

進度報告 (人員跨鏡追蹤)

林晉德

2021-7-22



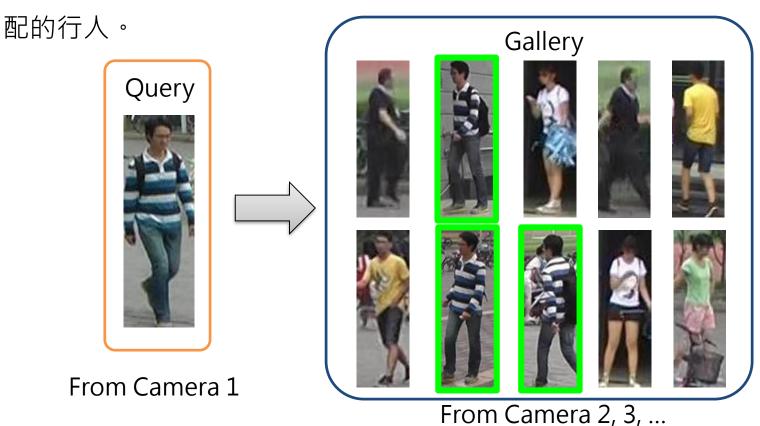
outline

- ●1跨境追蹤
 - ■問題定義
 - ■特徵提取與比對
 - 檢測的準則(指標)
 - 傳統預訓練的分法
 - 盲測式(世超論文方法)
 - ■訓練集與測試集
- ●2實驗目標:電資學院三樓跨鏡追蹤
- 3世超架構與問題及目前採用架構比較
- ●4工作細項及規劃

MANANTECH

行人跨鏡追蹤 (Person Re-ID)

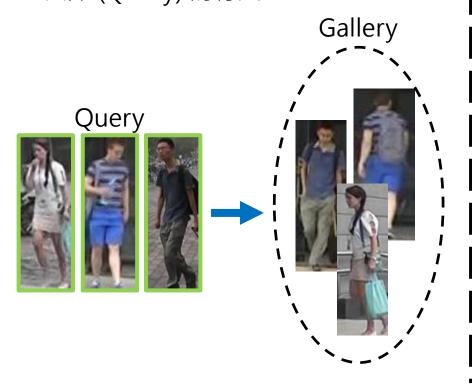
●行人跨鏡追蹤(Person Re-Identification, Person Re-ID)目的為從包含其他 攝影機畫面之行人圖像的比對圖庫 (Gallery) 中尋找與查詢圖像 (Query) 匹



封閉式 & 開放式 Person Re-ID

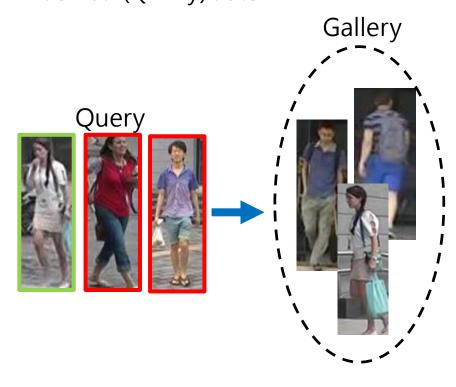
封閉式 (Close-world)

● 比對圖庫 (Gallery) 一定包含所有查詢 圖庫 (Query) 的行人。



開放式(Open-world)

● 比對圖庫 (Gallery) 不一定包含所有查詢圖庫 (Query) 的行人。

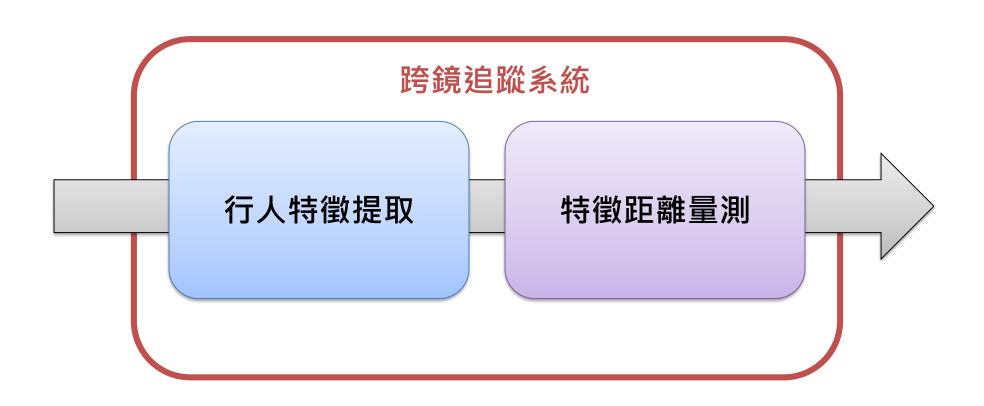


FAMILY TECH

B. 文獻審閱

Person Re-ID 作法摘要

MANAN TECH

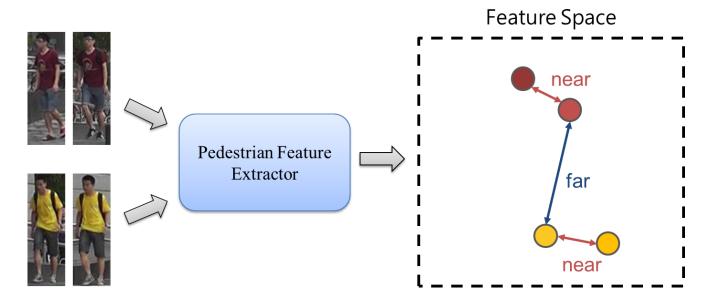


Y. Sun, L. Zheng, Y. Yang, Q. Tian, and S. Wang, "Beyond part models: Person retrieval with refined part pooling (and a strong convolutional baseline)," in *Proceedings of the European Conference on Computer Vision (ECCV)*, 2018, pp. 480-496.

B. 文獻審閱

Person Re-ID 作法摘要

- 1. 行人特徵提取
 - 學習出一個特徵提取網路,使提取出的特徵具有相同人距離越近,不同人距離越遠的特性。

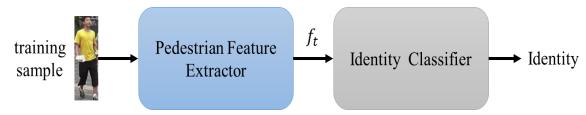


- 2. 特徵距離量測
 - 量化特徵表示之間的距離大小,通常使用歐式距離或是**餘弦距離**

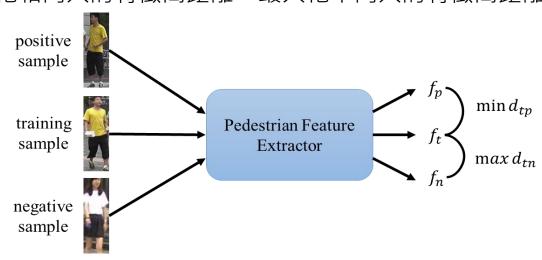
B. 文獻審閱

特徵擷取器學習

- 1. 身分學習 (Identity Learning)
 - 串接一個行人身分的分類網路



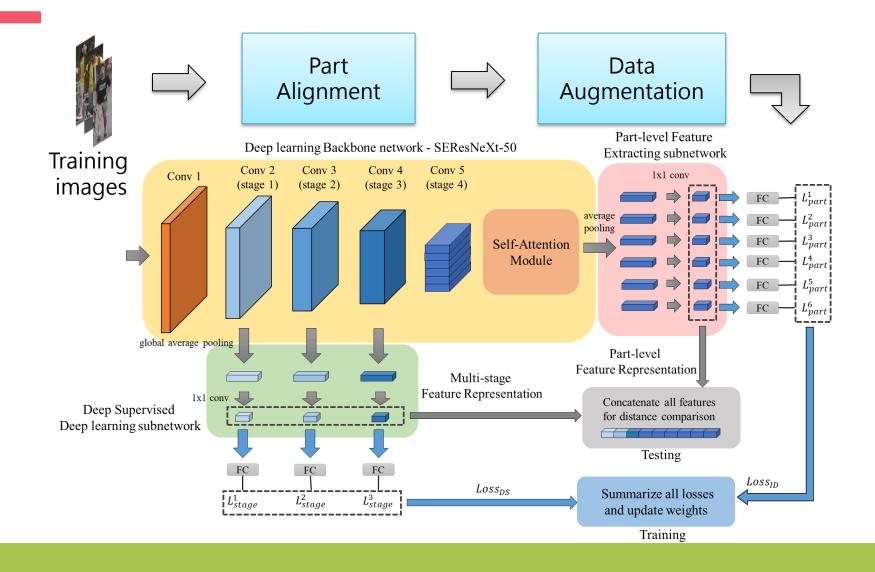
- 2. 度量學習 (Metric Learning)
 - 學習最小化相同人的特徵間距離,最大化不同人的特徵間距離



網路訓練流程

B. 訓練與測試流程

- C. 效能展示與比較
- D. 電資學院3樓實際測試環境

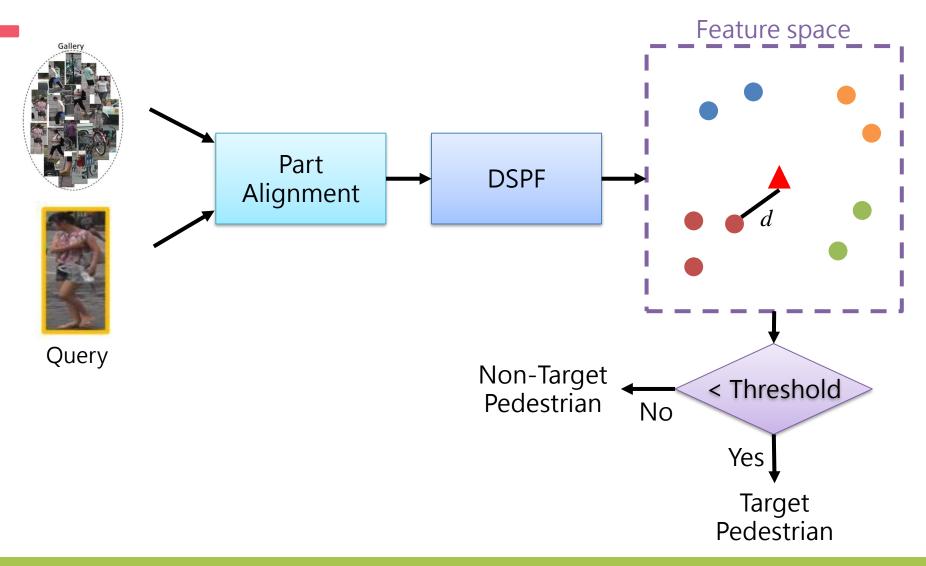


網路測試流程

TAMMAN TECH

B. 訓練與測試流程

- C. 效能展示與比較
- D. 電資學院3樓實際測試環境

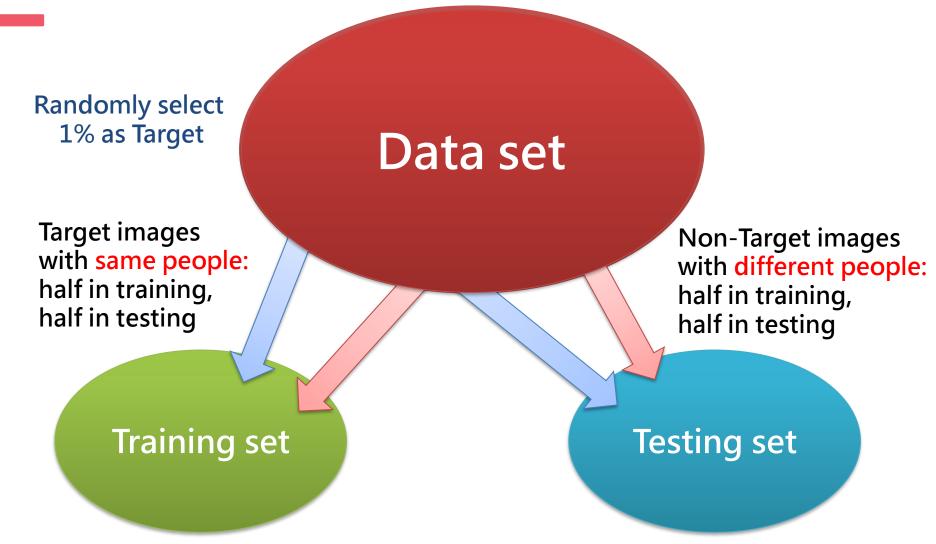


傳統預訓練的分法

檢測的準則(指標)

一般協定的資料集分配流程(1/2)

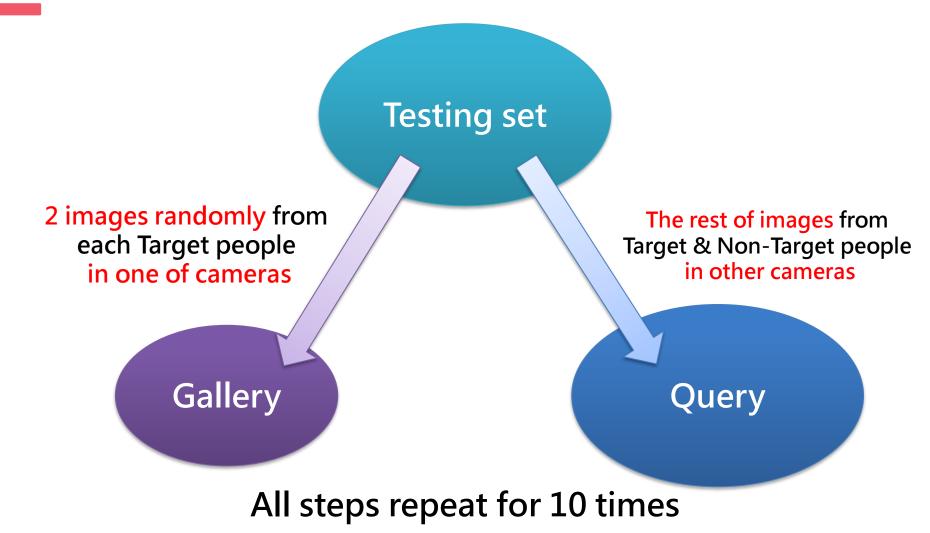
- B. 訓練與測試流程
- C. 效能展示與比較
- D. 電資學院3樓實際測試環境



檢測的準則(指標) 傳統預訓練的分法

一般協定的資料集分配流程(2/2)

- B. 訓練與測試流程
- C. 效能展示與比較
- D. 電資學院3樓實際測試環境



W.-S. Zheng, S. Gong, and T. Xiang, "Transfer re-identification: From person to set-based verification," in Proceedings of 2012 IEEE Conference on Computer Vision and Pattern Recognition, 2012, pp. 2650-2657.

D. 電資學院3樓實際測試環境

評測指標: TTR & FTR

- A. True Target Rate (TTR)
- B. False Target Rate (FTR)

Number of Target images verified as one of Target people

TTR =

Total of Target images Number of Non-Target images verified as one of Target people

FTR =

Total of Non-Target images

傳統預訓練的分法

檢測的準則(指標)

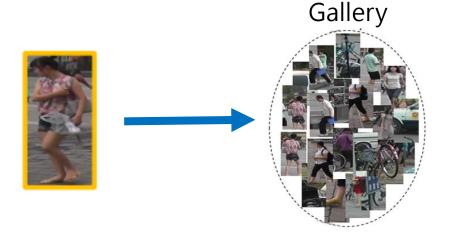
評測項目:

集合驗證(SV) & 個別驗證(IV)

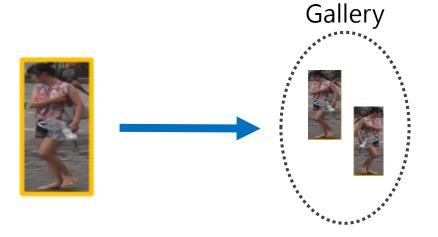
B. 訓練與測試流程

- C. 效能展示與比較
- D. 電資學院3樓實際測試環境

Set Verification (SV)



Individiual Verification (IV)



- B. 訓練與測試流程
- C. 效能展示與比較
- D. 電資學院3樓實際測試環境

公正的資料集分配方法——盲測式

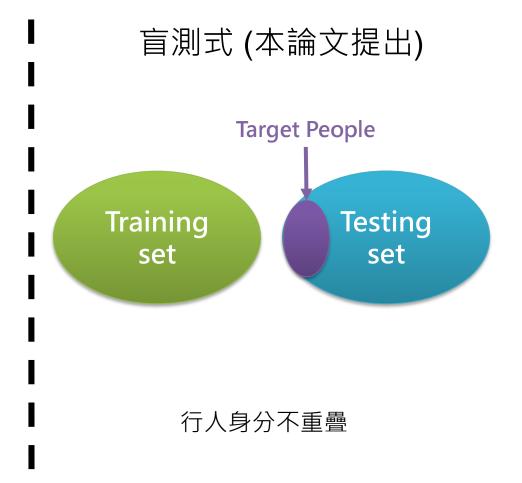
兩種資料分配主要的差異:預訓練過(文獻協定)

Target People

Training set

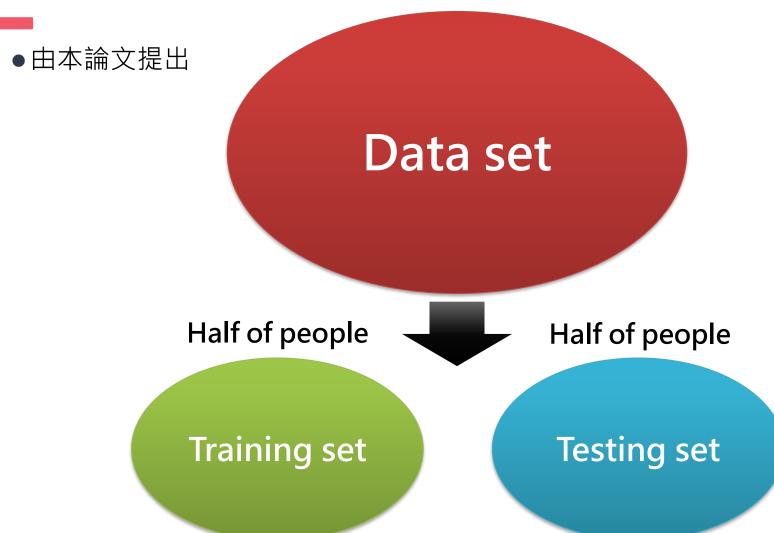
Testing set

目標行人身分重疊



- B. 訓練與測試流程
- C. 效能展示與比較
- D. 電資學院3樓實際測試環境





B. 訓練與測試流程

A. 資料集與效能評估指標

C. 效能展示與比較

D. 電資學院3樓實際測試環境

盲測式資料分配流程(2/2)

Randomly select Testing set 2% as Target 2 images randomly from The rest of images from each Target people Target & Non-Target people in one of cameras in other cameras Gallery Query

All steps repeat for 10 times

資料集參數

- B. 訓練與測試流程
- C. 效能展示與比較
- D. 電資學院3樓實際測試環境

資料集 (釋出年分)	Market-1501 (2015)	DukeMTMC-ReID (2017)
攝影機數量	6	8
行人類別數	1,501	1,812 (1404 + 408)
圖像總數	32,668	36,411
行人偵測器	DPM	人工
特色	穿著多為短袖、短褲 框選不準的情形較多	穿著多為外套、長褲 存在干擾作用的行人

盲測式 & 預訓練過資料分配效能比較

B. 訓練與測試流程

C. 效能展示與比較

D. 電資學院3樓實際測試環境

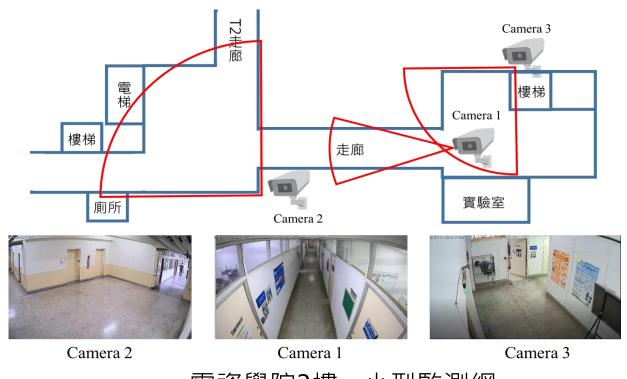
Dataset	Market-1501				DukeMTMC-ReID							
FTR (%)	0.10	1	5	10	20	30	0.10	1	5	10	20	30
Evaluation					Se	et Verific	ation (S	V)				
盲測式	40.96	72.75	90.00	94.75	97.44	98.05	38.54	67.29	80.80	85.86	89.33	90.92
預訓練過	47.65	86.25	96.55	98.56	99.48	99.83	43.75	77.60	90.48	94.39	97.26	98.21
Evaluation		Individual Verification (IV)										
盲測式	79.22	96.61	99.06	99.5	99.70	99.81	74.68	90.34	95.38	96.45	98.13	99.06
預訓練過	87.74	97.54	99.33	99.63	99.94	99.94	81.83	95.80	98.25	98.75	99.43	99.89



論文貢獻3: 架設實際應用場景並建立EE3F資料集

●架設跨3台攝影機的小型室內應用場景,收集行人圖像並進行標註,建立資

料集為後續研究奠定基礎。



電資學院3樓 - 小型監測網



訓練集與測試集分配

B. 訓練與測試流程

C. 效能展示與比較

D. 電資學院3樓實際測試環境

●使用預訓練過分配方式

Dataset	Training sot	Testing set			
Dalasel	Training set	Gallery	Query		
Camera	1, 2, 3	3	1, 2, 3		
Number of Identity	395	31	395		
Total images	12,806	62	12,420		
Target People	31	31	31		
Non-Target People	364	0	364		

D. 電資學院3樓實際測試環境

B. 訓練與測試流程

C. 效能展示與比較

●預訓練過分配

	EE3F	資料集的測試效果展示	
--	------	------------	--

Dataset	EE3F					
FTR (%)	0.10	1	5	10	20	30
Evaluation		S	et Verific	ation (S\	/)	
DSPF	60.90	81.70	92.77	96.78	98.39	99.59
Evaluation	Individual Verification (IV)					
DSPF	89.25	95.39	98.77	99.84	100	100

發現待測試的問題 EE3F Data Set 盲測沒做

2實驗目標:電資學院三樓跨鏡追蹤

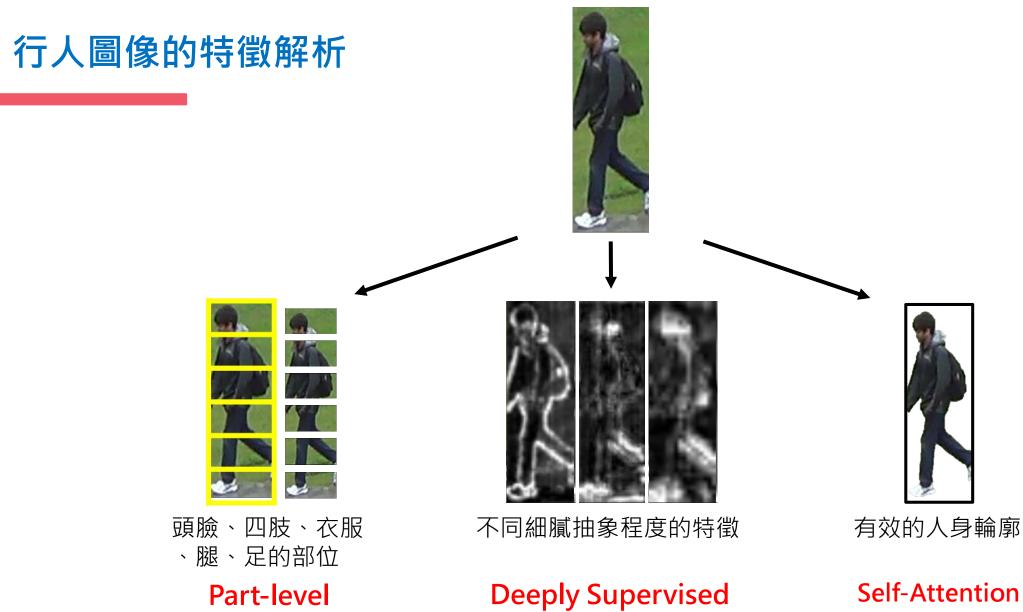
- 在固定時間區間內,比對出曾經出現的人,並記錄時間
- ●專題生所作的功能
 - 針對輸入影片框選人,自動分群後,選擇目標人為Gallery ,自動對Query的來源做編號分類。
- ●攝影機畫面取得方式,連上EE303-5G內網後,有以下方法:

通訊方式 HTTP						
攝影機編號	解析度	FPS	URL			
1	1920*1080	15	http://root:EE5040701@192.168.1.101/video3.mjpg			
2			http://root:EE5040701@192.168.1.102/video3.mjpg			
3			http://root:EE5040701@192.168.1.103/video3.mjpg			

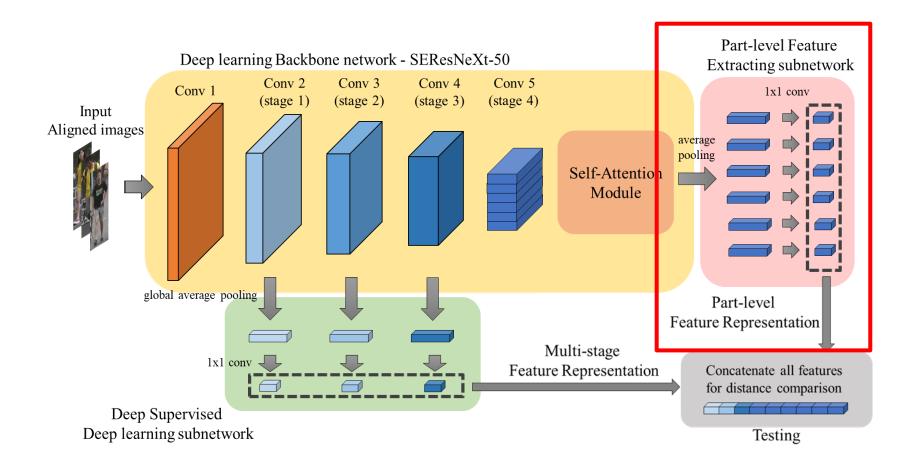
通訊方式 RTSP					
攝影機編號	解析度	FPS	URL		
1	1920*1080	30	rtsp://root:EE5040701@192.168.1.101:6006/video1.sdp		
2			rtsp://root:EE5040701@192.168.1.102:6006/video1.sdp		
3			rtsp://root:EE5040701@192.168.1.103:6006/video1.sdp		

互動情境實驗室





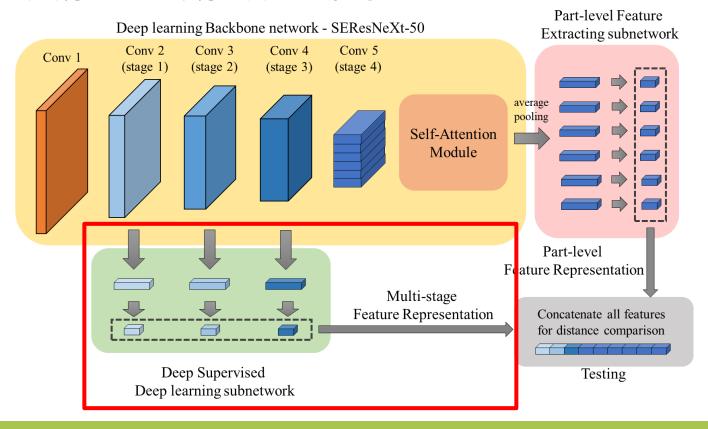
論文貢獻1: 深度監督部位特徵 (DSPF) 之深度網路架構



TAMMAN TECH

論文貢獻1: 整合網路多階段輸出的特徵

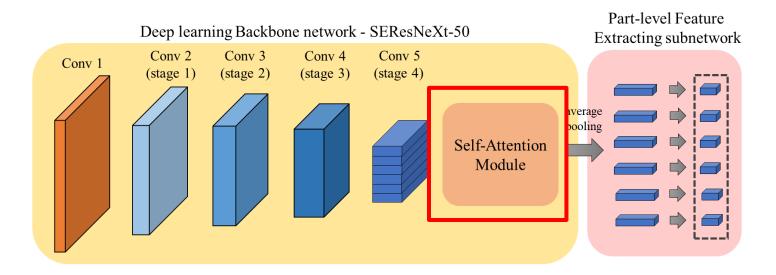
●使用深度監督的概念加強深度學習網路學習的效率,並提取各階段輸出的 不同尺度特徵,提升特徵的識別能力。





論文貢獻1: 引入自我注意力機制

●利用整合空間與通道的注意力機制,強調行人的重點部位特徵,進一步改 善骨幹網路特徵提取的能力。





₩ 與目前文獻上最好的APN的效能比,不相上下,但整體效能是更好!



3世超架構與問題及目前採用架構比較

- ●1士超留下來的系統亦是針對預錄的影片運作,且需要事先標好Ground Truth,無法針對即時畫面運作。
- ●2 OpenPose在同一電腦上運作速度緩慢,不適合作為Real-time系統。
- ●3 程式碼需要整理理解,輸出特徵的function code不熟悉使用。
- 4 發現待測試的問題,EE3F DataSet 盲測沒做。
- ●5目前所採用的網路架構-OSNet
 - 與士超的解決方案比較,採用原因的分析:
 - OSNet使用Torchreid library,Torchreid是採用Pytorch framework選寫,Pytorch API說明豐富易安裝及使用,可以利用Pytorch自行修改網路架構,熟悉後對後續修改自己的網路架構有幫助。
 - 已完成可以輸入任一Person即輸出feature,並計算與其他Person Bounding Boxes的相似度如何。
 - 有了每個Person Bounding Boxes的相似度關係就可以做分群,實做後續系統。
 - 可以做為baseline幫助後續研究。

3世超架構與問題及目前採用架構比較

OSNet

- Omni-Scale Feature Learning for Person Re-Identification
- Kaiyang Zhou, Yongxin Yang, Andrea Cavallaro, Tao Xiang.

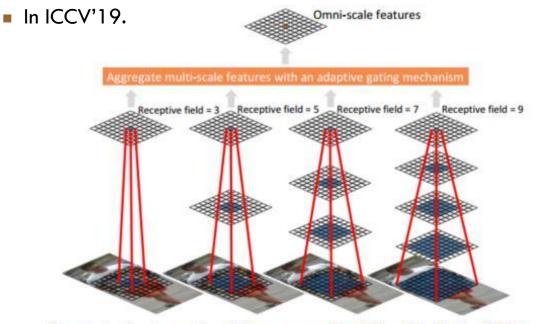


Figure 2. A schematic of the proposed building block for OSNet. The layer depth is incremented across different streams to achieve different scales. The multi-scale features are dynamically aggregated to generate omni-scale features.

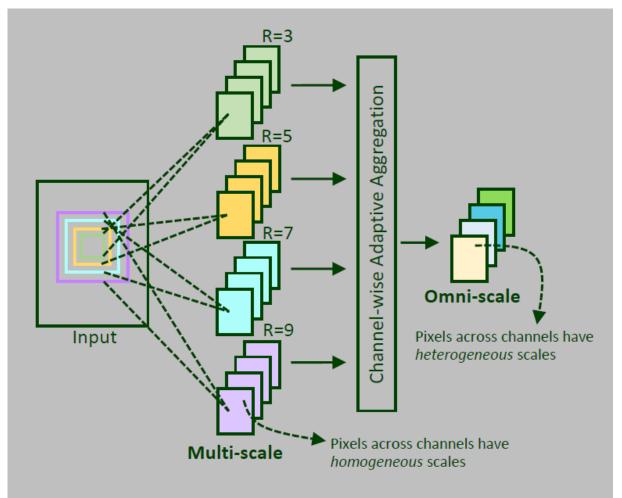


Figure 2: A schematic of the proposed building block for OSNet. R: Receptive field size.



OSNet

stage	output	OSNet		
1	128×64, 64	7×7 conv, stride 2		
conv1	64×32, 64	3×3 max pool, stride 2		
conv2	64×32, 256	bottleneck × 2		
transition	64×32, 256	1×1 conv		
transition	32×16, 256	2×2 average pool, stride 2		
conv3	32×16, 384	bottleneck × 2		
transition	32×16, 384	1×1 conv		
uansition	$16 \times 8,384$	2×2 average pool, stride 2		
conv4	16×8, 512	bottleneck × 2		
conv5	16×8, 512	1×1 conv		
gap	1×1, 512	global average pool		
fc	1×1, 512	fc		
# params		2.2M		
Mul	t-Adds	978.9M		

Table 1: Architecture of OSNet with input image size 256×128 .

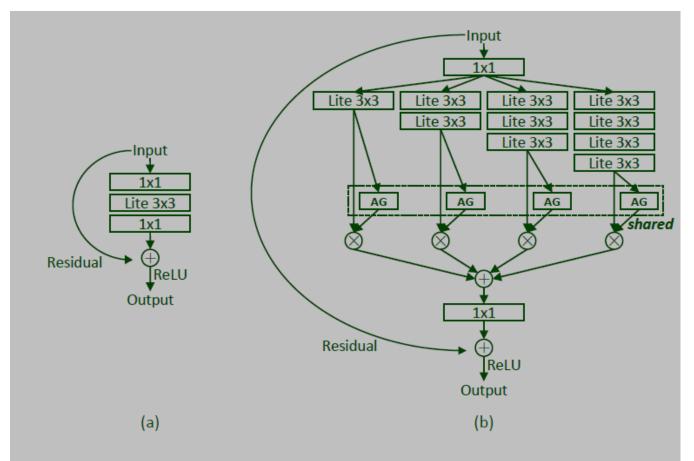
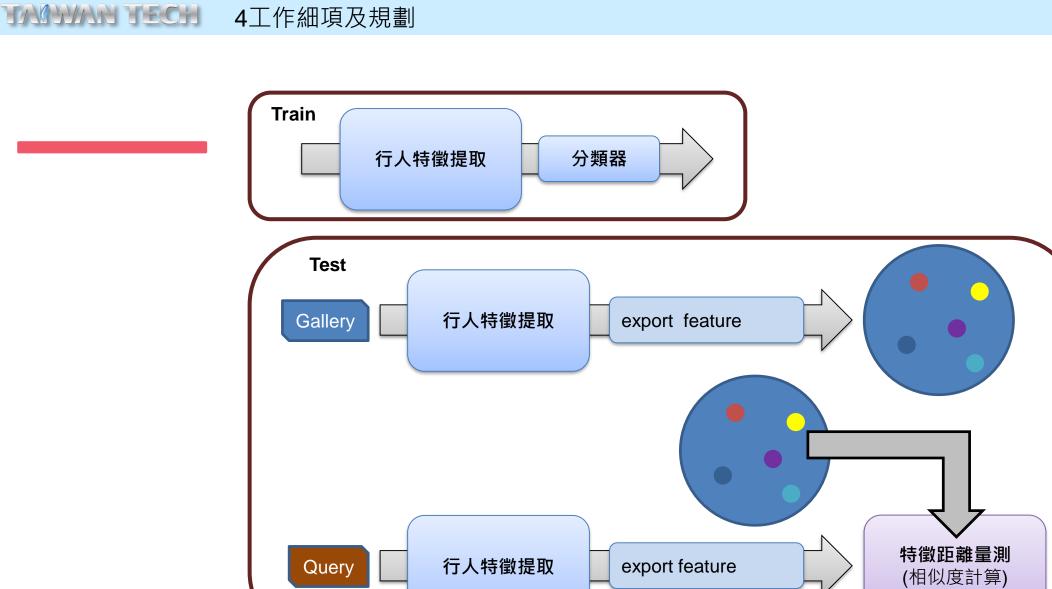


Figure 4: (a) Baseline bottleneck. (b) Proposed bottleneck. AG: Aggregation Gate. The first/last 1×1 layers are used to reduce/restore feature dimension.

Method	Publication	Backbone	Mark	et1501	CUI	HK03	Di	uke	MSN	MT17
Method	Publication	Dackbolle	R1	mAP	R1	mAP	R1	mAP	R1	mAP
ShuffleNet ^{†‡} [78]	CVPR'18	ShuffleNet	84.8	65.0	38.4	37.2	71.6	49.9	41.5	19.9
MobileNetV2 ^{†‡} [43]	CVPR'18	MobileNetV2	87.0	69.5	46.5	46.0	75.2	55.8	50.9	27.0
BraidNet [†] [63]	CVPR'18	BraidNet	83.7	69.5	-	-	76.4	59.5	-	-
HAN [†] [29]	CVPR'18	Inception	91.2	75.7	41.7	38.6	80.5	63.8	-	-
OSNet [†] (ours)	ICCV'19	OSNet	93.6	81.0	57.1	54.2	84.7	68.6	71.0	43.3
DaRe [64]	CVPR'18	DenseNet	89.0	76.0	63.3	59.0	80.2	64.5	-	-
PNGAN [39]	ECCV'18	ResNet	89.4	72.6	-	-	73.6	53.2	-	-
KPM [46]	CVPR'18	ResNet	90.1	75.3	-	-	80.3	63.2	-	-
MLFN [2]	CVPR'18	ResNeXt	90.0	74.3	52.8	47.8	81.0	62.8	-	-
FDGAN [11]	NeurIPS'18	ResNet	90.5	77.7	-	-	80.0	64.5	-	-
DuATM [47]	CVPR'18	DenseNet	91.4	76.6	-	-	81.8	64.6	-	-
Bilinear [52]	ECCV'18	Inception	91.7	79.6	-	-	84.4	69.3	-	-
G2G [44]	CVPR'18	ResNet	92.7	82.5	-	-	80.7	66.4	-	-
DeepCRF [3]	CVPR'18	ResNet	93.5	81.6	-	-	84.9	69.5	-	-
PCB [53]	ECCV'18	ResNet	93.8	81.6	63.7	57.5	83.3	69.2	68.2	40.4
SGGNN [45]	ECCV'18	ResNet	92.3	82.8	-	-	81.1	68.2	-	-
Mancs [60]	ECCV'18	ResNet	93.1	82.3	65.5	60.5	84.9	71.8	-	-
AANet [56]	CVPR'19	ResNet	93.9	83.4	-	-	87.7	74.3	-	-
CAMA [71]	CVPR'19	ResNet	94.7	84.5	66.6	64.2	85.8	72.9	-	-
IANet [17]	CVPR'19	ResNet	94.4	83.1	-	-	87.1	73.4	75.5	46.8
DGNet [84]	CVPR'19	ResNet	94.8	86.0	-	-	86.6	74.8	77.2	52.3
OSNet (ours)	ICCV'19	OSNet	94.8	84.9	72.3	67.8	88.6	73.5	78.7	52.9

Table 3: Results (%) on big re-ID datasets. It is clear that OSNet achieves state-of-the-art performance on all datasets, surpassing most published methods by a clear margin. It is noteworthy that *OSNet has only 2.2 million parameters*, which are far less than the current best-performing ResNet-based methods. -: not available. †: model trained from scratch. ‡: reproduced by us. (Best and second best results in red and blue respectively)



4工作細項及規劃

1. Person detection	Object detection (YOLO) Openpose	Done cont.
2. 特徵擷取網路架構	Torchreid (A Library for Deep Learning Person Re-Identification in Pytorch) backbone: OSNet Tensorflow -> Pytorch 世超-DSPF (backbone: SE-ResNeXt)	Done cont.
3. 動態每天分群給編號 4. 使用3的分群編號, 去做Query識別	Feature Extractor Compute distance matrix Real-time system (design: client \ server \ multithreading)	Done Done cont.
5. 人眼確認編號的確實身份	結合Line bod應用	cont.

我和專題生皆使用OSNet完成了針對行人的特徵提取以及相似度計算, 透過程式設計可以讓Person Bounding Boxes分群(很像的人為同一群,同一編號)。 4工作細項及規劃 系統流程正在完善中

整體系統架構

多台攝影機視訊串流 獲得各別攝影機的 frame

Person detection 輸出 Bounding Boxes (YOLO or OpenPose)

多執行緒同步執行

新進來的
Person Bounding Boxes
皆為Query

程式UI 點選操作 or Line bot 對話設定及查詢

程式UI 顯示

or

Line bot 對話顯示

此編號的出入時間以及是否為目標人

手動指定Gallery 為目標人

固定時間(ex 8:00~22:00) 根據Threshold 自動產生分群(給編號)

特徵擷取網路

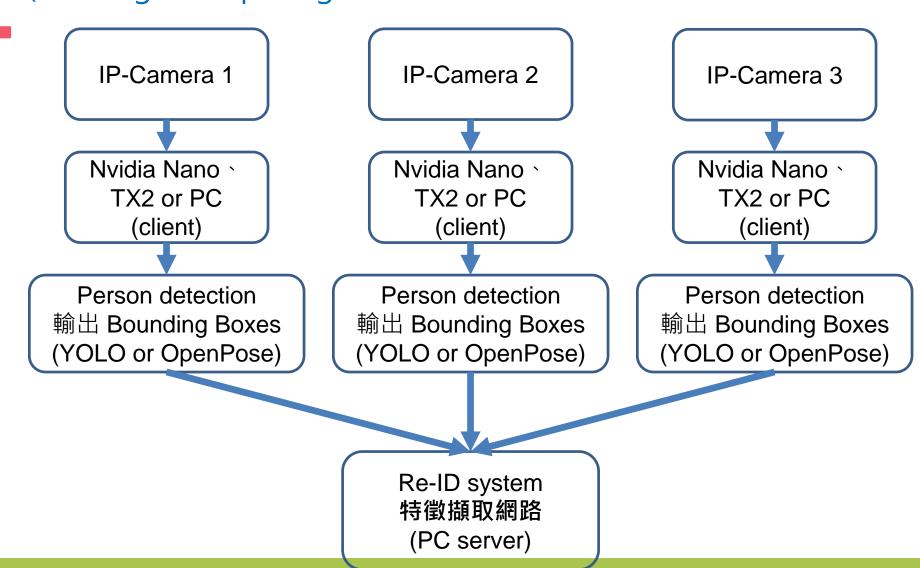
(輸出 feature)

相似度計算

(Cosine Distance)

互動情境實驗室

整體系統架構 (利用Edge computing 設計 client and server 解決 Real-time 延遲問題)



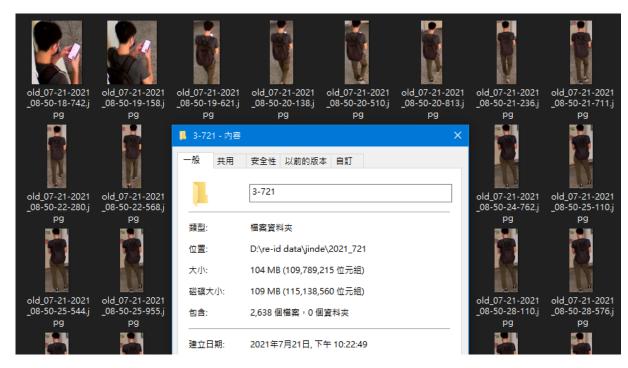
DAMAN TECH



目前收集的data正在分類中

2021/7/21 08:50~22:20	Total images	Number of Identity
lp-cam 2	12336	?
Ip-cam 3	2638	?





在同一台電腦上,2台IP-Cam同時運作YOLO FPS約3~5

互動情境實驗室

整合系統完成後,想辦法提高準度,有以下方法:

- ●1 利用EE3F data set等更多data set,加入訓練OSNet,提高Generalization及辨識能力。
- ●2 根據士超-DSPF的邏輯架構,使用Pytorch-Torchreid重現,取得Person的feature。
- ●3 改良OSNet架構,設計事後Re Ranking等。
- ●4 結合1、2、3,整合OSNet及士超-DSPF網路架構的邏輯,重新設計網路。