

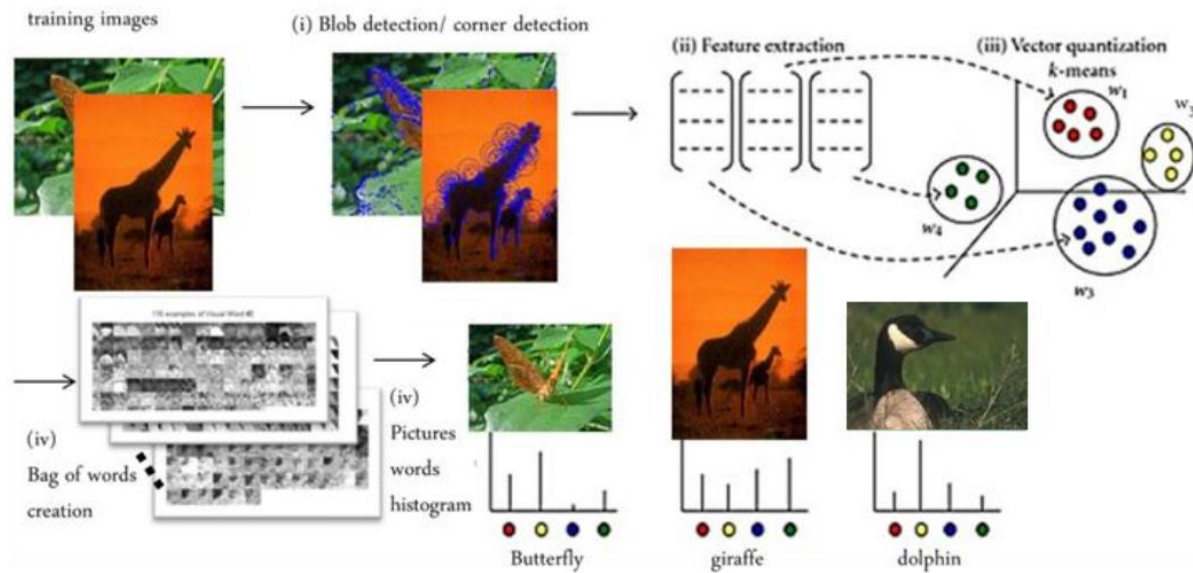
VEŽBA 12

Klasifikacija sadržaja slike

Potrebno predznanje

- Poznavanje programskog jezika C
- 2D signali
- RGB i YUV prostori boja
- Filtriranje 2D signala u vremenskom domenu
- Računanje histograma slike

ZADATAK



1.1 Zadatak 1

Završiti implementaciju funkcije

- `vector<double> getBoWDescriptor(uchar input[], int xSize, int ySize, const BagOfWordsModel& model)`

Funkcija vrši računanje vektora obeležja na osnovu prosleđenog modela skupa reči (*bag of words*).

Računanje deskriptora se vrši na sledeći način:

- Za prosledjenu sliku *input* pronaći ključne tačke upotrebom SIFT algoritma..
- Za svaku izračunatu tačku pronaći kojem klasteru iz prosleđenog BoW modela pripada. Tačka pripada onom klasteru za koji je udaljenost do centra klastera najmanja.
- Uvećati polje u histogramu koje odgovara indeksu klastera za 1.
- Kada je čitav histogram izračunat, normalizovati vrednosti tako što ćete svako polje unutar histograma podeliti sa zbirom svih elemenata u histogramu.

Parametri funkcije su:

- *input* – ulazna slika u RGB formatu
- *xSize* – horizontalna dimenzija slike
- *ySize* – vertikalna dimenzija slike
- *model* – BoW model (sadrži veličinu modela, veličinu svakog vektora)

Struktura BagOfWordsModel sadrži sledeća polja:

<code>vector<vector<double>> model</code>	Vektor tačaka koje predstavljaju centralne tačke klastera. Svaka tačka je opisana sa vektorom dužine <code>featureVectorSize</code> .
<code>int numOfClusters</code>	Broj tačaka (klastera). Veličina vektora <code>model</code> .
<code>int featureVectorSize</code>	Broj obeležja sa kojim je opisana svaka tačka.

1.2 Zadatak 2

Dopuniti funkciju:

- `void trainSVM(const ImgDataBase& dataBase, bool createNewBowModel)` – koja vrši obuku SVM za klasifikaciju sadržaja slike u prosleđenoj bazi podataka.

Parametri funkcije su:

- `dataBase` – Baza slika nad kojom je potrebno uraditi obuku
- `createNewBowModel` – Naznaka da li je potrebno praviti novi BoW model ili učitati postojeći iz datoteke.

Baza podataka predstavlja listu slika predstavljenih strukturom `DBImage`. Struktura `DBImage` data je sa:

<code>QImage* image</code>	Slika u RGB formatu predstavljena QT klasom <code>QImage</code>
<code>int labelNumber;</code>	Redni broj klase kojoj slika pripada. Koristi se u fazi treniranja i za proveru uspešnosti klasifikacije u fazi prepoznavanja
<code>std::string label</code>	Tekstualni opis klase.

Funkcija `TrainSVM` u prvoj fazi priprema ulaz za SVM u formi strukture `svm_problem`. Parametri SVM su dati u fromi strukture `svm_param`. Funkcija koja vrši postavljanje parametara na podrazumevane vrednosti naziva se `setDefaultParams` i u njoj je moguće praviti izmene parametara.

Nakon toga vrši se pravljenje novog ili učitavanje BoW modela iz datoteke. Koristeći dobijeni model potrebno je za svaku sliku u bazi izračunati vektor obeležja koristeći funkciju `getBoWDescriptor`. Vektor obeležja se potom zajedno sa rednim brojem klase dodaje u strukturu `svmProblemSet`.

Kada je problem uspešno specifikiran neophodno je pozvati funkciju za obuku SVM. Ukoliko je treniranje uspešno vrši se čuvanje dobijenog modela u tekstualni fajl `vezba12.model`.

Deklaracije funkcije `svm_train` je data sa:

```
svm_model *svm_train(const svm_problem *prob, const svm_parameter *param);
```

gde `prob` predstavlja zadati problem (vektor ulaznih obeležja i indeks klase za svaku sliku), a `param` skup parametara za SVM: Povratna vrednost je obučeni model za klasifikaciju.

1.3 Zadatak 3

Dopuniti funkciju:

- `int predictSingleImage(uchar input[], int xSize, int ySize, BagOfWordsModel& bowModel, svm_model* svmModel)` – koja vrši klasifikaciju jedne slike koristeći prosleđeni BoW model i SVM model

Parametri funkcije su:

- `input` – ulazna slika u RGB formatu
- `xSize` – horizontalna dimenzija slike
- `ySize` – vertikalna dimenzija slike
- `bowModel` – BoW model (sadrži veličinu modela, veličinu svakog vektora)
- `svmModel` – Unapred obučeni model SVM

Koristeći prosleđeni BoW model potrebno je za ulaznu sliku izračunati vektor obeležja koristeći funkciju `getBoWDescriptor`. Na osnovu vektora obeležja se priprema odgovarajući ulaz za SVM (realizovano).

Nakon toga potrebno je pozvati funkciju `svm_predict` i proslediti joj SVM model i pripremljeni ulazni vektor obeležja.

Deklaracije funkcije `svm_predict` je data sa:

```
double svm_predict(const struct svm_model *model, const struct svm_node *x);
```

gde `model` predstavlja unapred obučeni SVM model, `x` vektor ulaznih obeležja za zadatu sliku. Povratna vrednost funkcije je redni broj klase kojoj slika pripada.

1.4 Zadatak 4

U projektu `ImageDSP`, unutar funkcije `imageProcessingFun` dodati poziv funkcije za predikciju klase kojoj odabrana slika pripada. Na osnovu rezultata ispisati preko slike kojoj klasi pripada.