosferică medie: P(Mi|Me) = $a_{Me,Mi}$ = 0.5
 - presiuni atmosferice mare după presiune atmosferică mare: $P(Ma|Ma) = a_{Ma,Ma} = 0.6$
 - presiuni atmosferice medie după presiune atmosferică medie: $P(Me|Me) = a_{Me,Me} = 0.2$
 - presiuni atmosferice mică după presiune atmosferică mică: P(Mi|Mi) = a_{Mi,Mi} = 0.3

π	
Ма	0.4
Me	0.2
Mi	0.3

а	Ма	Ме	Mi
Ма	0.6	0.3	0.1
Me	0.3	0.2	0.5
Mi	0.1	0.6	0.3

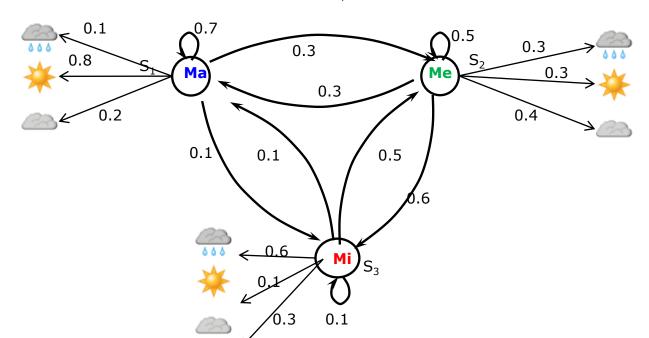


- Previziunea vremii
 - Intrări:
 - Starea S1 → evenimentul "afară plouă (P)"
 - Starea S2 → evenimentul "afară sunt nori (N)"
 - Starea S3 → evenimnetul "afară este soare (S)"
 - Probabilitatea apariţiei:
 - Ploii şi a unei presiuni atmosferice mare P(P|Ma)=b_{Ma.P}=0.1
 - Ploii şi a unei presiuni atmosferice medie P(P|Me)=b_{Me,P}=0.3
 - Ploii şi a unei presiuni atmosferice mică P(P|Mi)=b_{Mi,P}=0.6
 - Norilor şi a unei presiuni atmosferice mare P(N|Ma)=b_{Ma,N}=0.2
 - Norilor şi a unei presiuni atmosferice medie P(N|Me)=b_{Me,N}=0.4
 - Norilor şi a unei presiuni atmosferice mică P(N|Mi)=b_{Mi N}=0.3
 - Soarelui şi a unei presiuni atmosferice mare PS|Ma)=b_{Ma.S}=0.8
 - Soarelui și a unei presiuni atmosferice medie $P(S|Me)=b_{Me,S}=0.3$
 - Soarelui şi a unei presiuni atmosferice mică P(S|Mi)=b_{Mi,S}=0.1

π	
Ма	0.4
Me	0.2
Mi	0.3

a	Ма	Me	Mi
Ма	0.6	0.3	0.1
Me	0.3	0.2	0.5
Mi	0.1	0.6	0.3

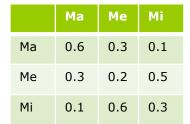
b	S	N	Р
Ма	8.0	0.2	0.1
Me	0.3	0.4	0.3
Mi	0.1	0.3	0.6



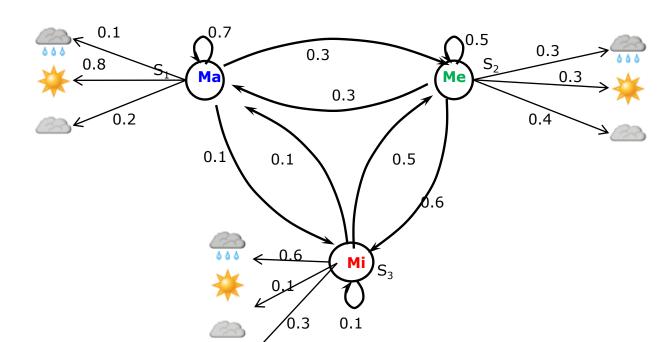
- Previziunea vremii
 - Ieşiri:

π	
Ма	0.4
Me	0.2
Mi	0.3

- Care este probabilitatea generării unei secvențe de evenimente P P P N S N P fiind date modelul HMM (π, A, B) și o secvență de stări ascunse (seq=MaMeMeMiMi Ma Ma)?
 - P = P[P|Ma] P[P|Me] P[P|Me] P[N|Mi] P[S|Mi] P[N|Ma] P[P|Ma]
 - $P = b_{Ma,P}b_{Me,P}b_{Me,P}b_{Mi,N}b_{Mi,S}b_{Ma,N}b_{Ma,P}$ P = 0.1*0.3*0.3*0.3*0.1*0.2*0.1
- Care este probabilitatea generării unei secvențe de evenimente P P P N S N P și a unei secvențe de stări ascunse (seq=Ma Me Me Mi Mi Ma Ma) fiind dat modelul HMM (π, A, B) ?
 - $P=P_{start}[Ma]P[P|Ma]*P[Me|Ma]P[P|Me]*P[Me|Me]P[P|Me]*P[Mi|Me]P[N|Mi]*P[Mi|Mi]P[S|Mi]*P[Ma|Mi]*P[Ma|Ma]*P[Ma|Ma]*P[Ma]$
 - $\begin{array}{l} P = \pi_{\text{Ma}} b_{\text{Ma,P}} \, a_{\text{Ma,Me}} b_{\text{Me,P}} \, a_{\text{Me,Me}} b_{\text{Me,P}} \, a_{\text{Me,Mi}} b_{\text{Mi,N}} \, a_{\text{Mi,Mi}} b_{\text{Mi,S}} \, a_{\text{Mi,Ma}} b_{\text{Ma,N}} \, a_{\text{Ma,Ma}} b_{\text{Ma,P}} \\ P = 0.4 * 0.1 * 0.3 * 0.3 * 0.2 * 0.3 * 0.5 * 0.3 * 0.3 * 0.1 * 0.1 * 0.2 * 0.6 * 0.1 \end{array}$



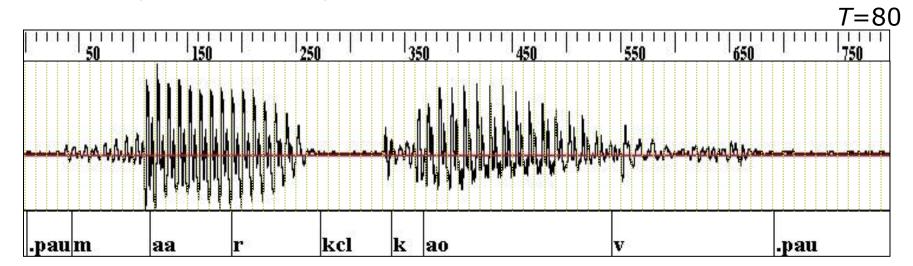
b	S	N	Р
Ма	8.0	0.2	0.1
Me	0.3	0.4	0.3
Mi	0.1	0.3	0.6



Dileme

- Care este probabilitatea producerii unei secvenţe de observaţii O?
 - Algoritmul foward-backward
 - Ex. care este probabilitatea ca săptămâna să fie S S N P S S S?
- Care este următoarea observaţie după o secvenţă de observaţii?
 - Calcul de probabilități condiționate
 - Ex. Care este cea mai probabilă vreme pentru mâine ştiind că ultima săptămână a fost S S N P S S S?
- Care este cea mai probabilă explicaţie (secvenţă de stări ascunse) care a generat un set de observaţii?
 - Algoritmul Viterbi
 - Ex. Care este cea mai probabilă secvență de nivele ale presiunii (Mică, Medie, Mare) care au generat o săptămână cu S S N P S S S?

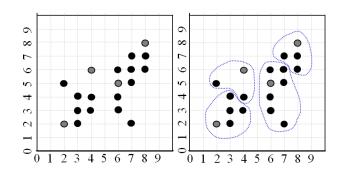
- Recunoaşterea vocii
 - Semnalul vocal este separat în fragmente de 10-msec
 - Cum? → Quantificare vectorială
 - generându-se o mulţime O de observaţii (stări observabile).
 - Pe baza HMM-urilor corespunzătoare fiecărui posibil cuvânt wi (fonem fi), se calculează probabilitatea Pi ca observaţiile O să fi fost generate de cuvântul wi (fonemul fi).
 - □ Se alege cea mai mare probabilitate → cuvântul rostit (fonemul rostit).

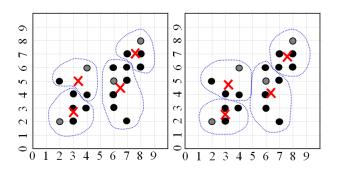


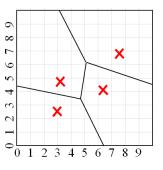
Cuantificare vectorială

■ Ideea de bază

- Separarea spaţiului de caracteristici în grupe de date
 - Fiecare grupă are asociat un centroid
 - Toţi centroizii formează un codebook
- cu scopul reducerii dimensiunii datelor

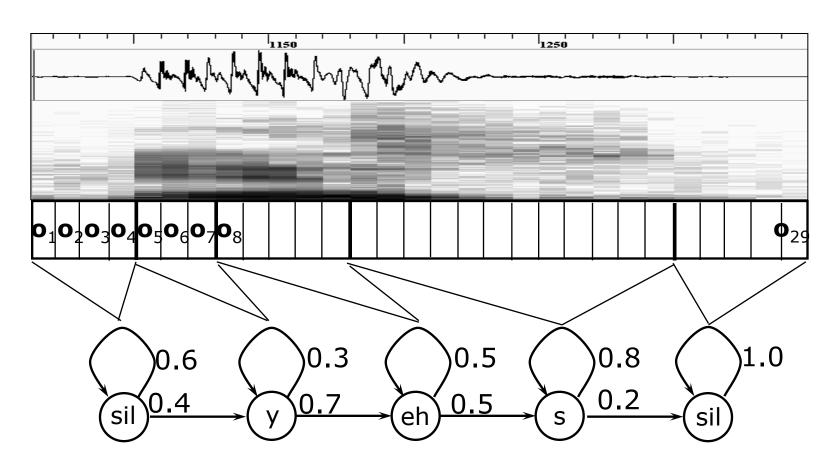






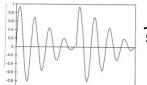
Cuantificarea vectorială și generarea observațiilor

- Generarea observaţiilor corespunzătoare unei stări
- Starea =
 - Cuvânt
 - Mono-fonem (mono-gram)
 - Fonem independent (b)
 - Ex. BRYAN → B R AY AX N
 - Bi-fonem (bi-gram)
 - Foneme contextuale (stånga \rightarrow a-b, dreapta \rightarrow **b**+c)
 - EX. BRYAN \rightarrow SIL-B B-R R-AY AY-AX AX-N, BRYAN \rightarrow B+R R+AY AY+AX AX+N N+SIL
 - Tri-fonem (tri-gram)
 - Foneme contextuale (stânga şi dreapta \rightarrow a-**b**+c)
 - Ex. BRYAN → SIL-B+R B-R+AY R-AY+AX AY-AX+N AX-N+SIL



Dileme

- Care este probabilitatea producerii unei secvenţe de observaţii O?
 - Algoritmul foward-backward
 - □ Ex.
 - Care este probabilitatea ca semnalul vocal să fie



- Care este următoarea observaţie după o secvenţa ue observaţii?
 - Calcul de probabilităţi condiţionate
 - □ Ex.
 - Care este cel mai probabil semnal vocal următor ştiind că semnalul curent a fost ?
- Care este cea mai probabilă explicaţie (secvenţă de stări ascunse) care a generat un set de observaţii?
 - Algoritmul Viterbi
 - □ Ex.
 - Care este cea mai probabilă secvenţă de foneme care au generat un semnal audio
 ?

- Câteva instrumente
 - Praat
 - http://www.fon.hum.uva.nl/praat/
 - Speech Prosody Analysis Software Tools
 - http://affect.media.mit.edu/software.php
 - TKK Aparat
 - https://sourceforge.net/projects/aparat/
 - Virtual Human Toolkit
 - https://vhtoolkit.ict.usc.edu/
 - Litebody
 - http://relationalagents.com/litebody.html

Detectarea emoțiilor în gesturi

Gesturi

- Mimica feței
- Gesturi ale corpului

Emoţiile faciale

- Științele cognitive
 - Ce informație trebuie reprezentată?
- Științele computaționale
 - Cum trebuie reprezentată (codată) informația?

Percepția feței

- Abordarea holistică
 - Fața este modelată ca un întreg, fără părți (componente) care ar putea fi izolate
- Abordarea bazată pe componente
 - Anumite atribute ale feței pot fi procesate individual
- Abordarea bazată pe configurație
 - Se modelează relațiile spațiale dintre componentele feței (ex. ochiul stâng-ochiul drept, nas-gură)

Detectarea emoțiilor în expresia feței

- Recunoașterea afectivă are drept scop
 - Recunoașterea gesturilor de pe față
 - Facial Action Coding System (FACS)
 - Compus din facial Action Units (AU) coduri care descriu configurații ale feței (ex. AU 12 – colțul buzelor)
 - Efectuarea unui gest are o evoluție temporală care se poate modela prin 4 segmente:
 - Neutru faza fără expresii și activitate musculară
 - Onset apar contracțiile musculare și cresc în intensitate
 - Apex platou (intensitate constantă)
 - Offset relaxarea musculaturii

Detectarea emoțiilor în expresia feței

- Recunoașterea afectivă are drept scop
 - Recunoașterea emoțiilor de pe față (consecințe ale gesturilor)
 - Emoţii de bază
 - Modelul dezvoltat de Ekman&Co (1972): producerea și interpretarea anumitor expresii sunt adânc întipărite în creier și recunoascute universal (nu sunt elemente culturale, specifice unei nații)
 - Emoţiile produse de aceste expresii se pot modela în 6 clase:
 - Fericire
 - Tristețe
 - Surpriză
 - Teamă
 - Furie
 - Dezgust
 - Emoţii derivate (1990)
 - Emoții pozitive & Emoții negative
 - Unele emoții nu sunt codate de mușchii feței
 - Amuzament
 - Dispreţ
 - Mulţumire
 - Jenă
 - Excitare
 - Vinovăție
 - Mândrie
 - Alinare
 - Satisfacţie
 - Plăcere senzorială
 - Rusine

Detectarea emoțiilor în expresia feței

- □ Provocări în recunoașterea emoţiilor pe feţe
 - Variații ale poziției capului
 - Variații ale iluminării
 - Erori de aliniere
 - Ocluzii
 - Deplasări de identitate

Competiții

- Facial Expression Recognition (FERA)
 - http://sspnet.eu/fera2015/
 - http://sspnet.eu/fera2017/
- Audio/Visual Emotion Challenges (AVEC)
 - http://sspnet.eu/avec2016/

- Baze de date
 - Conţinut
 - Imagini singulare ale emoţiilor (de intensitate maximă)
 - Secvențe de imagini & video corespunzătoare unei emoții

■ Baze de date - detalii in Evangelos Sariyanidi, Hatice Gunes, and Andrea Cavallaro , Automatic Analysis of Facial Affect: A Survey of Registration, Representation, and Recognition, IEEE TRANSACTIONS ON PATTERN ANALYSIS AND MACHINE INTELLIGENCE, VOL. 37, NO. 6, JUNE 2015

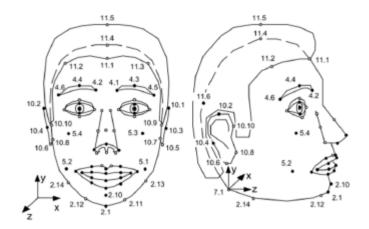
				Application and Labels			Statistics and Properties				Baseline		
	Dataset	Access- ible	BE	NBE	AU	DA	#Sub- jects	#Vid- eos	#Im- ages	frame-by- frame labels?	Res- ults	Regis- trati on	Rep- resen.
Posed	CK [61]	Yes	6+N	-	√(+T,+I[146] [†])	-	97	486	-	-	-	-	-
	GEMEP [7]	Yes	6+N	12	✓	-	10	7,000	-	-	✓	✓	✓
	ISL Frontal-View [146]	Yes	-	-	√+T	-	10	42	-	✓	-	-	-
	ISL Multi-View [145]	Yes	-	-	√ +T	-	8	40	-	✓	-	✓	-
	Multi-PIE [47]	Not free	3+N	2	-	-	100	-	4,200	-	-	-	-
	JAFFE [86]	Yes	6+N	-	-	-	10	-	213	-	-	-	-
Posed & Non-posed	MMI [105], [153]	Yes	6+N	-	√+T	-	75	2,420	484	temp.phas.	-	-	-
	CK+ [83]	Yes	6+N	1	-	-	123	593	-	-	✓	✓	-
Non-posed	HUMAINE [91]	Yes	-	-	-	A/V^*	4	23	-	✓	-	-	-
	SEMAINE [91]	Yes	3	$10^{\dagger\dagger}$	✓	$A/E/P/V^*$	150	959	_	✓	✓	✓	✓
	RU-FACS [10]	Partly	-	-	✓	-	100	100	-	N/A	-	-	-
	DISFA [10]	Yes	-	-	√+I	-	27	27	-	✓	✓	✓	-
	Belfast Induced [137]	Yes	6+N	Var ^{††}	-	A/V^*	256	1,400	-	✓	-	-	-
	Belfast Naturalistic [36]	Yes	4+N	12	-	A/V^*	125	298	-	✓	-	-	-
	GENKI-4K [143]	Yes	2	_	_	_	N/A	_	4,000	N/A	_	_	_
	UNBC-Mc Master [84]	Partly	-	Pain	√+I	-	25	200	-	V	✓	✓	-
	COPE [15]	No	_	Pain	-	_	26	_	204	N/A	_	_	_
	SMIC [72]	Yes	3 [†] +N	√	-	-	16	264	-	✓	✓	✓	-

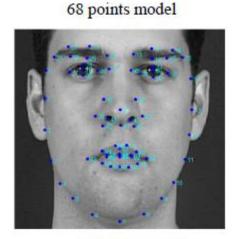
[†]See text for details. ^{††}Refer to the original dataset paper for details. ^{*}These dimensions may be referred to with different names. BE: Basic emotions; NBE: Non-basic emotions; AU: action units; DA: Dimensional affect;

N: Neutral; +T: Temporal segments; +I: AU intensity; A: Arousal; E: Expectancy; P: Power; V: Valence.

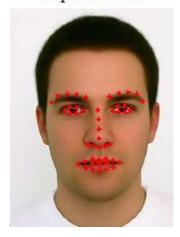
- Componentele unui sistem de recunoaștere a emoţiilor faciale
 - Achiziţia imaginilor
 - Detecția feței în imagini
 - Pre-procesarea
 - Determinarea punctelor de interes (landmark)
 - Alinierea (Registration)
 - Reprezentarea
 - Atribute
 - Reducerea dimensiunii
 - Recunoașterea

- Sistem Pre-procesarea
 - Determinarea punctelor de interes (landmark)
 - Standarde internaționale MPEG-4





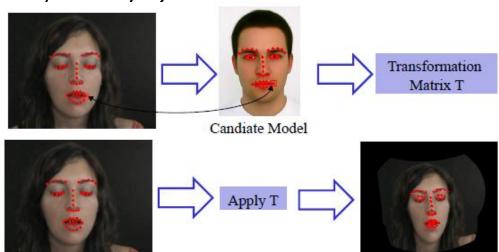
49 points model



- Sistem Pre-procesarea
 - Determinarea punctelor de interes (landmark)
 - Standarde internaționale MPEG-4
 - Algoritmi
 - Active Shape Model (ASM)
 - Active Appearance Model (AAM)
 - Constrained Local Model (CLM)
 - Incremental Parallel Cascade of Linear Regression Method (Chehra)
 - Discriminative Response Map Fitting (DRMF)

■ Sistem – Pre-procesarea

- Determinarea punctelor de interes (landmark)
- Alinierea (registration)
 - găsirea transformării sau deformarea care minimizează discrepanțele între două sau mai multe obiecte
 - Ideea de bază
 - Calcularea transformării
 - Realizarea transformării afine (scalare, rotație, translație, scalare, reflecție)



- Sistem Pre-procesarea Alinierea feței
 - La nivelul întregii fețe
 - □ Tehnici rigide de aliniere aliniere globală , la nivelul întregii fețe
 - Detectarea punctelor de interes de pe faţă
 - Ex. Cei doi ochi
 - Ex. Nas şi gură

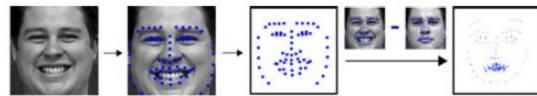
și folosirea lor pentru a calcula o transformare globală: față – prototip

- Aliniere generică
 - Active Appearence Model (AAM)
 - Robust Fast Fourier Transformation (FFT)
 - Modelul Lucas-Kanade
- Tehnici ne-rigide
 - Aliniere locală
 - Tehnica AAM
 - Tehnica SIFT-flow
 - Tehnica Avatare image registration
- La nivelul unei părți din față
 - Numărul, dimensiunea și locația părților poate varia
 - Tehnica AAM
 - Părțile sunt localizate ca regiuni fixe în jurul punctelor de interes
- La nivelul unui punct de pe față

- Sistem Reprezentarea feței prin atribute
 - În funcție de frame-urile considerate
 - Atribute spaţiale
 - Codifică secvențe de imagini frame-by-frame
 - Atribute spaţio-temporale
 - Codifică vecinătăți de frame-uri
 - Tipul de informații codificate
 - Atribute bazate pe aspect
 - Folosesc informații despre textură (intensitatea pixelilor)
 - Atribute bazate pe formă
 - Descriu formele și ignoră textura

- Sistem Extragerea atributelor
 - Atribute spațiale
 - Reprezentări ale formei
 - Reprezentări ale aspectului
 - Reprezentări ale părților feței
 - Atribute spaţial-temporale
 - Reprezentări ale formei
 - Reprezentări ale aspectului

- Sistem Extragerea atributelor Atribute spaţiale – Reprezentări ale formei
 - Puncte de interes
 - Coordonate
 - Distanțe între puncte
 - Distanțe și unghuri între puncte
 - Ochi închişi sau deschişi
 - Starea obrajilor
 - Se folosec în completarea informațiilor legate de aspect



- Sistem Extragerea atributelor Atribute spațiale
 Reprezentări ale aspectului
 - De nivel primar
 - Histograme
 - Ideea de bază
 - Se extrag atribute locale și se înglobează într-o imagine transformată
 - Se grupează atributele locale în regiuni uniforme
 - Se colectează atributele fiecărei regiuni în histograme locale
 - Se concatenează hisogramele locale
 - Proprietăți
 - Robuste la variații de iluminare
 - Invariante la variații de iluminare globale
 - Se pot normaliza robuste
 - Rouste la erorile de aliniere
 - Simple de calculat
 - Neajunsuri
 - Afectate negativ de eroarea de identitate (identity bias)
 - Exemple
 - Local binary pattern (LBP)
 - Local phase quantisation (LPQ)
 - HOG
 - Quantised local Zernike moments (QLZM)

- Sistem Extragerea atributelor Atribute spațiale – Reprezentări ale aspectului – De nivel primar – Histograme
 - Local binary pattern (LBP)
 - Descrie, local, variația texturii într-o regiune circulară
 - Asociază acestei variații un întreg

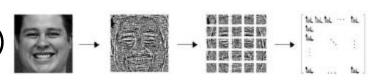
example			 thresholded					weights				
6	5	2	1	0	0		1	2	4			
7	6	1	1		0		128		8			
9	8	7	1	1	1		64	32	16			
			 			•						

Pattern =
$$11110001$$

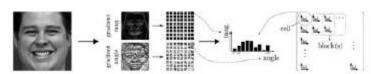
LBP = $1 + 16 + 32 + 64 + 128 = 241$
C = $(6+7+8+9+7)/5 - (5+2+1)/3 = 4.7$

- Histogramele se determină pe baza acestor întregi
 - Dimensiunea repreznetării depinde de câți întregi se folosesc

- Sistem Extragerea atributelor Atribute spațiale – Reprezentări ale aspectului – De nivel primar – Histograme
 - Local binary pattern (LBP)
 - Local phase quantisation (LPQ)
 - Similar cu LBP

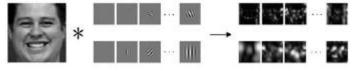




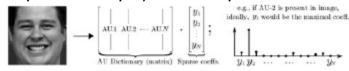


- Quantised local Zernike moments (QLZM)
 - o vecinătate este descrisă prin momente locale Zernike
 - Fiecare coeficient al momentului descrie variația la o scară și orientare unică – informațiile aduse de diferiți coeficienți ai momentului nu se suprapun
 - Descriptorul QLZM se obține prin cuantificarea tuturor coeficienților într-un întreg
 - Histrogramele locale iau în calcul acești întregi

- Sistem Extragerea atributelor Atribute spațiale Reprezentări ale aspectului
 - De nivel primar
 - Histograme
 - Reprezentări Gabor
 - Imaginea este supusă unei convoluții cu filtre Gabor (cu diferite scări și orientări)
 - Reprezentări bazate pe date
 - Bag of Word
 - Vecinătăți locale
 - Se extrag atribute locale (ex. SIFT) dense din locații fixe
 - Se măsoară similaritatea acestor atribute cu o mulțime de atribute cunoscute (visual words) la nivelul unui set de date (visual vocabulary) prin-un algoritm locality constrained linear coding
 - De nivel avansat
 - Factorizări de matrici non-negative
 - Sparse coding
 - De tip cascadă
 - Straturi cu informații brute
 - Straturi cu informaii de nivel înalt



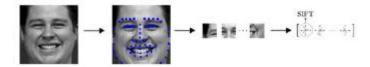
- Sistem Extragerea atributelor Atribute spațiale Reprezentări ale aspectului
 - De nivel primar
 - De nivel avansat
 - Factorizări de matrici non-negative
 - O matrice (imagine) este descompusă în mai multe matrici non-negative (imagini de bază)
 - Atributele = coeficientii imaginilor de bază
 - Se calculează prin minimizare
 - Descompunerea
 - nu e unică
 - Poate avea diferite semnificații
 - Ex. Graph-prserving NMF
 - Fața este descompusă în componente spațiale independente
 - Ex. Subclass discriminant NMF



- Sparse coding
 - Orice imagine poate fi rară într-un anumit domeniu
 - Se poate găsi o transformare a iamginii în care majoritatea coeficienților să fie 0
 - Transformarea poate fi
 - Adaptată la date
 - Ne-adaptată (transformată Fourier)
- Feature learning

- Sistem Extragerea atributelor Atribute spaţiale
 - Reprezentări ale aspectului
 - De nivel primar
 - Robuste la variațiile de iluminare și erorile de aliniere
 - De nivel avansat
 - Robuste la erori de identificare
 - Pot genera atribute interpretabile semantic
 - De tip cascadă (reprezentări ierarhice)
 - Straturi cu informații brute
 - Straturi cu informații de nivel înalt
 - Deep learning
 - Se învață reprezentări ierarhice pe mai multe nivele
 - 2 nivele cu informații brute
 - Imaginile suportă o convoluție cu filtre locale (smooth diferențe locale) învățate din date
 - Rezultatele convoluției sunt agregate prin diferite operații (ex. pooling)
 - Alte nivele cu informații de nivel avansat pentru diferite scopuri
 - Identificarea elementelor ocluzionate

- Sistem Extragerea atributelor Atribute spaţiale – Reprezentări ale părţilor feţei
 - Calculate la nivelul unei părți
 - Se ignoră relațiile spațiale între părți
 - Folosite în recunoașterea emoțiilor spontane
 - Ex.
 - Part-based SIFT



 Se calculează descriptori SIFT (cu scară și orientare fixă) pentru fiecare parte a feței

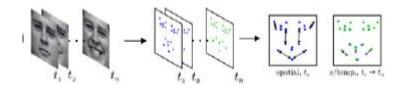
Part-based NMF



- Se elimină detaliile de textură personale
- Se descompune imaginea părții în NM

- Sistem Extragerea atributelor
 - Atribute spațiale
 - Atribute spaţio-temporale
 - Reprezentări ale formei
 - Geometric Features from Tracked Facial Points
 - Reprezentări ale aspectului
 - Atribute de nivel primar din planurile ortogonale
 - Convoluţii cu filtre netede (smooth filter)
 - Reprezentări Haar spațio-temporale
 - Reprezentări ale deformărilor

- Sistem Extragerea atributelor Atribute spaţio-temporale – Reprezentări ale formei
 - Geometric Features from Tracked Facial Points
 - Analiza temporală a variației activității musculare
 - Ideea:
 - Se folosesc
 - coordonatele fiecărui punct de interes
 - Lungimea și unghiul liniile care conectează toate aceste puncte (luate în perechi)
 - Se stabilesc diferențele față de o față neutră



- Sistem Extragerea atributelor Atribute spațio-temporale – Reprezentări ale aspectului
 - Atribute de nivel primar din planurile ortogonale
 - Convoluții cu filtre netede (smooth filter)
 - Reprezentări Haar spațio-temporale
 - Reprezentări ale deformărilor
 - Bag of Words temporal

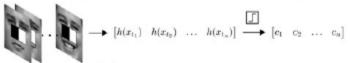
- Sistem Extragerea atributelor Atribute spaţio-temporale – Reprezentări ale aspectului
 - Atribute de nivel primar din planurile ortogonale
 - Three ortogonal planes (TOP)
 - Se extrag atribute din vecinătăți spațio-temporale în 3 planuri:
 - Planul spațial (x-y LBP)
 - Planul vertical spațio-temporal (y-t)
 - Planul orizontal spaţio-temporal (x-t)
 - Se determină histograme locale ale regiunilor spațiotemporale
 - LBP-TOP
 - LPQ-TOP



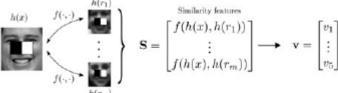
- Sistem Extragerea atributelor Atribute spaţiotemporale – Reprezentări ale aspectului
 - Convoluţii cu filtre netede (smooth filter)
 - Filtre spaţio-temporale Gabor
 - Filtrare cu componente spaţio-temporale independnete (IC)



- Reprezentări Haar spațio-temporale
 - Atribute Haar dinamice

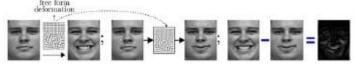


- Atribute de similaritate (asemănător functiilor kernel din ML)
 - Se aplică un filtru Haar fiecărui frame



- se reţine într-un vector valoarea unei funcţii de similaritate între rezultatul filtrării şi outputul corespunzător unei imagini referinţă
- Se calculează histograma vectorilor aferenți întregii secvențe de frame-uri

- Sistem Extragerea atributelor Atribute spaţio-temporale – Reprezentări ale aspectului
 - Reprezentări ale deformărilor



- Bag of Words temporal
 - Fiecare frame e reprezentat prin part-based SIFT şi comprimat prin PCA, rezultând un vector
 - Vectorul se codează în stil BoW
 - □ Toți vectorii se "reunesc" într-o histogramă



- Sistem Reducerea dimensiunii de reprezentare
 - Pooling
 - Scop
 - Agregarea atributelor locale
 - Tehnici
 - Sumă
 - Histogramă
 - Maxim
 - Norma L₂
 - Stocastic
 - Maxout
 - Selectarea atributelor (Feature selection)
 - Scop
 - Selectare & Ponderare
 - Tehnici
 - Supervizate Boosting (AdaBoost, GentleBoost)
 - Extragerea atributelor (Feature extraction)
 - Se calculează noi atribute
 - Transformare
 - Ne-adaptată
 - Transformarea discretă cosine (DCT)
 - IDA
 - Adaptată
 - PCA

- Sistem recunoașterea
 - Scop
 - Recunoașterea etichetei unei
 - Acţiuni
 - Emoţii
 - Recunoașterea intensității unei
 - Acţiuni
 - Emoţii
 - Determinarea etapei producerii
 - Unei AU
 - Unei combinații de AU
 - Algoritmi
 - Statistici
 - Doar date spaţiale
 - SVM
 - Date temporale
 - HMM&SVM/Boosting
 - Dynamic bayesian network
 - CRF

Dezvoltări

- Noi reprezentări bazate pe forme
 - Viziunea umană percepția emoțiilor de pe față
 - Forme continue, nu doar discrete
- Noi reprezentări bazate pe părți ale feței
- Noi reprezentări ierarhice
- Noi tehnici de aliniere (spațio-temporală)
- Date 3D

Detectarea emoțiilor în gesturi

Gesturi

- Mimica feței
- Gesturi ale corpului

Emoţiile faciale

- Științele cognitive
 - Ce informație trebuie reprezentată?
- Științele computaționale
 - Cum trebuie reprezentată (codată) informația?

Percepția feței

- Abordarea holistică
 - Fața este modelată ca un întreg, fără părți (componente) care ar putea fi izolate
- Abordarea bazată pe componente
 - Anumite atribute ale feței pot fi procesate individual
- Abordarea bazată pe configurație
 - Se modelează relațiile spațiale dintre componentele feței (ex. ochiul stâng-ochiul drept, nas-gură)

□ Gesturi – concept & clasificare

Sisteme inteligente

Gesturi

- Postură (poziție)
 - Configurația degetelor (fără mișcarea mâinii)

Gest

 Mișcare dinamică a mâinii, cu sau fără mișcarea degetelor

Gesticulare

- Mișcare spontană a mâinii/brațelor care însoțește vorbirea
- 90% din gesturile umane

Pantomimă

Mișcări ale mâinii/brațelor/corpului fără vorbire

Gesturi

- În funcție de suport
 - Bazate pe caracteristici observabile (statice sau dinamice)
 - Statice (independente de timp) poziția mâinii e constantă de-a lungul gestului
 - Dinamice (dependente de timp)
 - Bazate pe interpretare (ilustrative)
- În funcție de modul de implicare al executantului
 - Conștiente
 - Regulare pentru controlarea interacţiunii
 - Ridicarea mâinii pentru a solicita cuvântul
 - Afective
 - Retragerea din fața unui obiect poate indica frica
 - Ilustrative
 - Coezive (unitare)
 - Metaforice abstractizări
 - Contextuale identificarea unei persoane sau a unei perioade de timp sau a unei direcții
 - Reprezentative cățăratul în copaci
 - Bătăi scurte şi rapide
 - **Emblematice** (autonome) -- cultural specificeș pot înlocui cuvinte/expresii
 - Ex. Pa! Pa!, aprobarea din cap, thumbs-up!
 - Inconștiente
 - Adaptive
 - Ex. Zgâlţâirea capului, bâţâitul din picior, aranjarea ochelarilor
- In funcție de localizarea spațio-temporală
 - Gesturi temporale
 - Gesturi spaţiale
 - Gesturi spaţio-temporale

- Sistem paşi
 - Achiziţia datelor
 - Modelarea gesturilor
 - Localizarea (segmentarea) mâinii
 - Filtrări și eliminarea zgomotului
 - Detecția conturului
 - Normalizarea
 - Extragerea atributelor
 - Recunoașterea gesturilor

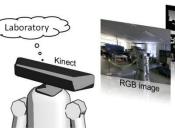
- Sistem Achiziţia datelor
 - Dispozitive



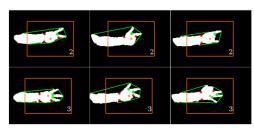
- Bazate pe contact
 - Mănuşi,
 - Accelerometre,
 - Ecrane multi-touch https://www.youtube.com/watch?v=kXuxK6IeQfo



- Camere
 - RGB
 - RGB-D
- Markere







Sistem – Achiziţia datelor

Baze de date – Pramod Kumar Pisharady and Martin Saerbeck, Recent methods and databases in vision-based hand gesture recognition: A review, Computer Vision and Image Understanding, Vol. 141, 2015:152-165

No.	Name, Year	Source
1	Chal.earn gesture* data**, 2011	http://gesture.chalearn.org/data
2	MSRC-12 Kineet ges- ture* dataset**, 2012	http://research.microsoft.com/en-us/um/eambridge/projects/msre12/
3	Challearn multi-modal gesture data**, 2013	http://sunal.uoe.edu/chaksarn/
4	NUS hand posture dataset-II, 2012	http://www.ece.nus.edu.sg/st/page/elepv/NUS-HandSet/
5	61) motion gesture database*, 2011	http://www.eee.gatech.edu/6DMC/6DMC.html
6	Sebastien Marcel Inter- act play database, 2004	http://www.idiap.ch/resource/interactplay/
7	NATOPS sireraft han- dling signals database*, 2011	http://groups.esall.mit.edu/mug/natops/
8	Sobastien Marcel hand posture and gesture datasets, 2001	http://www.idiap.ch/resource/gestures/
9	Centure dataset by Shen et al., 2012	http://users.eecs.northwestern.edu/~xsh835/ GestureDataset.zip
10	Cesture dataset by Yoon et al., 2001	avallable on e-mail request to yoonhstlexri.re.kr
11	ChAirGest multi-modal dataset**, 2013	https://project.ela-fr.ch/chalrgest/Pages/Download.aspx
12	Sheffield Kineet Ces- ture Dataset**, 2013	http://ishao.staff.shef.ac.uk/data/ SheffieldKineetGesture.htm
13	Keck gesture dataset, 2009	http://www.umiacs.umd.edu/~zhuolin/Keckgosturedataset. html
14	NUS hand posture dataset-1, 2010	http://www.eec.nus.odu.sg/st/page/elepv/NUS-HandSet/
15	Cambridge hand ges- ture data set, 2007	http://www.iis.ee.ic.ac.uk/~tkkim/ges_db.htm
16	Posture dataset by Ren et al.**, 2011	http://eeeweba.ntu.edu.sg/computervision/people/home/ renzhou/HandGesture.htm
17	ColorTip dataset**, 2013	https://imatge.upc.edu/web/res/colortip
18	NYU Hand Pose Dataset**, 2014	http://cims.nyu.edu/-tompeon/WYU_Hand_Pose_Dataset.htm# overview
19	General-HANDS data- see**, 2014	htsp://wildhog.les.uel.edu:9090
20	VPU Hand Gesture dataset (HGds), 2008	http://www-vpu.eps.uam.es/DS/HCds/
21	Dataset by Kawulok et al., 2014	http://sun.aei.pols1.pl/~mkawulok/gestures/
22	ASL Finger Spelling Dataset**, 2011	http://personal.ee.surrey.ac.uk/Personal/W.Pugeault/ index.php?section=FingerSpellingDataset

^{*}All the gestures in this dataset are not hand gestures. Some are body gestures.

No.	Description	S/D	Works
1	ChaLearn Gesture Challenge, 62,000 samples	D	[82, 90-92, 100,
			127]
2	12 classes, 30 subjects, 6,244 samples	D	[126]
3	20 classes, 27 subjects, 13,858 samples	D	[128]
4	10 classes, 40 subjects, 2,750 samples, complex	S	[44, 129]
	background		
5	20 classes, 28 subjects, 5,600 samples	D	[130]
6	16 classes, 22 subjects, 50 samples/ subject	D	[13, 131]
7	24 classes, 20 subjects, 9,600 samples	S & D	[132]
8	Three hand posture datasets, with 10 (gray	S & D	63-65, 133
	scale), 12 (color), and 6 (gray scale) classes. One		
	hand gesture dataset with 4 classes		
9	10 classes, 15 subjects, 1,050 samples	S & D	[35]
10	48 classes, 20 subjects, 9,600 samples	D	[11]
11	10 classes, 10 subjects, 1,200 samples recorded	D	[134]
	with Kineet and inertial motion units		
12	10 classes, 6 subjects, 2,160 samples recorded	D	[135]
	with Kinect and RGB cameras		
13	14 classes, 3 subjects, 126 training and 168 testing	D	[136]
	samples		
14	10 classes, 1 subject, 240 samples, color as well	S	45
	as grey scale		
15	9 classes, 2 subjects, 900 image sequences, with	S & D	[137]
	different illumination conditions		
16	10 classes, 10 subjects, 1000 samples, color as well	S	[88]
	as depth maps, cluttered background		
17	7 subjects, 9 classes, 7 training sequences of be-	S	[118]
	tween 600-2000 depth frames		
18	2 users, data from 3 Kinects (frontal and 2 sides),	S	[138]
	72757 and 8252 frames in training and test sets		1
19	22 sequences, different view-points, scales, poses,	S	-
	and occlusions		
20	12 classes, 11 subjects, 1 video per gesture (252	S	[139]
	frames)		1
21	32 classes, 18 subjects, gestures from Polish Sign	S	[140]
	Language and American Sign Language (ASL)		1 .
22	24 classes, 9 subjects, 65,000 samples	S	[141]

^{**}These are RGB-D sensor based datasets, containing depth/ skeletal information.

- Sistem Modelarea gesturilor
 - Localizarea (segmentarea) mâinii
 - Metoda pragului (thresholding)
 - Range/depth thresholding
 - Colour thresholding
 - Speed theresholding
 - Otsu thesholding (bazată pe histogramă)
 - Metode bazate pe culoarea pielii (skin-based)
 - Substraction
 - Are nevoie de o imagine referință
 - Modele statistice
 - Bayesian rule based
 - Gaussian mixture model
 - Expectation Maximisation
 - Normalizarea culorii
 - Filtrări și eliminarea zgomotului
 - Detecția conturului
 - Normalizarea

- Sistem –Modelarea gesturilor
 - Localizarea (segmentarea) mâinii
 - Filtrări și eliminarea zgomotului
 - Zgomotul Sare şi piper prin filtre
 - median
 - morfologice
 - contra harmonice medii
 - Operații morfologice
 - Eroziunea tinde să reducă dimensiunile caracteristicilor luminoase ale imaginii prin corelare cu zonele întunecate adiacente
 - Diluarea inversul eroziunii
 - Zgomotul muchiilor (contururilor)
 - Filtru mediu multi-dimensional
 - Detecția conturului
 - Normalizarea

- Sistem Modelarea gesturilor
 - Localizarea (segmentarea) mâinii
 - Filtrări și eliminarea zgomotului
 - Detecția conturului
 - In functie de derivări
 - Metode bazate pe gradient max&min a derivatei funcției de intensitate de ordind I
 - Metode bazate pe Laplacian trecerile prin 0 a derivatei funcției de intensitate de ordin II
 - Tehnici
 - Sobel
 - Robert
 - Prewitt
 - Laplacian of Gaussian
 - Canny
 - Normalizarea

- Sistem Modelarea gesturilor
 - Localizarea (segmentarea) mâinii
 - Filtrări și eliminarea zgomotului
 - Detecția conturului
 - Normalizarea (reducerea spaţiului atributelor)
 - Decuparea (cropping)
 - Redimensionarea
 - Filtre Gabor
 - Modificări de muchii și de textură
 - Tehnici de ML

- Sistem paşi
 - Achiziţia datelor
 - Modelarea gesturilor
 - Localizarea (segmentarea) mâinii
 - Filtrări și eliminarea zgomotului
 - Detecția conturului
 - Normalizarea
 - Extragerea atributelor
 - Recunoașterea gesturilor

- Sistem Extragerea atributelor
 - 2D
 - D Şabloane deformabile



- Atribute de formă
 - Atribute geometrice
 - locația și poziția degetelor și a palmei
 - Atribute non-geometrice (blind features)
 - Culoarea, profilul&textura, conturul, momentele imaginii, vectorii caracteristici (Eigen) (14,16,17)
- Mişcare



Markere de culoare



- 3D
 - Volumetric
 - Profil structura mâinii
 - Geometrice animație
 - Polygon meshes and cardboard models



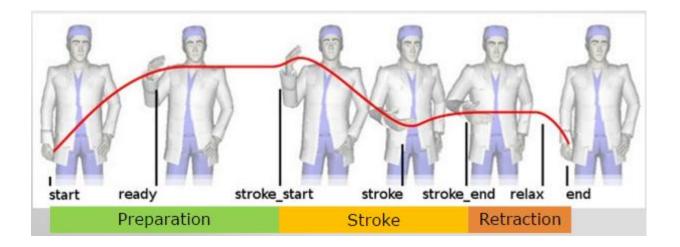




Sistemele de recunoaştere a gesturilor

- Detecție
 - Culoarea pielii
 - Formă
 - Textură
 - Modele 3D ale mâinii
 - Mișcarea mâinii
- Tracking
 - Metode bazate pe şabloane
 - Correlation-based feature tracking
 - Contour based tracking
 - Metode de estimare
 - Filtre Kalman
 - Filtrări de particule
 - CamShift
- Recunoaștere
 - Metode nesupervizate
 - K-Means
 - K-nearest neighbour
 - Mean shift
 - Metode supervizate
 - SVM
 - HMM
 - Dynamic time warping (alinierea semnalelor)
 - Time delay neural networks
 - Finite state machine

- Sistem recunoașterea
 - Metode statice
 - Metode bazate pe mișcare
 - Etape ale prelucrării temporale
 - Pregătirea
 - Nucleul
 - Retragerea



- Sistem recunoașterea
 - Metode bazate pe aspect (view)
 - Folosesc atribute extrase din imagini de antrenament pentru a modela aspectul
 - Compară acești parametrii pentru o imagine de test
 - Avantaje
 - Performanțe (temporale) ridicate (real-time)
 - Dezavantaje
 - Dependente de view (unghiul de vizualizare)
 - Metode bazate pe modele 3D ale mâinii
 - Modele cinetice 3D care estimează parametrii unghiulari și liniari ai modelului mâinii
 - Fără antrenare!!!!
 - Avantaje
 - Acoperă toate perspectivele
 - Dezavantaje
 - Necesită multe imagini pentru a acoperi toate caracteristicile de formă și perspectivele unui obiect

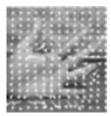
- Sistem recunoașterea
 - Metode bazate pe aspect (view)
 - Cele mai cunoscute modele
 - Model bazat pe culoare
 - Atribute de culoare multi-scale
 - Modele ierarhice
 - Filtrări de particule



- Model geometric al siluetei
 - Perimetrul, convexitatea, suprafaţa, bounding box/ellipse, elongation, rectangularity, centroid and orientation



- Contururi active deformabile
- Model bazat pe mișcare
 - Histograme locale de mișcare



- Sistem recunoașterea
 - Metode bazate pe modele 3D ale mâinii
 - Cele mai cunoscute modele
 - Model 3D texturat volumetric
 - Profilul mâinii și textura pielii



Model 3D geometric



Model 3D de profil



- Sistem recunoașterea
 - Camere RGB
 - Recunoașterea gesturilor dinamice
 - HMM şi alte modele statistice
 - RNA și alte metode de ML
 - Metode bazate pe vectori propri (Eigen)
 - Curve fitting
 - Programare dinamică / Dynamic time wrapping
 - Recunoașterea poziției mâinii
 - Metode de învățare supervizate
 - Metode de învăţare ne-supervizate
 - Potrivire de grafe
 - Metode bazate pe modele 3D

Recunoașterea gesturilor dinamice

 Pramod Kumar Pisharady and Martin Saerbeck, Recent methods and databases in vision-based hand gesture recognition: A review, Computer Vision and Image Understanding, Vol. 141, 2015:152-165

Work	Features used	Classification	Application
		method	
[10]	direction of hand movement	HMM	browsing commands in PowerPoint ^(R)
			presentation
[11]	hand location, angle & velocity	HMM	HCI- recognizing alphanumeric characters
			& graphic elements
[14]	Fourier descriptors/ optical flow	HMM	Taiwanese sign language
[12]	hand shape & hand motion	HMM	remote robot control
[17]	3D articulation data	accumulative	controlling lights and curtains in smart
		HMM	home
[13]	3D trajectory, hand displace-	HMM &	interact-play, manipulation
	ment, color & shape of hand	IOHMM	
	blob		
[25]	haar-like features	statistical/	not specified
		syntactic anal.	
[24]	directional features	DBN	controlling media player
[39]	3D motion trajectory	curve fitting	3D bioinformatics data visualization nav-
			igation
[37]	hand shape / trajectory	predictive	audio player control
		eigen tracker	
[32]	2D motion field / trajectory	NN	American sign language
[34]	Fourier descriptors (shape of		manipulation of objects in windows user
	hand blob)	RNN	interface
[29]	hand motion (motion energy)	FSM	HRI
[42]	3D hand motion features	CDFD & Q-	Dutch sign language
		DFFM	

Descriptions: HMM-hidden Markov model, IOHMM-input / output hidden markov model, HCI
-human computer interaction, DBN-dynamic Bayesian network, NN-neural network, RBF-radial basis function.
RNN-recurrent neural networks, FSM- finite state machines, HRI-human robot interaction, CDFD-combined discriminative feature detectors, Q-DFFM-quadratic classification on discriminative features fisher mapping

Work	Accuracy	Class	Subj.	Samp.	UI.	Spot	BG	Noise	Scale	Light	Exten.	\mathbf{CV}	Data
[10]	93.14	10	8	6.2	0	1	0	0	0	0	0	0	0
[11]	93.25	48	20	5	0	1	0	0	1	1	0	0	0
[14]	93.6	20	20	3	0	0	1	0	1	0	0	0	0
[12]	81.71	5	5	14	0	1	1	1	0	1	0	0	0
[17]	95.42	8	1	60	0	1	0	0	0	0	0	0	0
[13]	75 &98	16 & 7	20 & 7	50 & 10	0	0	0	0	0	0	0	0	1
[25]	87.21	4	1	25	0	1	0	0	1	1	0	0	0
[24]	99.59	10	7	1	0	1	0	0	0	0	0	1	0
[39]	97.9	10	4	2.38	0	0	1	0	0	1	0	0	0
[37]	100	8	1	2	0	0	0	0	1	0	0	0	0
[32]	96.21	40	1	7.6	0	1	1		0	1	0	1	0
[34]	91.9	14	1	21.07	0	1	0	0	1	0	0	0	0
[29]	not reported	5	1	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0
[42]	92.3	120	75	15	1	1	0	1	0	0	0	1	0

Descriptions: Accuracy-Recognition accuracy of the algorithm in %, Class-Number of classes considered, Subj.-Number of subjects in the test set, Samp.-Number of test samples per class per subject, UI-User Independence, is the algorithm tested using different subjects than used for training, Spot -Whether algorithm can spot gestures, BG-Complex or simple background, 1for complex, Noise-Presence of other human in the background, Scale-Variation in scale/ size considered or not, Light-Variation in lighting considered or not, Exten.-Online or offline learning, 1 for online, CV-Cross validation or not, Data-Public or private dataset, 1 for public

Recunoașterea poziției mâinii

Work	Features	Classification method	Application
[61]	geometric distance	DLLE / PNN	manipulation of objects in
			windows user interface
[52]	intrinsic geometry of hand	SLLE	Chinese sign language
[51]	multivalued features (centroid, com-	RIL	gesture commands
	pactness, area of hand)		
[50]	discrete Fourier transform based dis-	nearest neighbour / maxi-	gesture commands
	tance metric	mum likelihood	
[44]	shape, texture and color features	SVM	recognition against complex
			backgrounds
[63]	Gabor jets	EGM	HRI
[69]	joint angles	3D model fitting	not specified
[45]	shape and texture features	Fuzzy-Rough classifier	HRI
[62]	shape features	EGM	not specified
[58]	Gabor features	SVM	recognition under varying
			illumination
[67]	Histogram of Oriented Gradient	EGM	not specified

Descriptions: PNN-probabilistic neural network, DLLE-distributed locally linear embedding, SLLE
-supervised locally linear embedding, RIL-recursive induction learning, SVM-support vector machines,

EGM-elastic graph matching, HRI-human robot interaction

Work	Accuracy	Class	Subj.	Samp.	UI	Spot	BG	Noise	Scale	Light	Exten.	\mathbf{CV}	Data
[61]	93.2	14	1	20	0	1	0	0	1	1	0	0	0
[52]	90.6	30	1	55	0	1	0	0	0	1	0	0	0
[51]	94.4	20	1	45.4	0	1	0	0	0	0	0	0	0
[50]	98.5	9	4	44.44	1	0	1	0	0	0	1	0	0
[44]	94.36	10	40	5	1	0	1	1	1	0	0	1	0
[63]	85.8	12	19	1.48	1	0	1	0	0	0	0	1	1
[69]	not reported	4	1	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0
[45]	98.75	10	19	18	1	0	0	0	1	1	0	1	1
[62]	96.35	10	19	2.52	1	0	0	0	0	0	0	0	1
[58]	96.1	11	10	6	0	0	1	0	1	1	0	0	0
[67]	99.85	10	24	2.7	1	0	1	0	0	0	0	1	1

Descriptions: Accuracy-Recognition accuracy of the algorithm in %, Class-Number of classes considered, Subj.-Number of subjects in the test set,
Samp.-Number of test samples per class per subject, UI-User Independence, is the algorithm tested using different subjects than used for training,
Spot -Whether algorithm can spot gestures, BG-Complex or simple background, 1for complex, Noise-Presence of other human in the background,
Scale-Variation in scale/ size considered or not, Light-Variation in lighting considered or not, Exten.-Online or offline learning, 1 for online,
CV-Cross validation or not, Data-Public or private dataset, 1 for public

- Sistem recunoașterea
 - Camere RGB-D
 - Metode pentru recunoașterea gesturilor dinamice
 - One-shot-learning
 - Extended-Motion-History-Image (Extended-MHI)
 - Coeficient de corelație maxim
 - Cel mai apropiat vecin
 - Dynamic time wrapping
 - Metode pentru recunoașterea poziției mâinii
 - Random decision forests
 - Clasificator probabilistic bazat pe distanța de editare

Metode pentru recunoașterea gesturilor dinamice și a poziției mâinii

Work	S/D	Sensor	Features	Classification method
[86]	D	CSEM Swiss-	motion primitives	probabilistic edit distance classifier
		ranger SR-2		
[87]	S	ToF and RGB	Haarlets	NeN
		camera		
[88]	S	Kinect	hand/finger shape	template matching using FEMD
[89]	D	Kinect	hand area	classifier based on topology
[90]	D	Kinect	Extended-Motion-History-Image	maximum correlation coefficient
[91]	S	Kinect	depth pixel values	randomized classification forests &
				voting
[92]	D	Kinect	underlying geometry	least squares fitting
[93]	D	Kinect	Euclidean and log-Euclidean dis-	NeN
			tance	
[94]	D	PrimeSense	probabilistic 2D templates from	MPLCS classifier
		3-D camera	trajectory	
[95]	D	Kinect	spatial and motion features	conditional density propagation
[96]	D	Kinect	position, angle, and direction fea-	probability; pairwise coupling
			tures	
[97]	D	Kinect	conditional distance	dynamic time warping

S-static, D-dynamic, ToF-time of flight, NeN-nearest neighbor, FEMD-finger earth mover's distance, MPLCS-most probable longest common subsequence

Work	Accuracy	Class	Subj.	Samp.	UI	Spot	$_{\mathrm{BG}}$	Noise	Scale	Light	Exten.	CV	Data
[86]	92.9	4	10	3	0	1	0	0	0	0	0	0	0
[87]	99.54	6	1	29.17	0	1	1	1	0	0	0	0	0
[88]	93.9	10	10	1	0	1	1	0	1	1	0	0	0
[89]	not reported	9	1	1	0	1	0	0	0	0	0	0	0
[90]	not reported	8-15	multiple	multiple	1	1	1	1	1	1	0	0	1
			(ChaLearn)	(ChaLearn)									
[91]	84.3 & 74.3	24 & 9	4 & 5	100 & 10	1	0	0	0	0	1	0	1	1
[92]	91.7	9	2	80	1	0	0	0	0	1	0	1	1
[93]	99.75	8	20	5	1	0	0	0	1	0	0	1	0
[94]	98.7	10	8	5	1	1	0	0	1	0	0	1	0
[95]	95.9	4	4	1	1	1	1	0	0	0	0	1	0
[96]	97.26	10	6	1	1	1	1	0	1	0	0	1	0
[97]	82	179	18	multiple	1	0	1	1	1	1	0	1	1
				(ChaLearn)									

Descriptions: Accuracy-Recognition accuracy of the algorithm in %, Class-Number of classes considered, Subj.-Number of subjects in the test set, Samp.-Number of test samples per class per subject, UI-User Independence, is the algorithm tested using different subjects than used for training, Spot -Whether algorithm can spot gestures, BG-Complex or simple background, 1for complex, Noise-Presence of other human in the background, Exten.-Online or offline learning, 1 for online, Scale-Variation in scale/ size considered or not, Light-Variation in lighting considered or not, CV-Cross validation or not, Data-Public or private dataset, 1 for public