

# Usuwanie artefaktów kompresji stratnej przy pomocy głębokich sieci neuronowych

Mateusz Szulc

9 kwietnia 2023

Celem dokumentu jest przedstawienie sprawozdania z wykonania projektu w ramach przedmiotu Projekt Indywidualny na semestrze 5 kierunku Informatyka Stosowana Wydziału Elektrycznego PW.

Projekt realizowany jest pod kierunkiem dr hab. inż. Marcina Iwanowskiego.

# Spis treści

<b>1</b>	<b>Opis problemu</b>	<b>3</b>
<b>2</b>	<b>Algorytm kompresji JPEG</b>	<b>3</b>
2.1	Operacje na przestrzeni barw . . . . .	3
2.2	Dyskretna transformata kosinusowa . . . . .	3
2.3	Kwantyzacja . . . . .	3
2.4	Kodowanie . . . . .	4
<b>3</b>	<b>Sieci typu U-Net</b>	<b>5</b>
3.1	Enkoder . . . . .	5
3.2	Dekoder . . . . .	5
<b>4</b>	<b>Augmentacja danych</b>	<b>5</b>
<b>5</b>	<b>Model i szkolenie</b>	<b>6</b>
<b>6</b>	<b>Wyniki działania modelu</b>	<b>6</b>
6.1	Roślinność na tle kamiennej ściany . . . . .	7
6.2	Zarost na twarzy . . . . .	8
6.3	Spostrzeżenia . . . . .	9
<b>7</b>	<b>Wybór optymalnej architektury</b>	<b>9</b>
7.1	Liczba poziomów sieci . . . . .	9
7.2	Rozmiar obrazu wejściowego . . . . .	9
<b>8</b>	<b>Oddtwarzanie pełnego obrazu</b>	<b>10</b>
<b>9</b>	<b>Sieci konwolucyjne</b>	<b>12</b>
<b>10</b>	<b>Wnioski</b>	<b>12</b>
<b>11</b>	<b>Źródła</b>	<b>12</b>

# 1 Opis problemu

Projekt ma na celu zaprezentowanie możliwości wykorzystania sieci neuronowych typu U-Net do usuwania artefaktów kompresji stratnej JPEG. Sprawdzone zostały różne architektury sieci, od 1 do 5 poziomów, oraz wpływ rozmiaru obrazu wejściowego na wartość funkcji straty. Rozwiązanie zostało przystosowane do przetwarzania obrazów bez względu na ich rozmiar. Dla porównania sprawdzone zostały również proste sieci konwolucyjne.

## 2 Algorytm kompresji JPEG

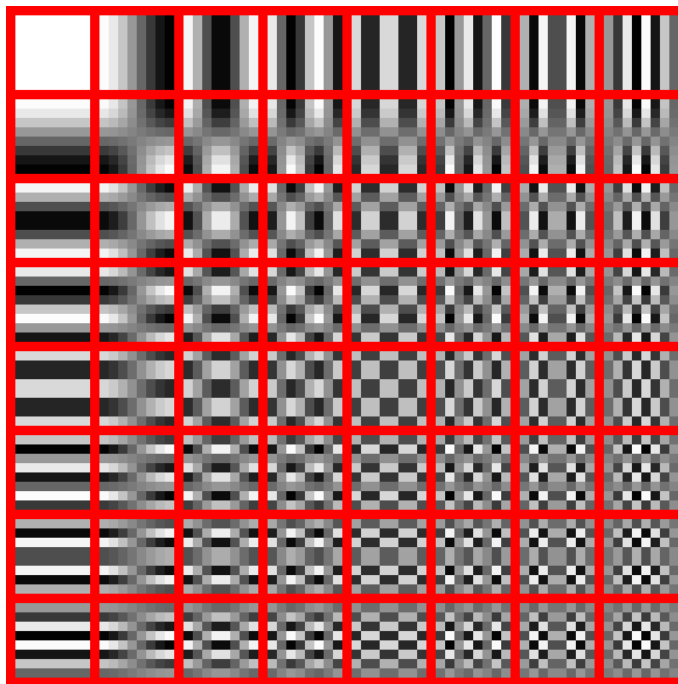
Przy niskich wartościach ustawienia jakości, na zapisanych obrazach wyraźny staje się podział zdjęcia na sekcje przez algorytm, jak i zaburzenia na krawędziach obiektów. Wynikają one ze sposobu działania algorytmu.

### 2.1 Operacje na przestrzeni barw

W pierwszej kolejności następuje konwersja przestrzeni barw RGB do przestrzeni YCbCr. Następnie chrominancja jest podpróbkowana???, w wyniku czego każdy pixel obrazu wyjściowego stanowi średnią 4 pixeli obrazu wejściowego. W tym kroku następuje utrata danych, jest ona jednak mało odczuwalna ze względu na budowę ludzkiego oka.

### 2.2 Dyskretna transformata kosinusowa

Następuje podział obrazu na bloki 8x8 pixeli i odjęcie 128 od wartości każdego pixela. Każdy blok zostaje przekształcony w macierz, obrazującą użycie poszczególnych bloków ze stałego zbioru [Rys. 1]



Rysunek 1: ???

Sumując wartości pixeli z wybranych bloków, możemy uzyskać dowolną kombinację 8x8 pixeli.

### 2.3 Kwantyzacja

W tym kroku następuje zmniejszenie ilości bitów potrzebnych do reprezentacji wartości pixeli. Wartości z macierzy są dzielone przez odpowiadające wartości z tablicy kwantyzacji, której zawartość zależy od parametru jakości przy zapisie zdjęcia. Współczynniki w tablicy kwantyzacji rosną, zmierzając do dolnej, prawej

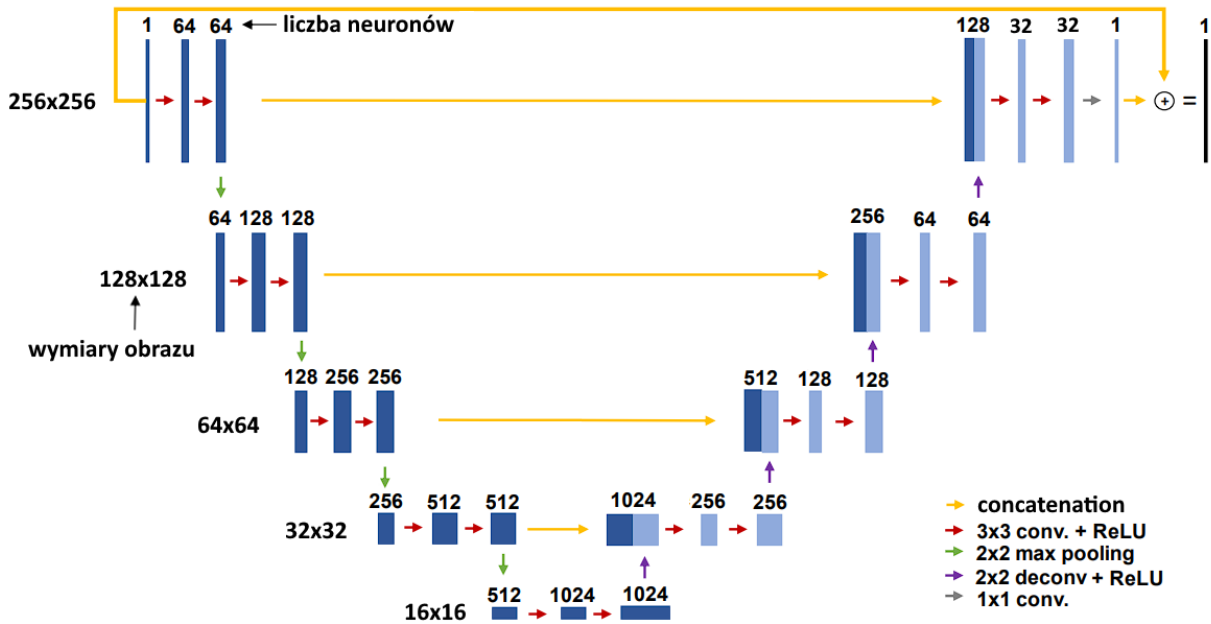
## 2.4 Kodowanie

[illegible]

Co zwiększa prawdopodobieństwo wystąpienia długich sekwencji zer, możliwych do zapisania w zwięźlejszy sposób. Na koniec obraz zostaje poddany kompresji poprzez kodowanie Huffmana.

### 3 Sieci typu U-Net

U-Net jest architekturą sieci konwolucyjnych, najczęściej stosowaną do segmentacji obrazów. [Rys. 3] Wyróżnić można jej 2 części



Rysunek 3: Zastosowana w projekcie architektura sieci U-Net o 5 poziomach

#### 3.1 Enkoder

Pierwszą w modelu jest warstwa wejściowa, w której dla każdego pixela czarno-białego obrazu wejściowego odpowiada 1 neuron. Następnie występują 2 etapy składające się z konwolucji o kernelu 3x3 oraz funkcji aktywacji ReLU, zwiększające liczbę neuronów do 64. Kolejne są powtarzalne warstwy składające się z Downsamplingu i konwolucji z funkcją aktywacji ReLU. Skutkuje to czterokrotnym zmniejszeniem rozmiaru obrazu oraz podwojeniem liczby neuronów w każdej warstwie.

#### 3.2 Dekoder

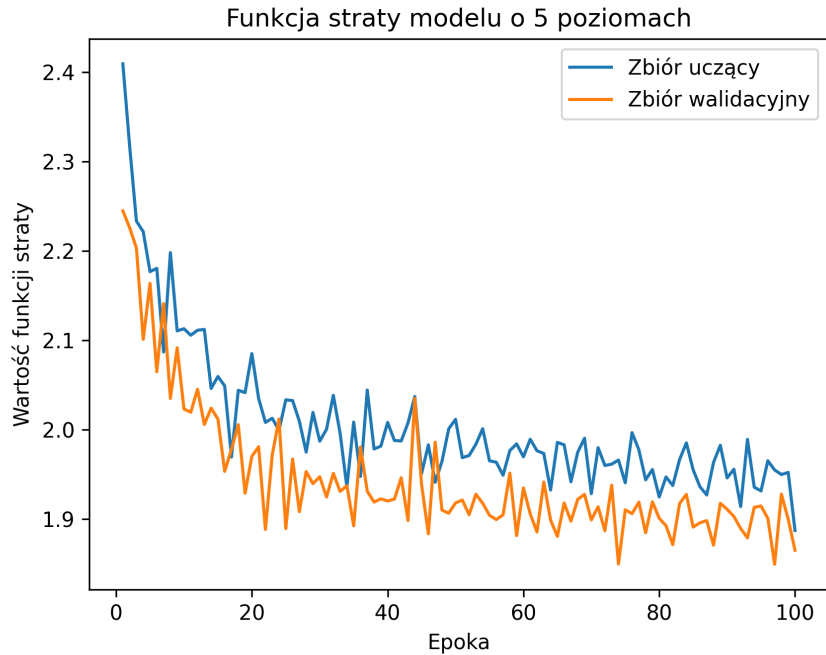
Każda warstwa dekodera składa się z 3 elementów. Pierwszy jest Upsampling. Następnie powstała sieć jest łączona z odpowiadającą jej częścią enkodera. Takie połączenie przeciwdziała problemowi zanikającego gradientu - przywraca cechy wykryte w poprzednich warstwach sieci. Po niej występują 2 warstwy upconv z funkcją aktywacji ReLU, takie same jak w enkoderze. Dekoder zakończony jest spłaszczeniem obrazu do postaci, w której każdy neuron odpowiada 1 pikselowi obrazu wyjściowego. Warstwa wyjściowa jest sumą obrazu wejściowego i spłaszczonej warstwy. Przy takim podejściu, zwanym uczeniem rezydującym, sieć tworzy maskę zamiast potrzebnych w obrazie wejściowym, zamiast bezpośrednio obraz przekształcać.

### 4 Augmentacja danych

Zbiór danych stanowi 16 kolorowych zdjęć wysokiej rozdzielczości, 1 czarno-biały wykres służący do kalibracji sprzętu fotograficznego, oraz 2 sztuczne obrazy składające się z gradientów kolorów i prostych kształtów. Zdjęcia zostają podzielone na warstwy RGB, a następnie utworzone zostają wszystkie możliwe kombinacje obróceń i odbić obrazu. Następnie następuje pocięcie zdjęć na kwadratowe segmenty o zadanym rozmiarze. Oryginał segmentu zostaje zapisany przy ustawieniu jakości równym 100 wykorzystywana jako maska w modelu. Dane uczące zostają zapisane przy ustawieniu jakości równym 25, przy którym artefakty kompresji zaczynają być zauważalne. W przypadku podziału na segmenty o rozmiarze 256x256 pixeli otrzymujemy 9500 próbek w zbiorze testowym, oraz 1000 w zbiorze walidacyjnym.

## 5 Model i szkolenie

Podstawową architekturą w projekcie jest, najczęściej stosowana, sieć o 5 poziomach. Podczas uczenia utworzone zostają generatory danych testowych i walidacyjnych. Zawierają one skompresowane oraz oryginalne obrazy, te drugie wykorzystywane w modelu jako maska. Pogrupowane zostają w paczki??? o rozmiarze 3. Podczas jednego kroku uczenia, wykorzystane zostaje, losowo wybrane, 10% paczek ze zbioru uczącego. Proces uczenia trwa 100 epok. Dane uczące i walidacyjne wybierane są na podstawie stałego ziarna, co pozwala na porównanie wyników modeli. Jako funkcję straty wybrana została wartość bezwzględna błędu, optimizer??? to Adam o współczynniku uczenia równym 0.0001.



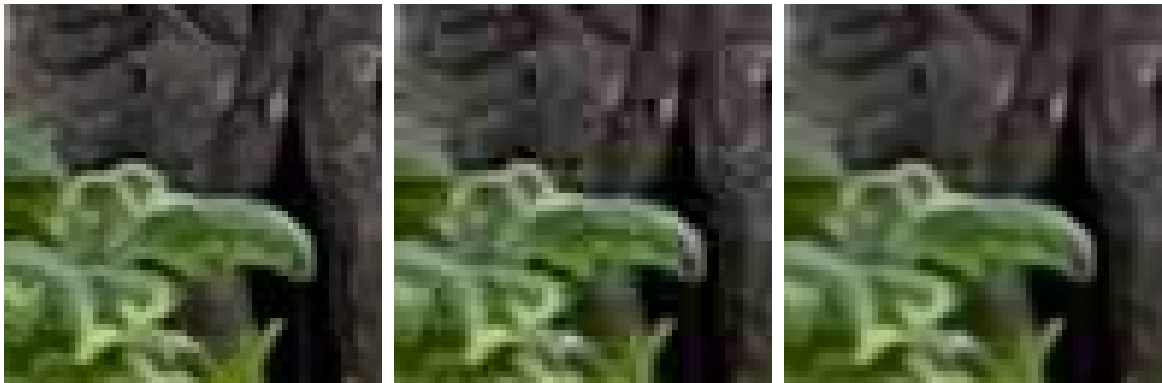
Rysunek 4: Funkcja straty

Zauważyć można, że po 20 epoce, tempo zmniejszania wartości funkcji straty znacząco maleje, a po 60 epoce praktycznie zatrzymuje. Warty uwagi jest niższa wartość straty w zbiorze walidacyjnym niż uczącym. Obydwa zbiory zostały utworzone z tych samych zdjęć. Prawdopodobnie jest losowy przypadek w wybranym ziarnie generatora danych. Podczas uczenia wartość accuracy??? była bardzo mała i stała. Nie jest ona jednak miarodajną metryką, gdyż oczekuje dokładnych wartości pixeli. Człowiek nie jest w stanie rozpoznać małych różnic w wartościach RGB, w związku z czym ważna jest jedynie wartość funkcji straty.

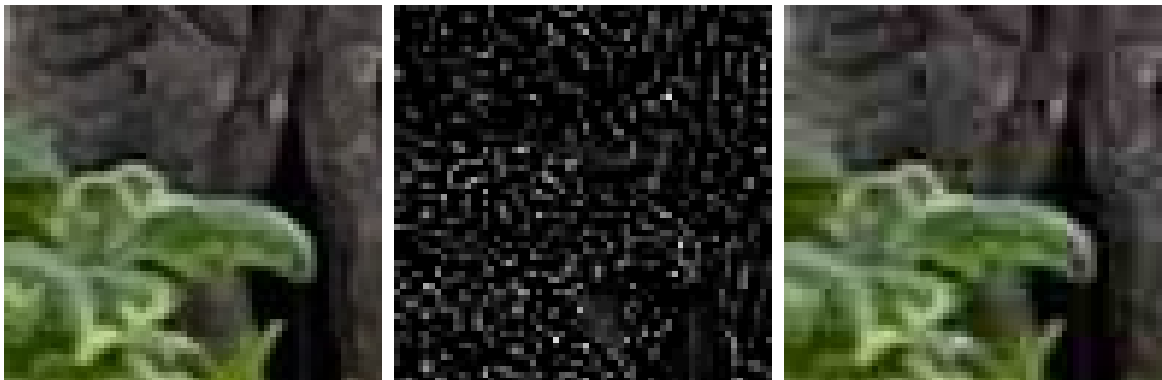
## 6 Wyniki działania modelu

W sekcji przedstawione zostały wyniki działania oddtwarzaniai obrazów zapisanych ze współczynnikiem jakości 25, modelem o 5 warstwach, rozmiarze segmentu 256x256 oraz 8 pixelach przesunięcia przy odtawarzaniu (proces opisany w sekcji 8).

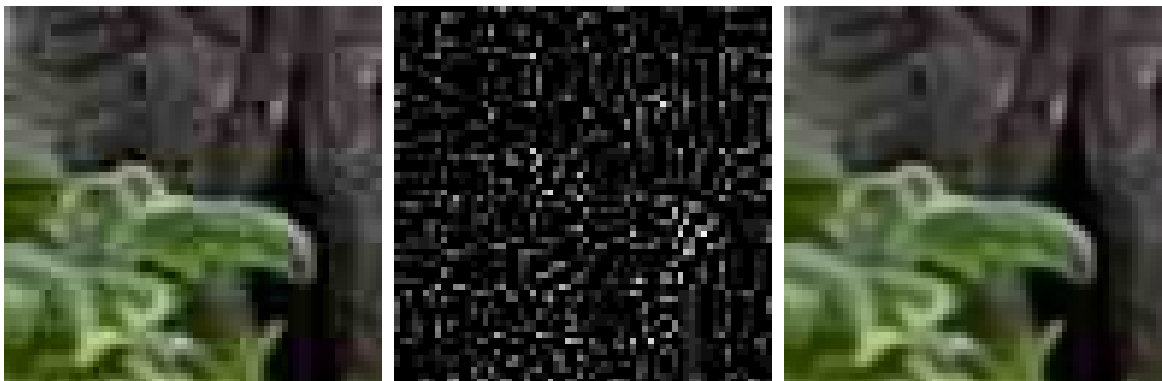
## 6.1 Roślinność na tle kamiennej ściany



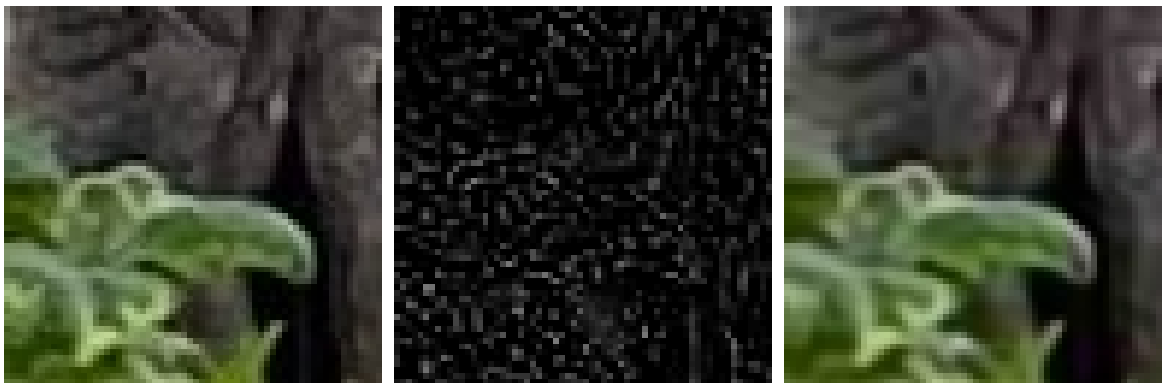
Rysunek 5: Zestawienie obrazów oryginalnego, skompresowanego, oraz odtworzonego przez sieć



Rysunek 6: Różnice między obrazem oryginalnym i skompresowanym



Rysunek 7: Różnice między obrazem skompresowanym i odtworzonym

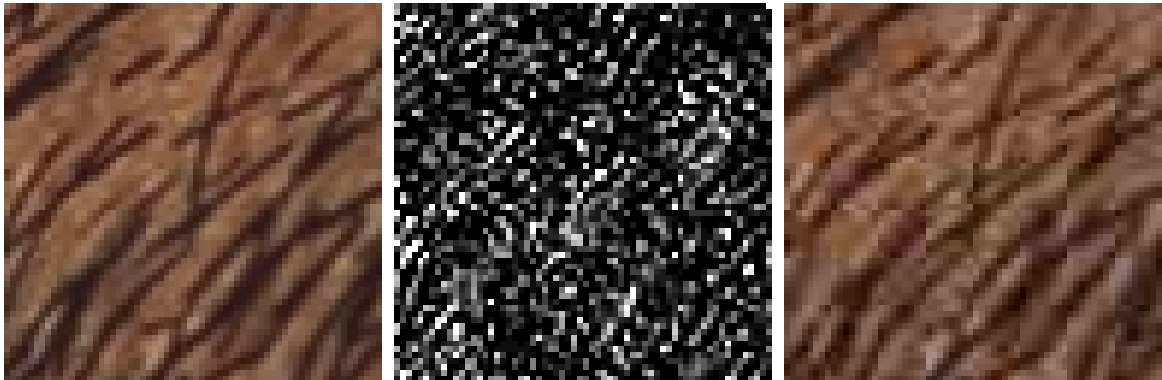


Rysunek 8: Różnice między obrazem oryginalnym i odtworzonym

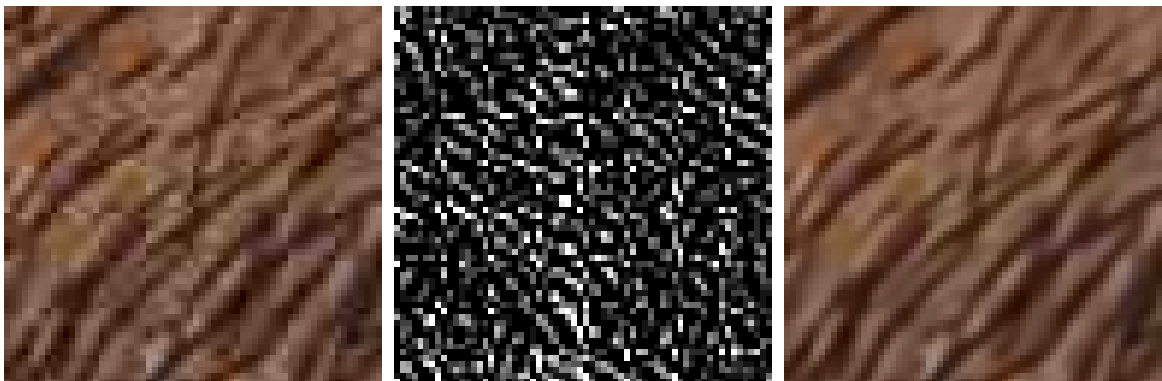
## 6.2 Zarost na twarzy



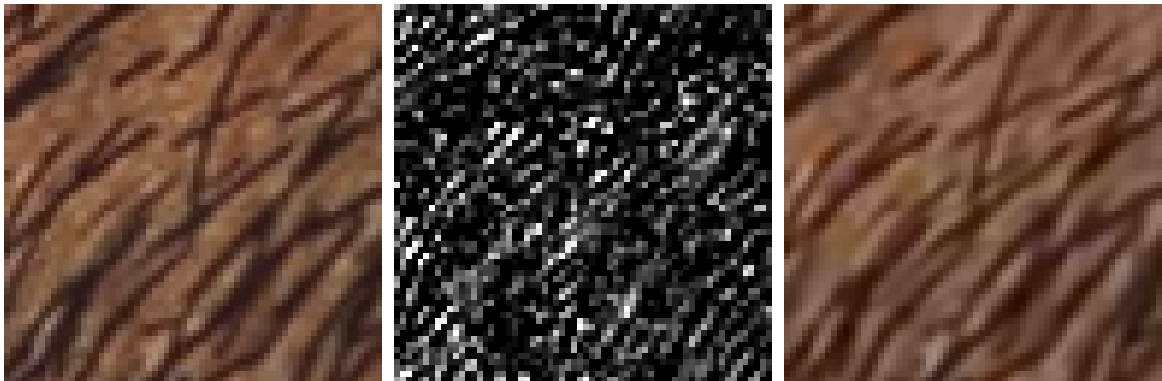
Rysunek 9: Zestawienie obrazów oryginalnego, skompresowanego, oraz odtworzonego przez sieć



Rysunek 10: Różnice między obrazem oryginalnym i skompresowanym



Rysunek 11: Różnice między obrazem skompresowanym i odtworzonym



Rysunek 12: Różnice między obrazem oryginalnym i odtworzonym



## 6.3 Spostrzeżenia

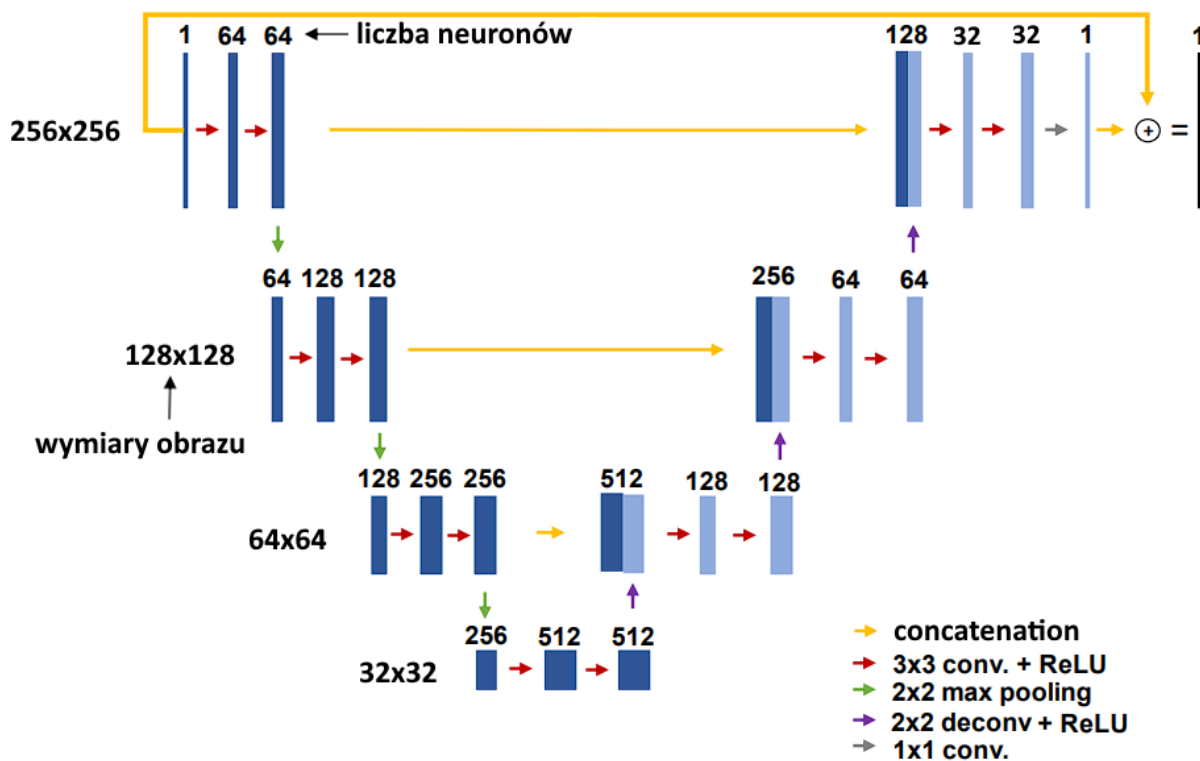
Zauważalna jest utrata detali względem obrazu oryginalnego, a nawet względem obrazu skompresowanego. Sieć ma cechy filtra uśredniającego. W porównaniach widoczna jest siatka kwadratów o boku 8 pixeli, wynikająca ze sposobu działania algorytmu JPEG. Różnica między obrazem oryginalnym i odtworzonym jest mniejsza niż między obrazem oryginalnym i skompresowanym oraz skompresowanym i odtworzonym.

## 7 Wybór optymalnej architektury

Ważnym przy wyborze architektury sieci jest jej złożoność, nadmierna negatywnie wpływa na czas uczenia pomimo braku poprawy wartości funkcji błędu.

### 7.1 Liczba poziomów sieci

Przetestowane zostały sieci o 2, 3, 4 i 5 poziomach. Każda została wyszkolona w takich samych warunkach i przy stałym ziarnie generatora danych.



Rysunek 13: Architektura sieci U-Net o 4 poziomach

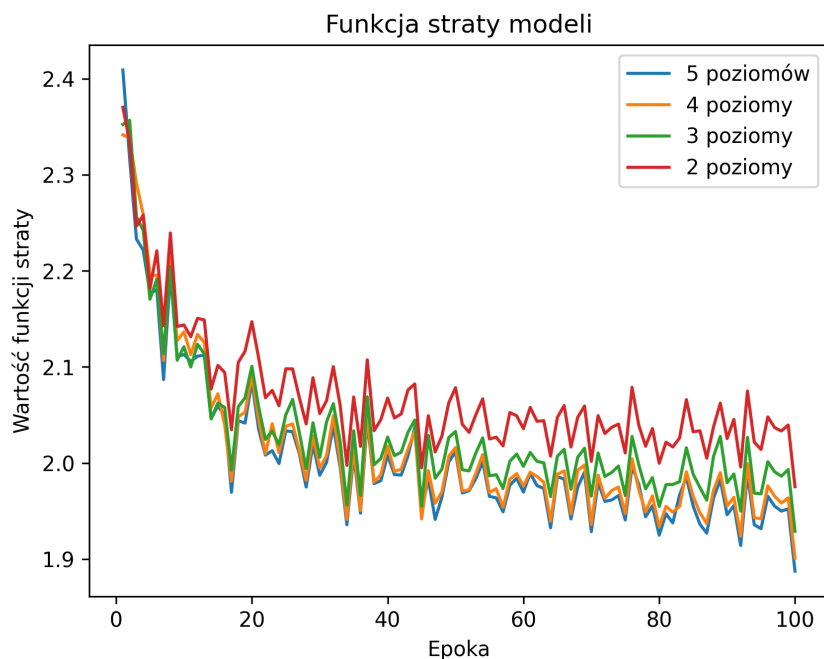
Osiągnięte zostały następujące wyniki.

Zauważyć można zbliżone wyniki sieci o 3, 4 i 5 poziomach. Dopiero przy 2 poziomach wystąpiło znaczące pogorszenie wyników. Zmiana wartości funkcji straty spowolniła przy podobnej liczbie epok. Wynika z tego, że do problemu wystarczy zastosowanie sieci o 3 lub 4 poziomach, co przyspieszy proces uczenia.

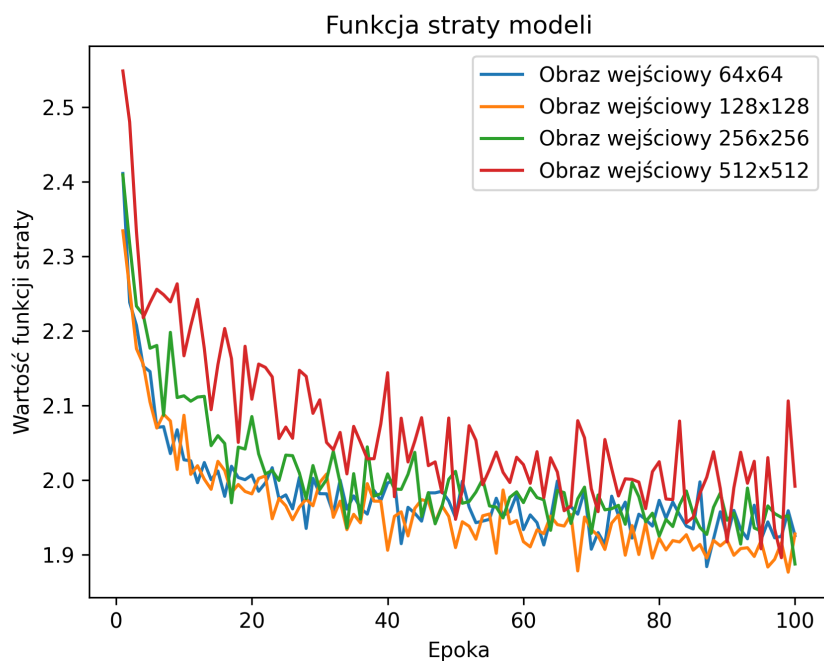
### 7.2 Rozmiar obrazu wejściowego

Przetestowany został również wpływ rozmiaru obrazu wejściowego na wartość funkcji straty, przy 5 poziomach sieci.

Zauważyć można podobne wyniki dla obrazów o rozmiarze 64x64 oraz 128x128 pixeli. Dla obrazu o rozmiarach 128x128 pixeli zauważyć można nieznacznie lepsze wyniki dla końcowych epok. Jest to jednak skutkiem przetrenowania, gdyż wartość funkcji straty w zbiorze walidacyjnym pozostawała stała. W przypadku obrazu



Rysunek 14: Funkcja straty przy różnej liczbie poziomów sieci



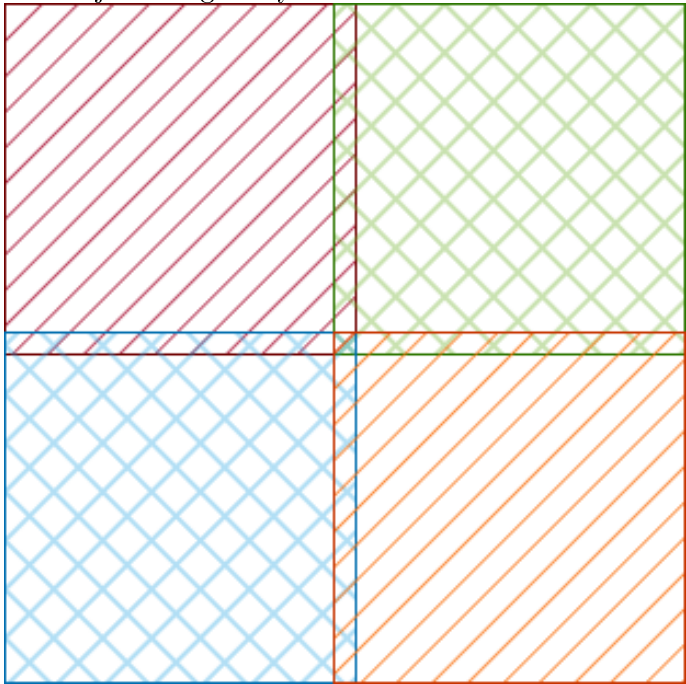
Rysunek 15: Funkcja straty przy różnych rozmiarach obrazu wejściowego

o rozmiarze 512x512 pixeli nastąpiło znaczące pogorszenie wyników. Zaproponować można wybór dowolnego z rozmiarów 64x64, 128x128 oraz 256x256 pixeli. Należy jednak pamiętać, że mniejszy rozmiar obrazu wejściowego, choć przyspiesza szkolenie, proporcjonalnie wpływa na czas odtwarzania pełnego obrazu.

## 8 Oddtwarzanie pełnego obrazu

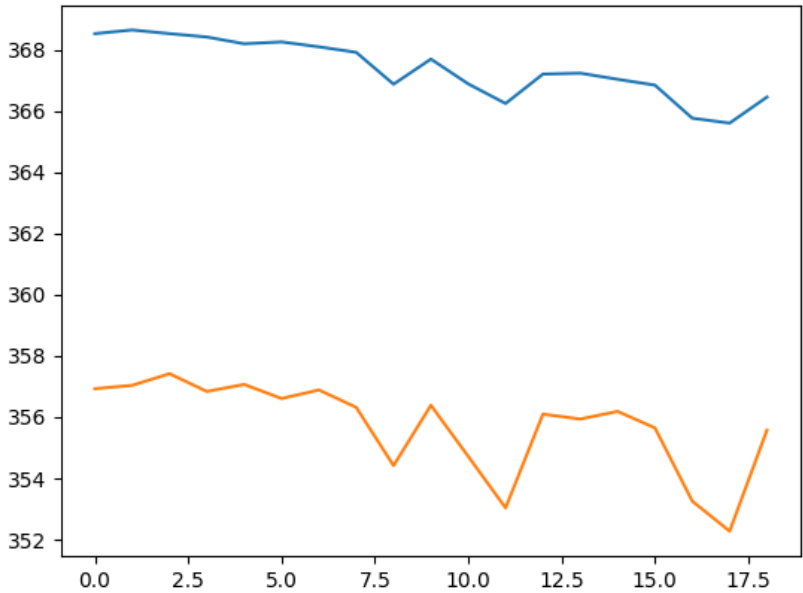
Sieć została przystosowana do przetwarzania jednowymiarowych obrazów o rozmiarze 256x256 pixeli. Tworzy to potrzebę przystosowania rozwiązania do przetwarzania obrazów o dowolnym rozmiarze. Obraz

zostaje podzielony na kanały RGB, a następnie, kolejne segmenty każdej warstwy są przetwarzane przez model. Wartości otrzymanej macierzy są zaokrąglane do liczb całkowitych oraz następuje winsoryzacja wartości spoza zakresu 0-255. W przypadku segmentów na krawędziach obrazu, brakujący fragment zostaje uzupełniony lustrzanym odbiciem obrazu a po szkoleniu odcięty. Z podejściem wiąże się problem, widocznych granic między przetworzonymi segmentami. Rozwiązaniem jest częściowe pokrycie segmentów przy przetwarzaniu oraz zastosowanie średniej ważonej na ich granicy.



Rysunek 16: Nachodzace na siebie segmenty obrazu

Pomimo zastosowania średniej ważonej, na granicy segmentów często pozostaje widoczna linia. Problem ten można rozwiązać poprzez wybranie odpowiedniej wartości przesunięcia segmentów. Zauważyć można



Rysunek 17: Wartość funkcji błędów dla różnych wartości przesunięcia

spadek wartości dla przesunięcia o 8 i 16 pixeli. Jest to związane z podziałem obrazu na obszary 8x8 przez algorytm JPEG. Jeżeli krawędzie powstałe w wyniku przetwarzania obrazu pokryją się z krawędziami powstającymi przy kompresji, wynikowy błąd będzie mniejszy niż w przypadku, gdyby na obrazie tworzyły się dodatkowe granice. Dodatkowo widoczny jest spadek dla 11 pixeli, dla którego nie znam wyjaśnienia. Wartość

8 pixeli została wybrana jako optymalna, przy większych wartościach pojawia się ryzyko rozmazania obrazu przez średnią ważoną.

## 9 Sieci konwolucyjne

## 10 Wnioski

Można zastosować sieci typu U-Net do usuwania artefaktów kompresji stratnej. Takie rozwiązanie jest jednak bardzo wolne. Przetworzenie obrazu o wymiarach 3024x4032 pixeli zajmuje około 80 sekund. Optymalne wydaje się zastosowanie sieci o 4 poziomach, przy rozmiarze obrazu wejściowego 256x256 pixeli. Przy odtwarzaniu obrazu należy zastosować przesunięcie 8 pixeli, aby granice między segmentami pokryły się z granicami powstałymi w wyniku działania algorytmu JPEG.

## 11 Źródła

- <https://cgjennings.ca/articles/jpeg-compression/>
- U-Net: Convolutional Networks for Biomedical Image Segmentation [Olaf Ronneberger, Philipp Fischer, Thomas Brox]
- 3D U-Net: Learning Dense Volumetric Segmentation from Sparse Annotation [Özgün Çiçek, Ahmed Abdulkadir, Soeren S. Lienkamp, Thomas Brox, Olaf Ronneberger]
- Deep Learning for Photoacoustic Tomography from Sparse Data [Stephan Antholzer, Markus Haltmeier, Johannes Schwab]
- Fully Dense UNet for 2D Sparse Photoacoustic Tomography Artifact Removal [Steven Guan, Amir A. Khan, Siddhartha Sikdar, Parag V. Chitnis]
- Deep Residual Learning for Image Recognition [Kaiming He, Xiangyu Zhang, Shaoqing Ren, Jian Sun]