

Predicción de Fotogramas con Redes Neuronales Profundas

Máster Universitario en Visión Artificial

Autor: Nuria Oyaga de Frutos

Tutor: José María Cañas Plaza

Cotutor: Inmaculada Mora Jiménez

ÍNDICE

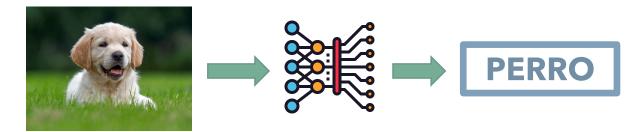
- 1. Introducción
- 2. Objetivos
- 3. Infraestructura
- 4. Generación de secuencias
- 5. Predicción con imágenes modeladas
- 6. Predicción con imágenes crudas
- 7. Conclusiones



1. Introducción

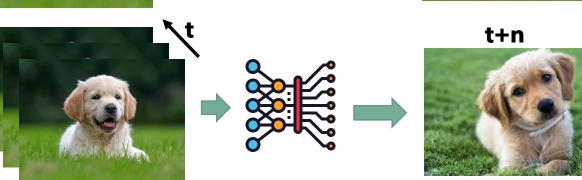
Tareas de visión artificial con Redes Neuronales

• Clasificación:



• Detección:

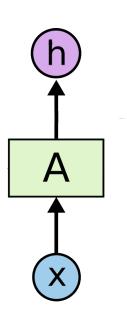
• Predicción:



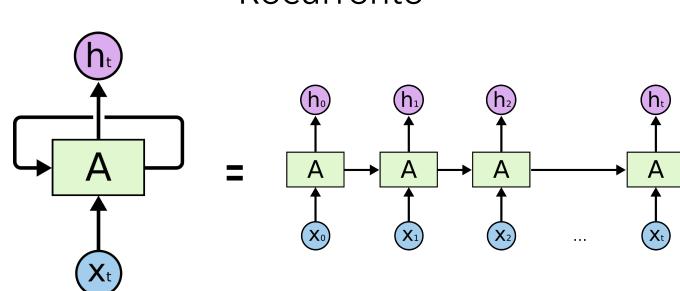
1. Introducción

Redes recurrentes VS no recurrentes

No recurrente



Recurrente









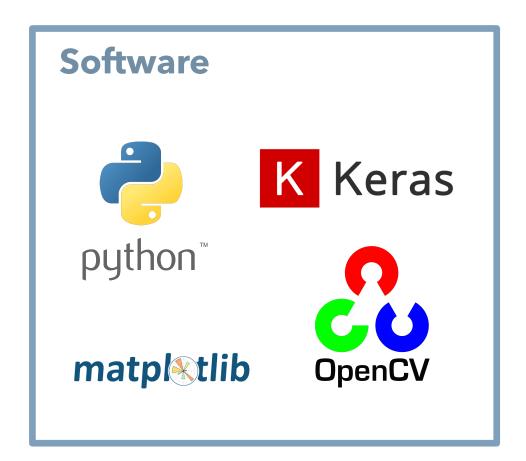
2. Objetivos

Diseño y el análisis de distintas redes neuronales como predictores visuales con secuencias de vídeo.

- Desarrollo software para ejecución y evaluación de redes neuronales.
- Creación de las bases de datos
- Estudio y evaluación de redes para la **predicción con imágenes** modeladas.
- Estudio y evaluación de redes para la predicción con imágenes crudas.



3. Infraestructura



Hardware



- Intel(R) Xeon(R) CPU E5-2609 v4
 @ 1.70GHz
- 8 cores
- 64GB
- GeForce GTX 1080

GENERACIÓN DE SECUENCIAS

Limitaciones del trabajo

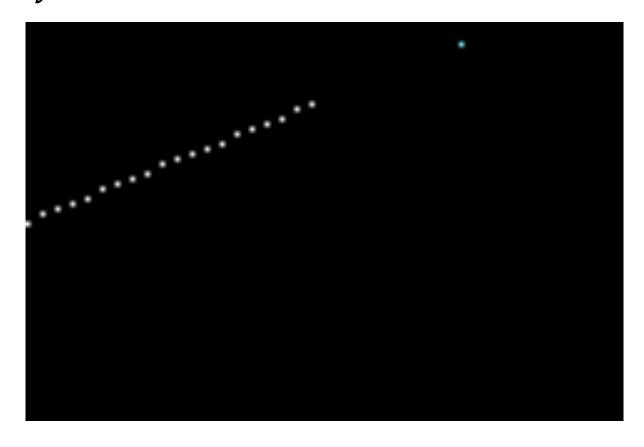
- Imágenes muy sencillas
 - Tamaño 80x120
 - Píxel blanco (activo) que se desplaza sobre fondo negro
- Muestreo regular
 - Velocidad constante
 - No faltan muestras
- Ausencia de ruido

Tipos de imágenes



Tipos de dinámicas - Dinámica lineal

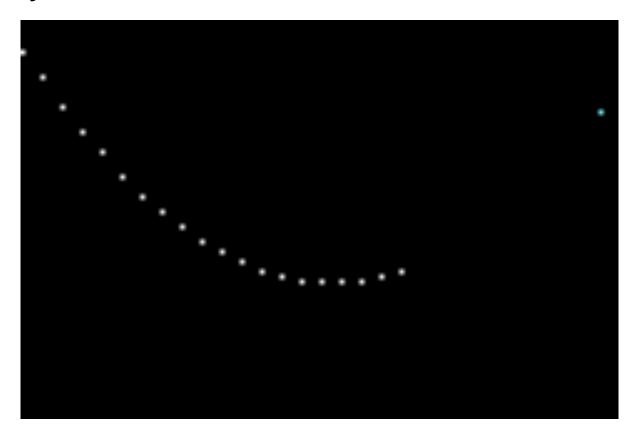
$$y = mx + n$$



DOF	Parámetro
1	m
2	n

Tipos de dinámicas - Dinámica parabólica

$$y = ax^2 + bx + c$$



DOF	Parámetro
1	a
2	С
3	b

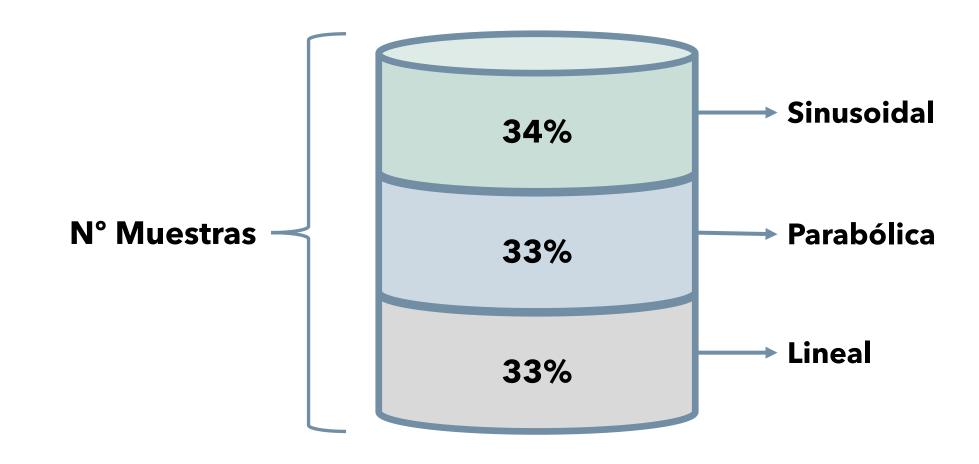
Tipos de dinámicas - Dinámica sinusoidal

$$y = A \times \sin(2\pi f x + \theta) + c$$

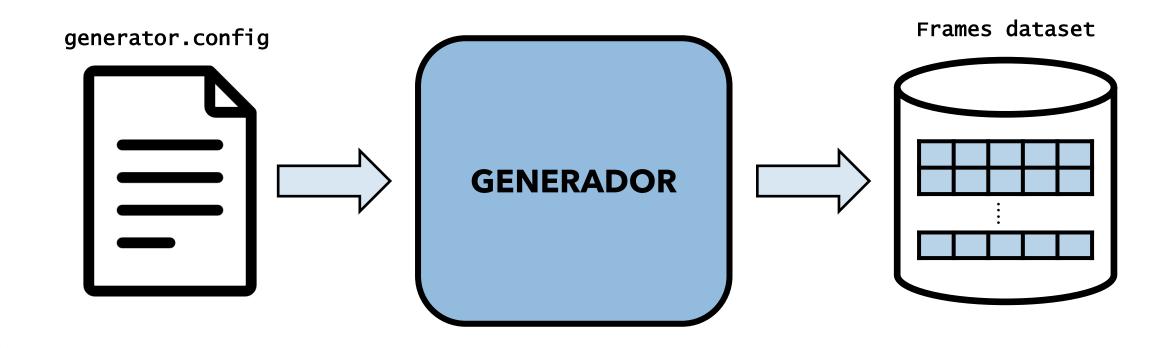


DOF	Parámetro
1	f
2	С
3	A
4	θ

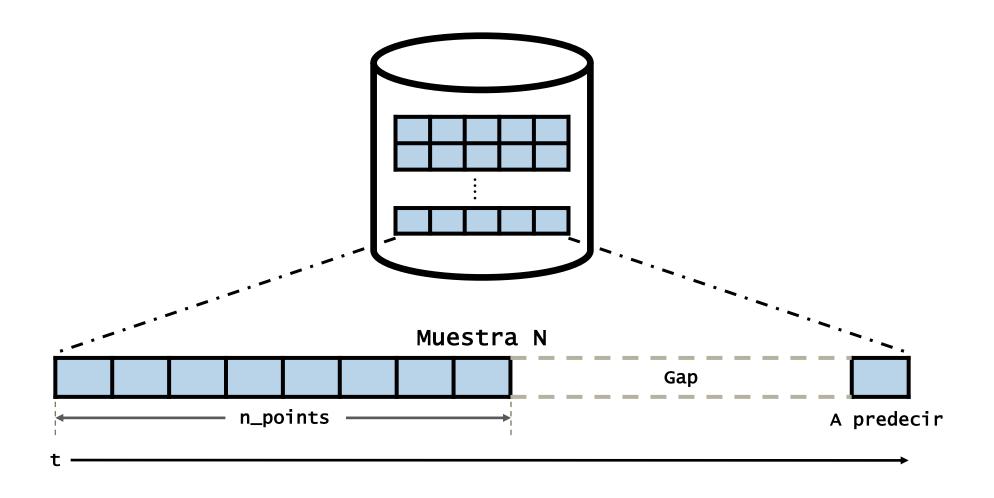
Tipos de dinámicas - Dinámica combinada



El generador



Estructura de la base de datos



Características comunes

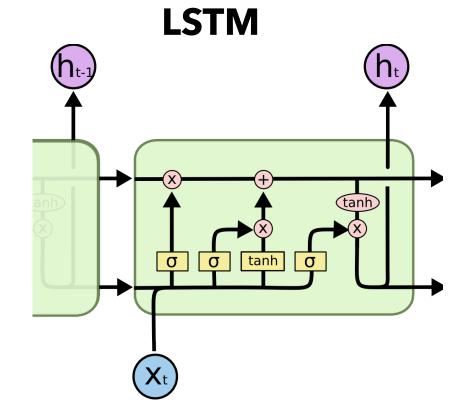
Parámetro		Valor
Gap		10 Instantes temporales
N_points		20 Instantes temporales
División de subconjuntos	Train	80%
	Validation	10%
	Test	10%

PREDICCIÓN I CONIMÁGENES MODELADAS

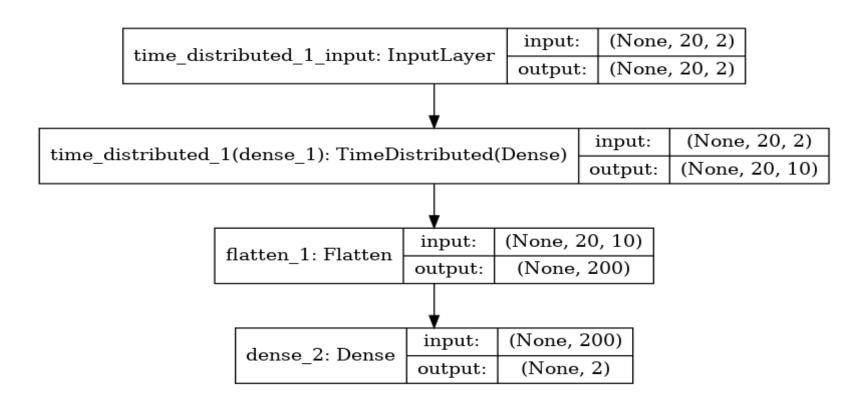
Tipos de redes

Perceptrón multicapa **MLP** Neurons **Dutputs** Hktden lavers

Long-Short Term Memory

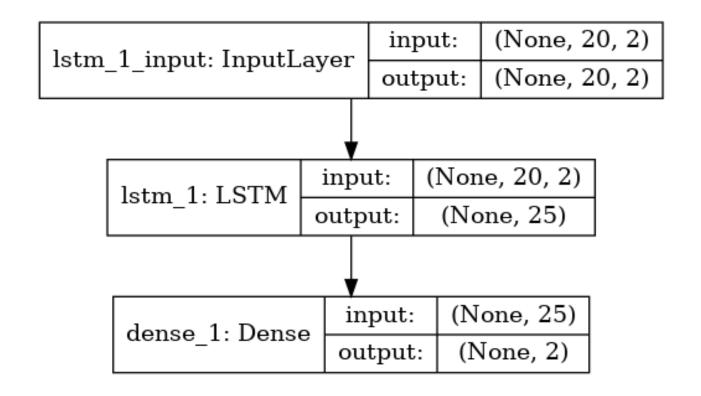


Estructuras propuestas - MLP



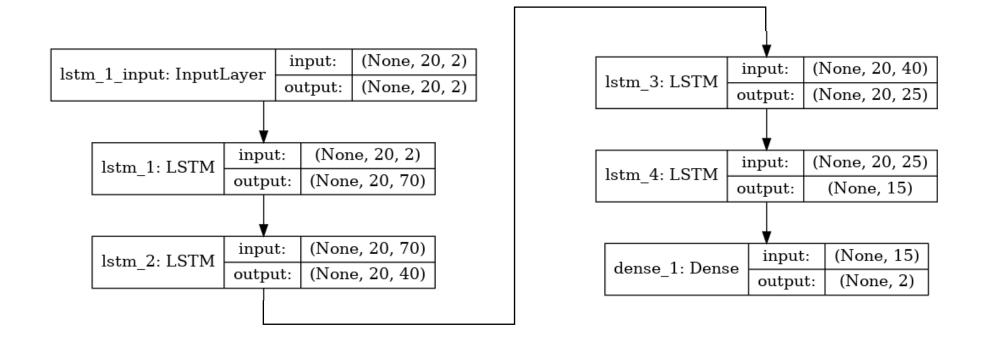
• 1 capa oculta con 10 neuronas

Estructuras propuestas - LSTM-1



• 1 capa LSTM con 25 celdas de memoria

Estructuras propuestas - LSTM-1

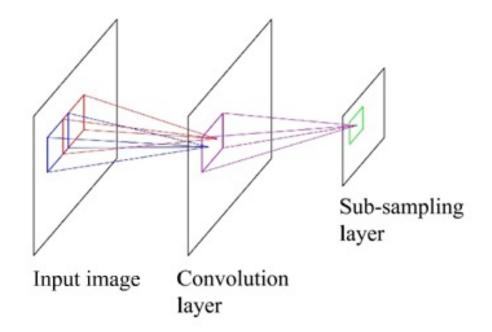


• 4 capas LSTM con 70, 40, 25 y 15 celdas de memoria

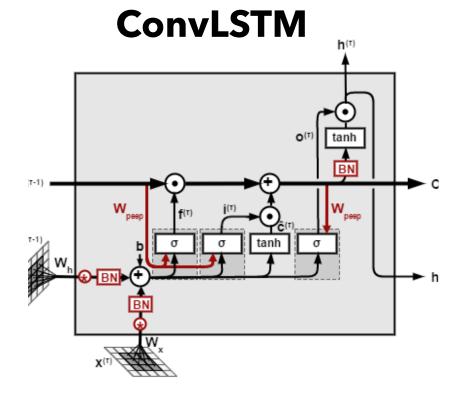


Tipos de redes

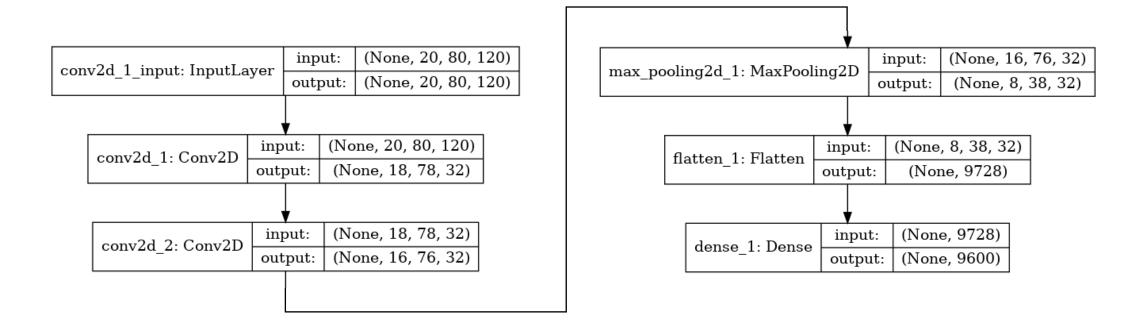
Convolutional Neural Network
CNN



Convolutional LSTM



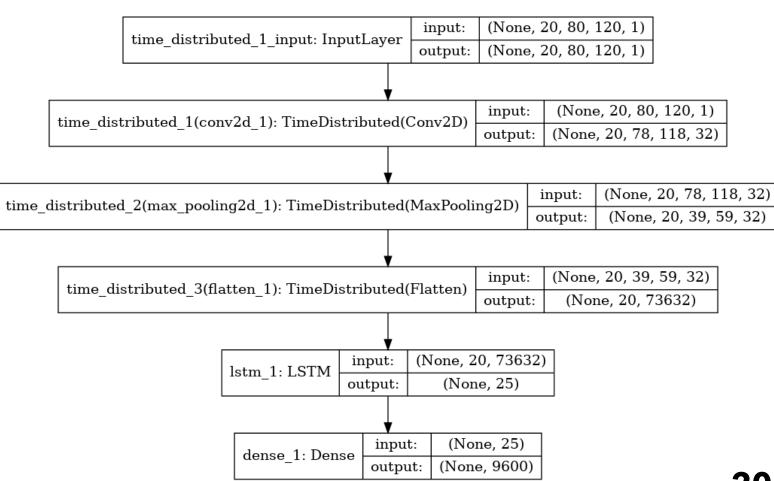
Estructuras propuestas - CNN



- 2 capas convolucionales con 32 neuronas
- 1 capa de MaxPooling

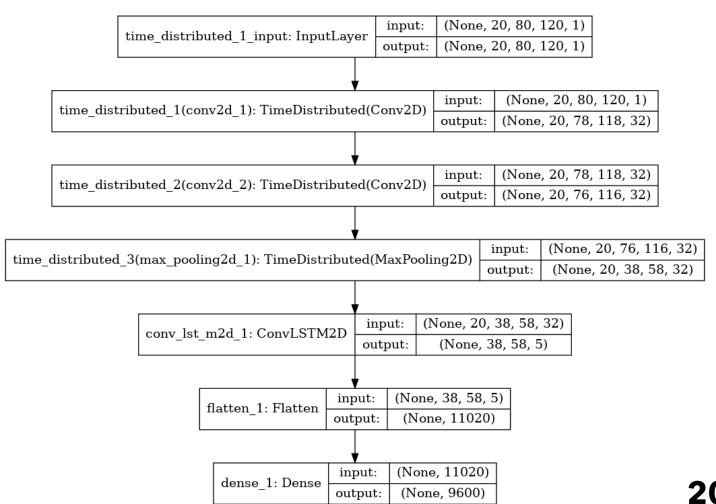
Estructuras propuestas - CNN + LSTM

- 1 capa convolucional con 32 neuronas
- 1 capa de MaxPooling
- 1 capa LSTM con 25 celdas de memoria

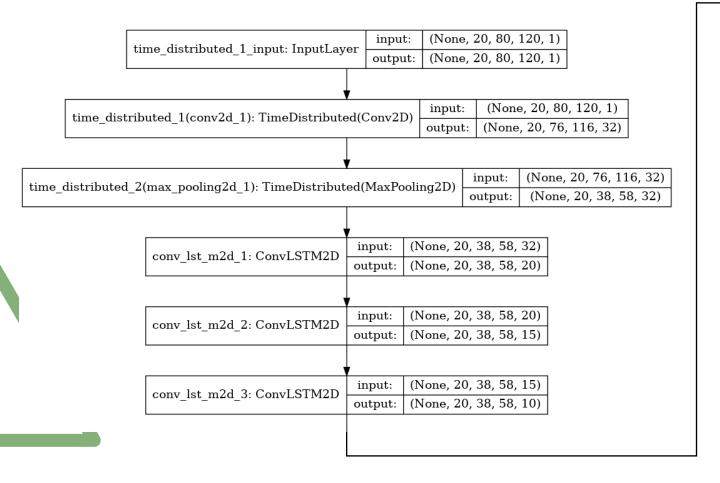


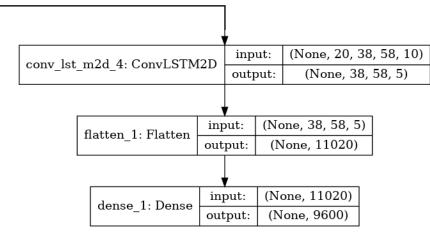
Estructuras propuestas - ConvLSTM-1

- 2 capas convolucionales con 32 neuronas
- 1 capa de MaxPooling
- 1 capa ConvLSTM con 5 celdas de memoria



Estructuras propuestas - ConvLSTM-4





- 1 capa convolucional con 32 neuronas
- 1 capa de MaxPooling
- 4 capas ConvLSTM con 20, 15, 10 y 5 celdas de memoria

