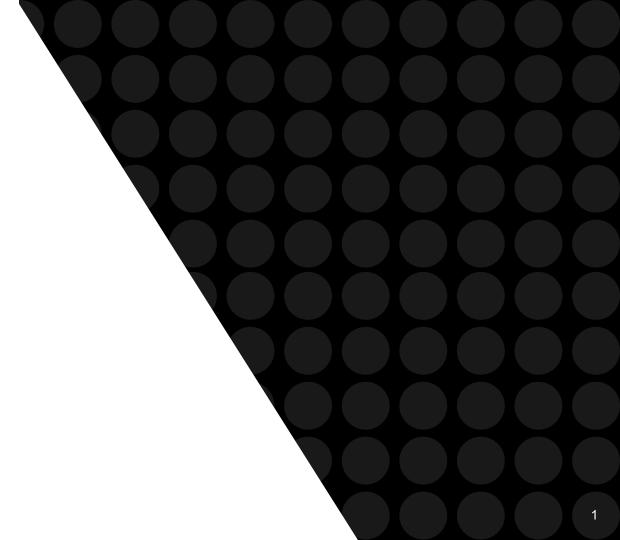
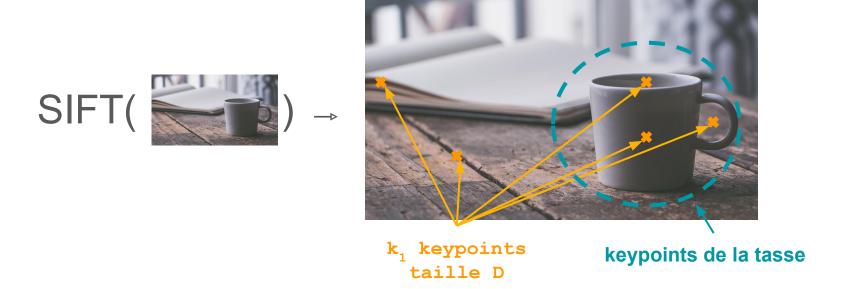
VLAD

Récap



Description d'une image : exemple SIFT



SIFT repère des "points clés" dans l'image. Chacun est décrit par un vecteur de taille **d** Attention, nombre variable!

Description d'une image : exemple SIFT

Deux images décrites par SIFT, mais pas le même nombre de keypoints Comment comparer les deux descripteurs??

La comparaison keypoint à keypoint est coûteuse en calcul...

Approche "Bag of Words" classique



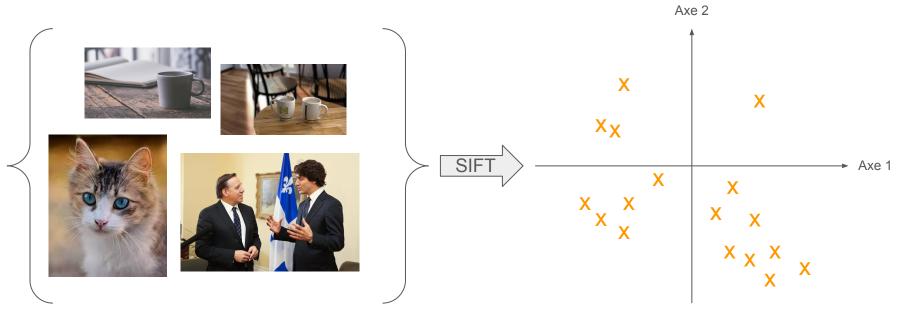


L'approche BoW : Un descripteur de taille constante, qui décrit les éléments de l'image

- Liste de mots
- Pour chaque mot, on regarde s'il est présent dans l'image

Descripteur BoW	
Objet ("word")	Nombre
Tasse	2
Chaise	3
Personne	0
Chien	0
Polytechni que Montréal le génie en première	0

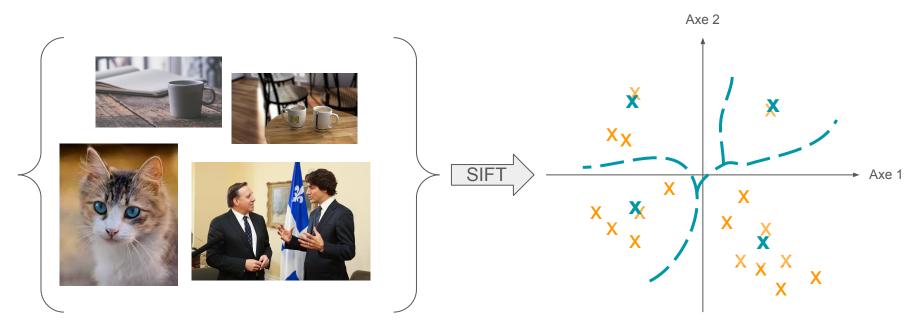
Trouver les mots



On prend en vrac tous les keypoints de tout un dataset

Représentation en 2D (rappel : dimension **d** en pratique)

Trouver les mots



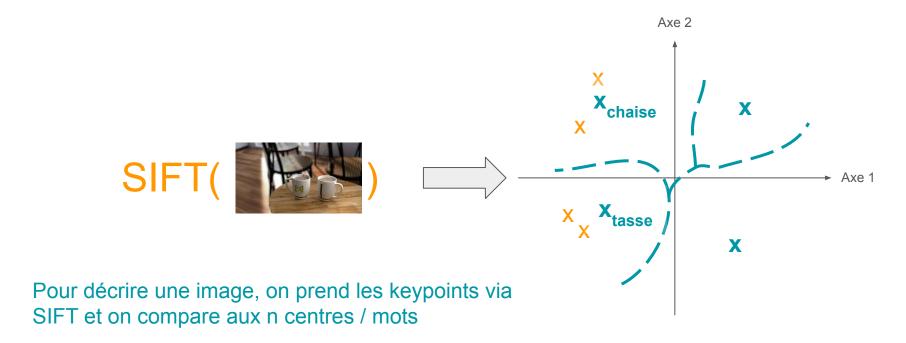
On prend en vrac tous les keypoints de tout un dataset

On détermine ensuite n clusters

Donc n centres de clusters = n mots

Avec *k-means* par exemple

Description d'une image

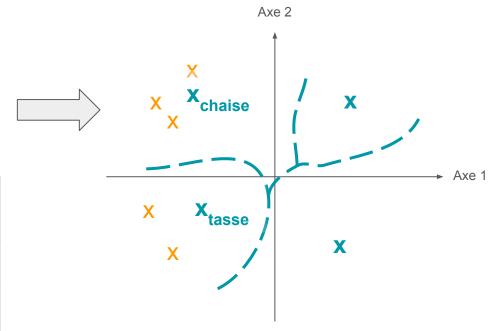


Remarque : en pratique pas de sens sémantique aussi fort que "tasse" ou "chaise", c'est pour l'exemple !

Description d'une image : BoW naïf



Descripteur BoW Classique	
n Mots	Résultante
Tasse	2
Chaise	3
•••	



Avec le BoW classique, on compte juste le nombre de keypoints qui tombent dans tel ou tel cluster

Description d'une image : Méthode VLAD

Nuance avec VLAD: pour chaque cluster,

1. On regarde quels keypoints sont dedans

2. Pour chacun d'entre eux, on calcule la différence vectorielle

3. On somme ces différences

Descripteur BoW VLAD Taille n * d	
n Mots	Résultante
Tasse	1000
•••	

