

猫狗大战与算式识别

2019-04-07



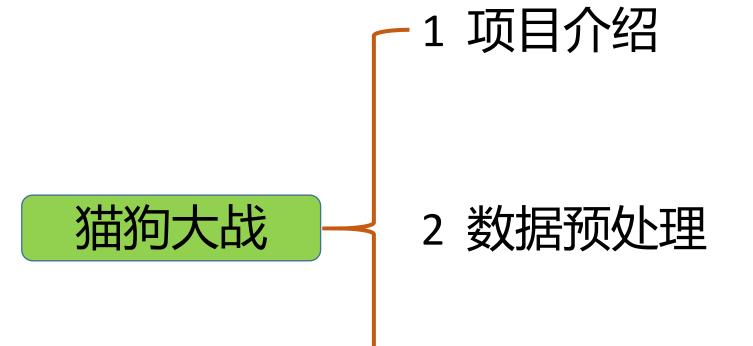
主讲内容

猫狗大战

算式识别

猫狗大战





3 解决方法



目标检测 语义分割 目标追踪 OCR文字识别



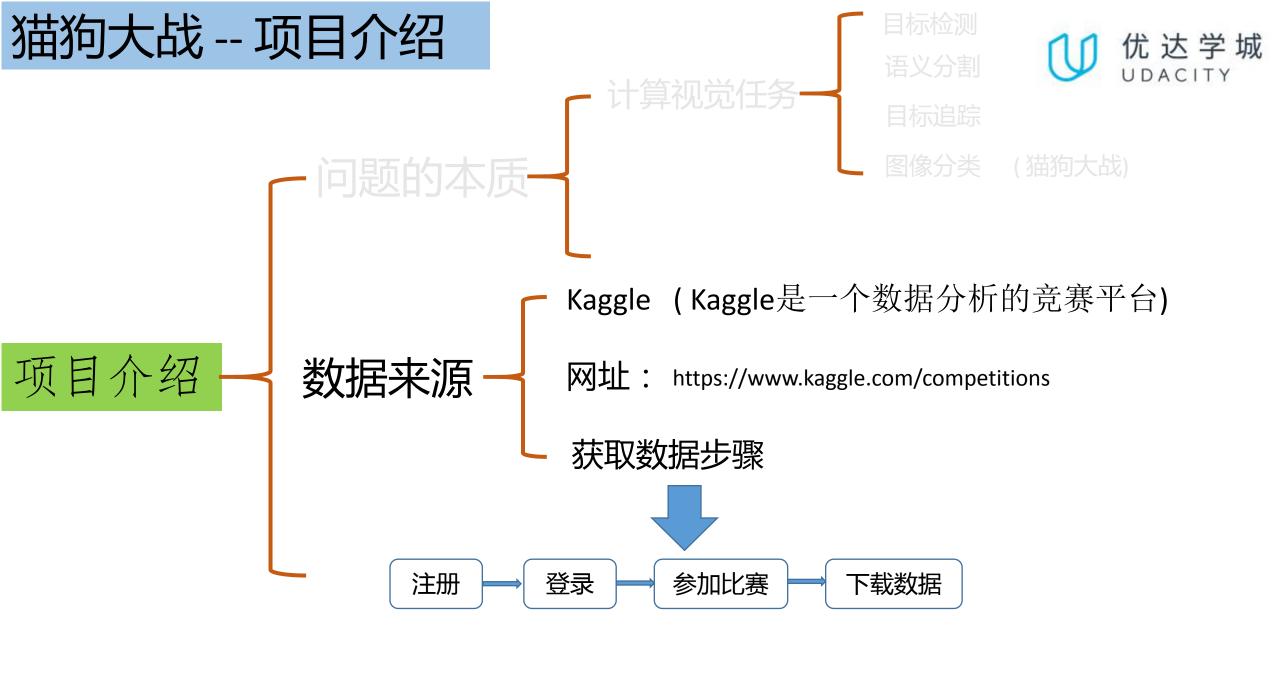
问题的本质

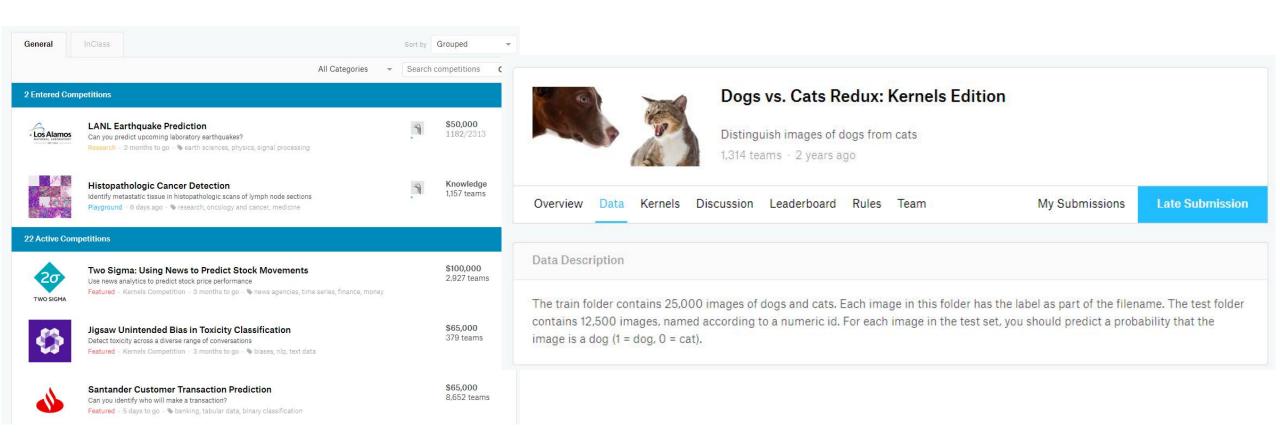
图像分类 (猫狗大战)

项目介绍

分类是计算机视觉中最为常见的问题,图像也是一种数据,和大家前面机器学习分类的项目一样,同样可以使用前面的机器学习算法来做,比如SVM,RF,KNN,Boosting等,可以把这些传统机器学习方法和深度学习方法的结果进行对比,就会发现为啥现在是深度学习的天下

计算视觉任务



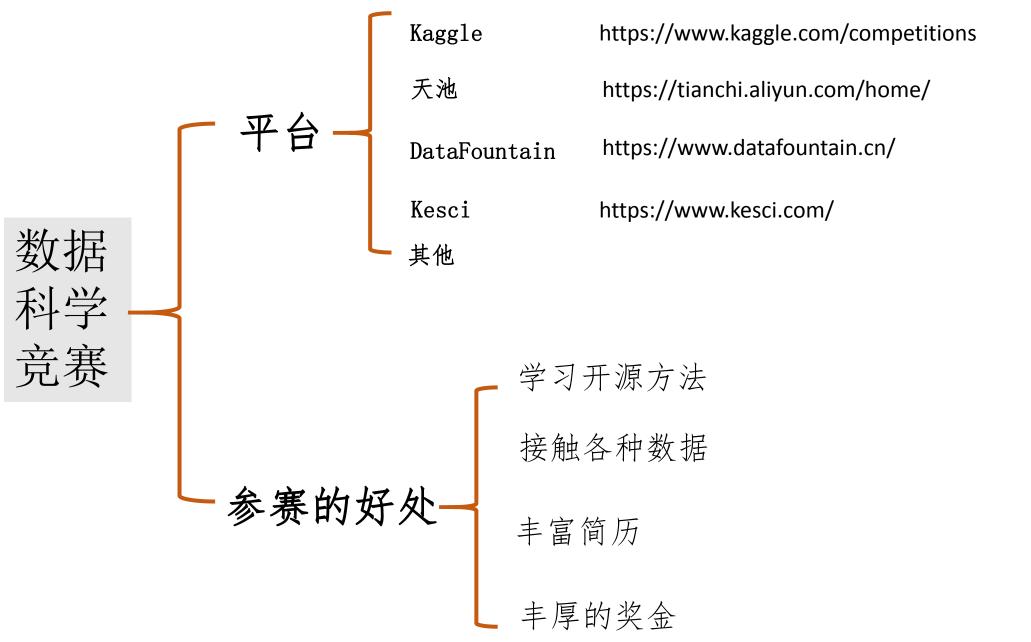




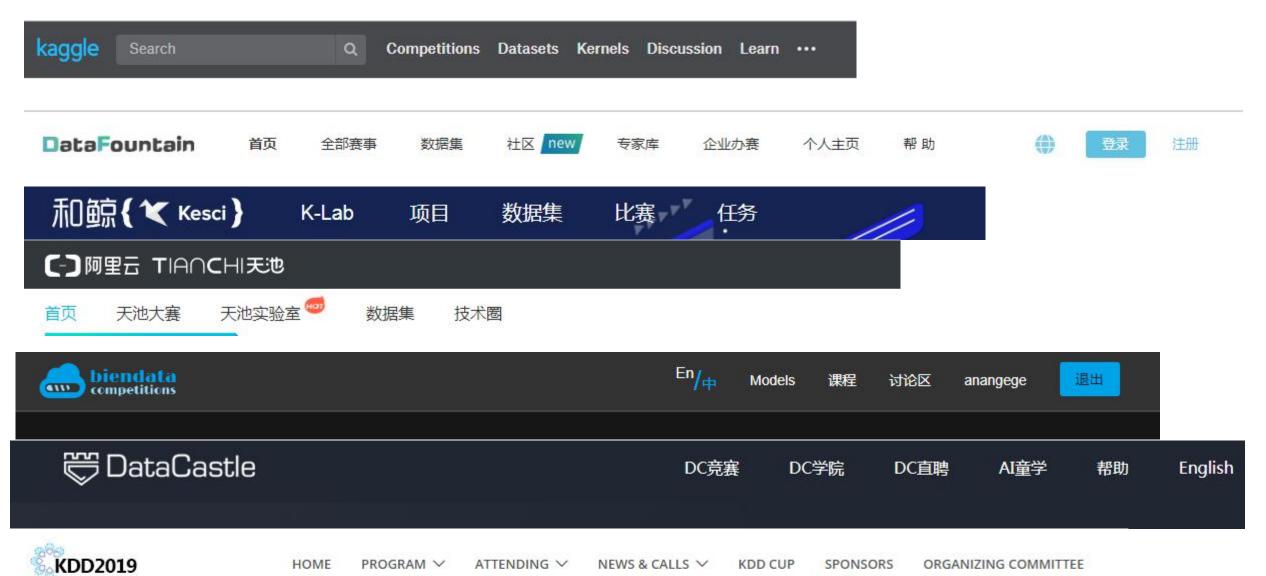
#	Team Name	Kernel	Team Members	Score @	Entries	Last
1	Cocostarcu		P	0.03302	29	2y
2	guangsha		13	0.03305	34	2у
3	malr87		2	0.03483	89	2у
4	Bojan Tunguz		9	0.03507	435	2у
5	DeepBrain		<u>P</u>	0.03518	56	2у
6	lefant			0.03580	84	2y
7	matview		PPP	0.03778	40	2у
8	Bancroftway Systems [Andy		P	0.03804	41	2у
9	Arvinder Chopra		9	0.03805	5	2y
10	Ranjeeta		9	0.03807	5	2y
11	Adarsh Tadimari		.M.	0.03838	12	2y
12	Yehya Abouelnaga		•	0.03882	50	2y
13	HeshamEraqi			0.03889	53	2y
14	HMen		9	0.03928	12	2y

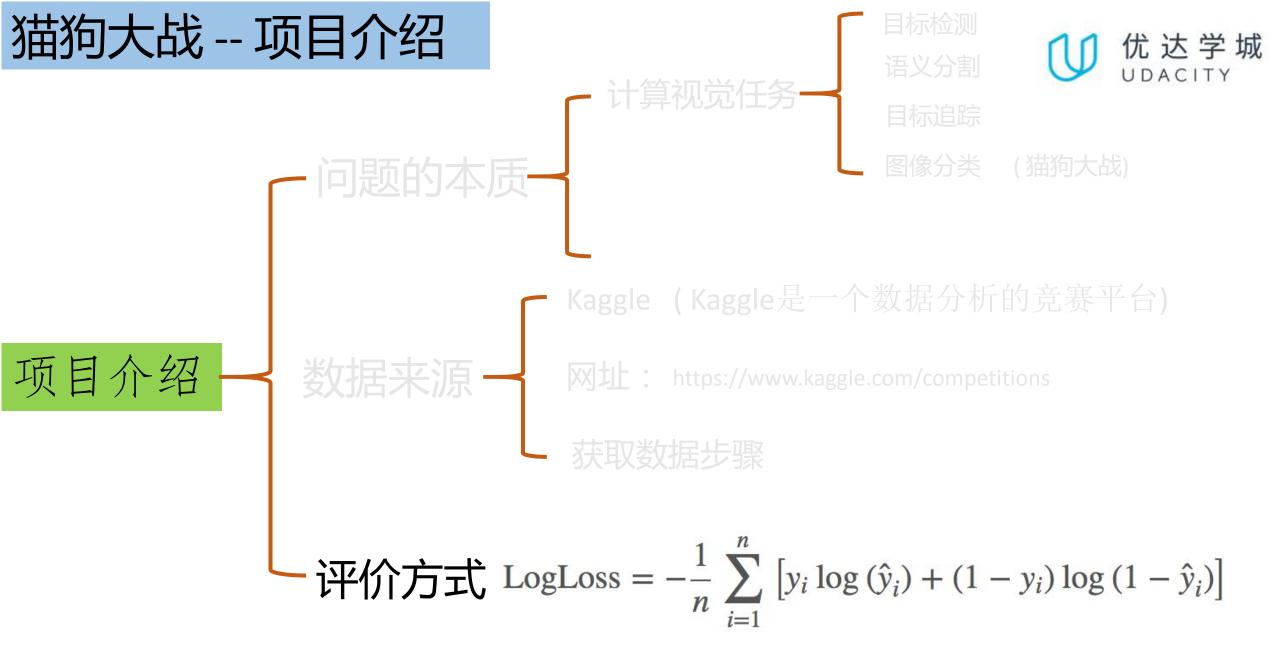
但是因为该比赛结束,现在提交结果不会先排行榜显示,可以对 照排行榜,计算排名





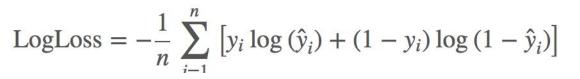






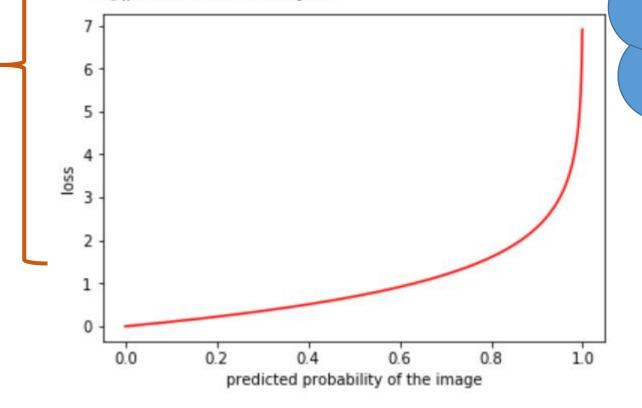
评价方式





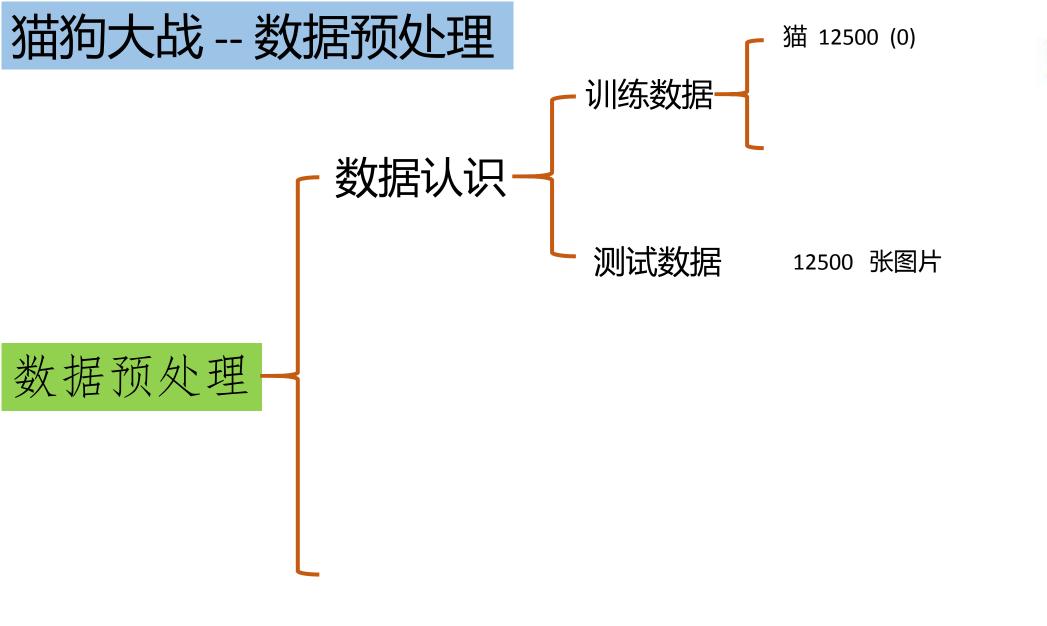
where

- · n is the number of images in the test set
- $oldsymbol{\hat{y}}_i$ is the predicted probability of the image being a dog
- y_i is 1 if the image is a dog, 0 if cat
- log() is the natural (base e) logarithm

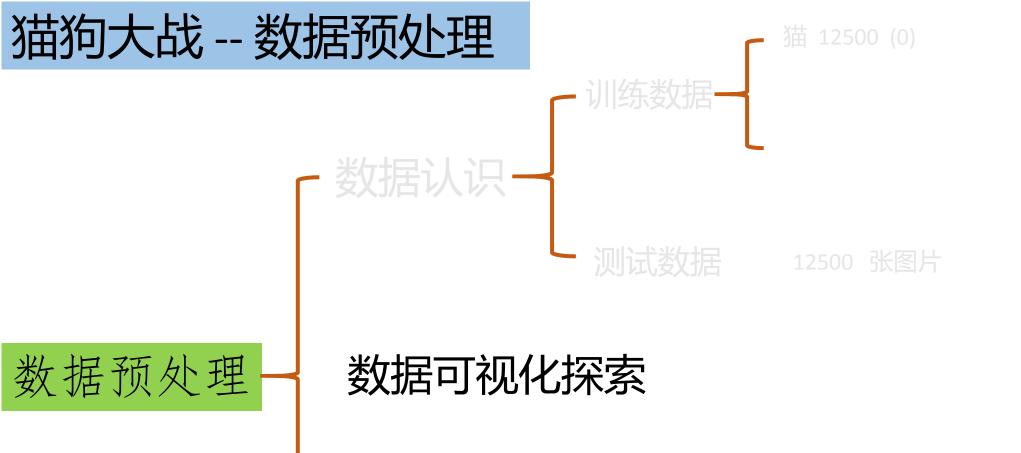


将预测结果固定在 [0.005,0.995]区间之间, 因为如果预测正确,预 测为0.995和1,0.005和0 损失相差不大,但是预 测错误,相差很大,可 以从图像两端看出

trick:clip(0.005,0.995)

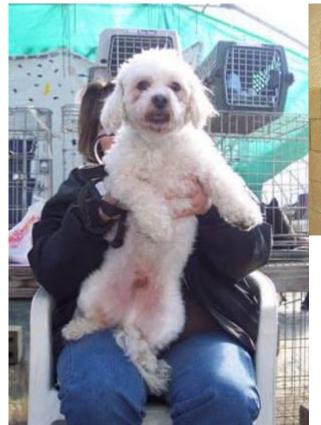








猫狗大战-数据预处理











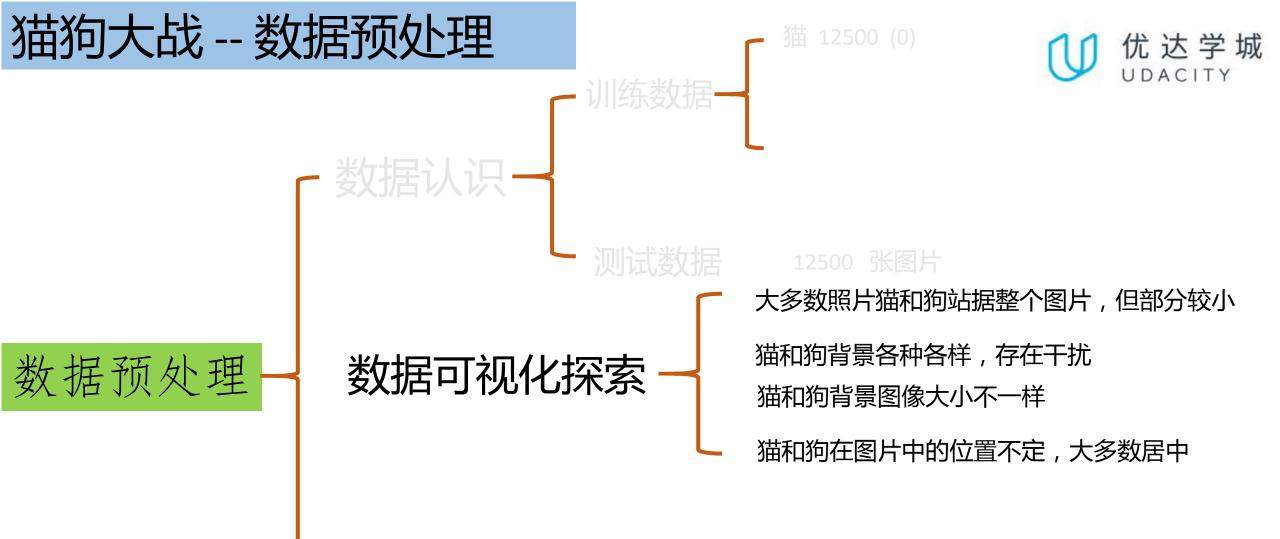


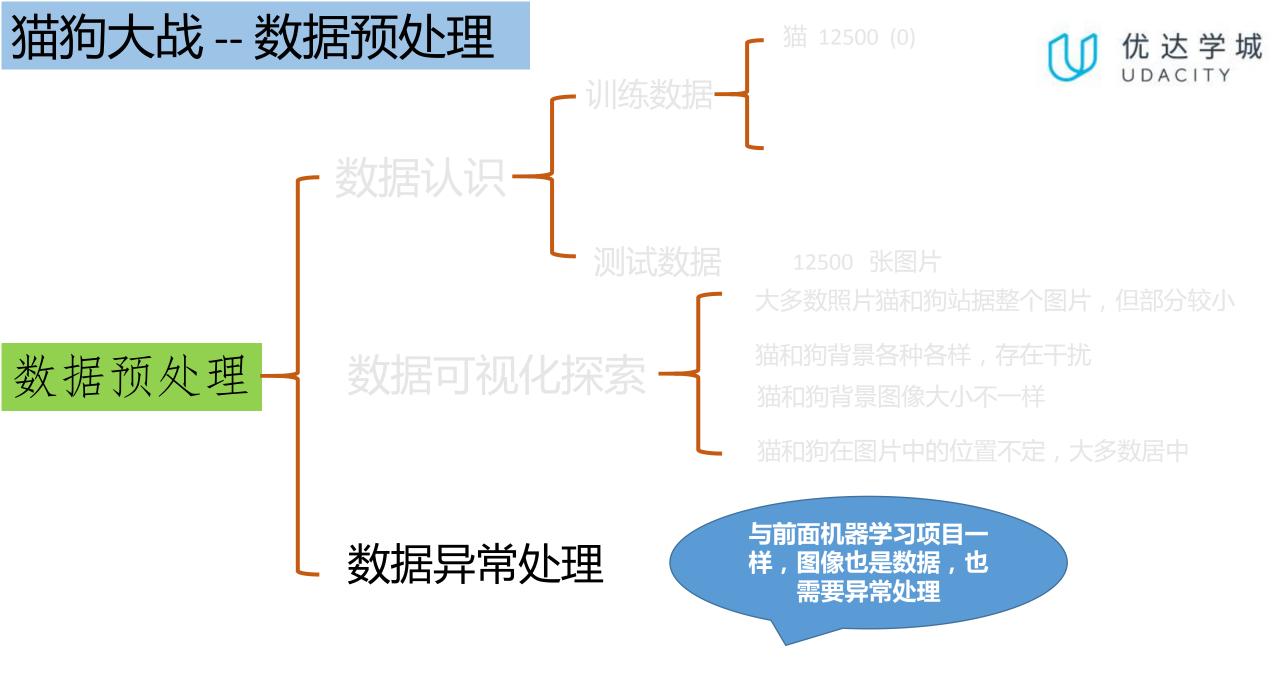
Just waiting for my forever family...



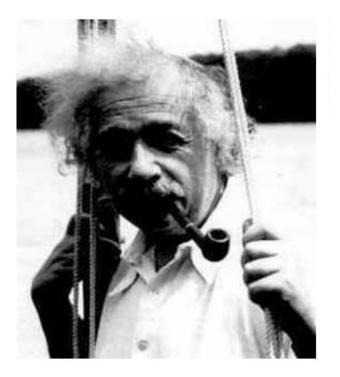




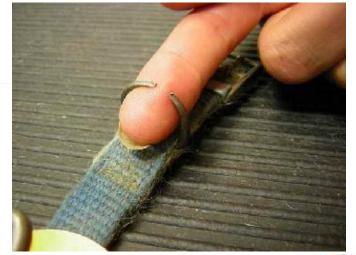




猫狗大战 -- 数据预处理



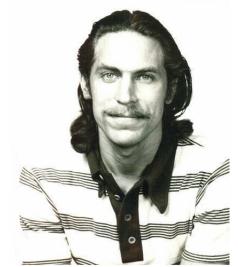






达学城

ACITY



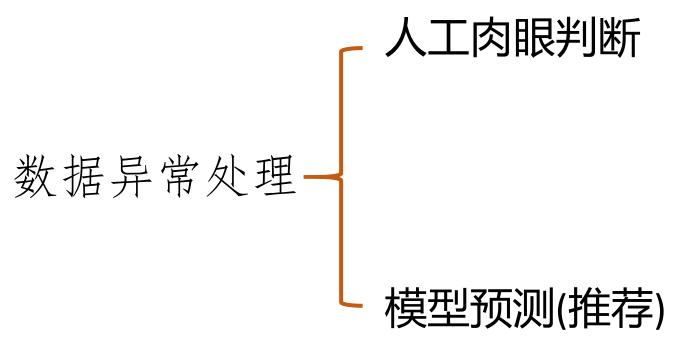




The Caring Containment Professionals.™

猫狗大战-数据预处理





猫狗大战 -- 数据预处理



原理

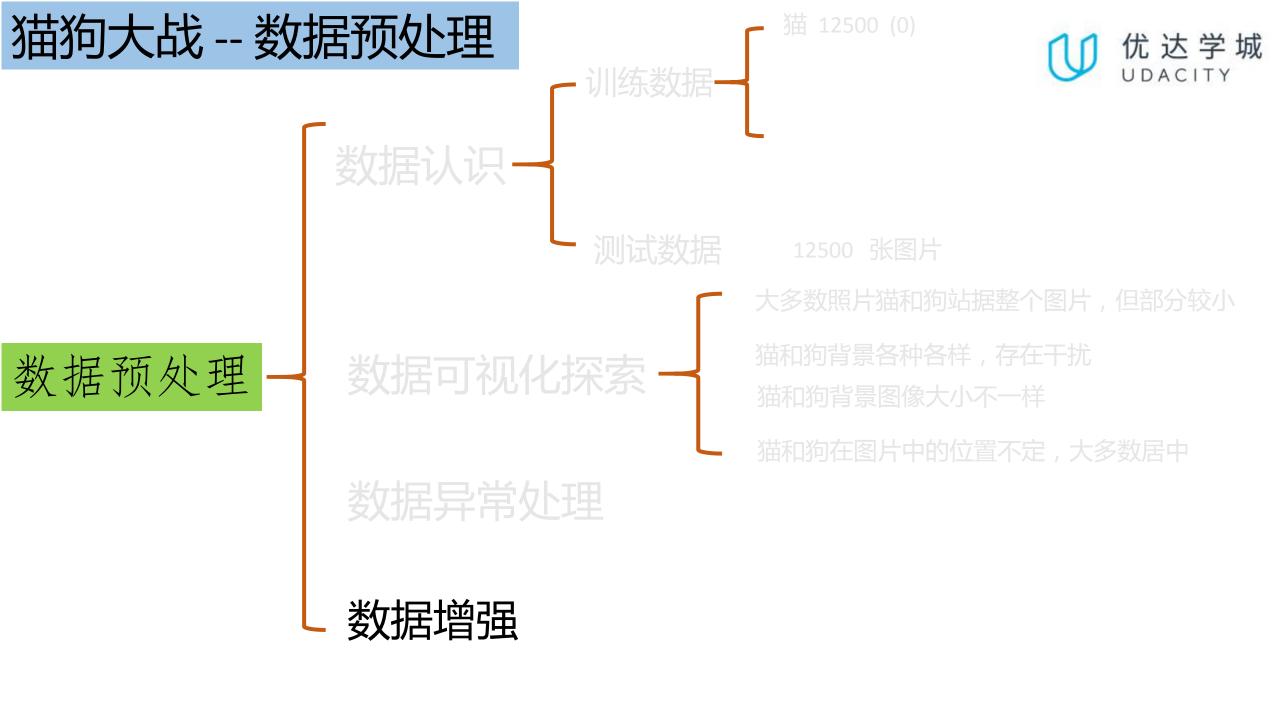
使用预训练模型,就是在Imagenet上训练好的模型,比如VGG,Inception系列,ResNet系列,这些模型训练的数据是ImageNet,ImageNet共1000个类别,其中包括狗的118种,猫共8种,另外,这些训练好的模型均开源,Keras,Tensorflow等框架model zoo均有,所以可以直接用这些模型预测,预测选取top-N,选择top-N预测非猫与非狗的图像

模型预测-

参考链接: https://zhuanlan.zhihu.com/p/34068451

ImageNet各类别介绍:

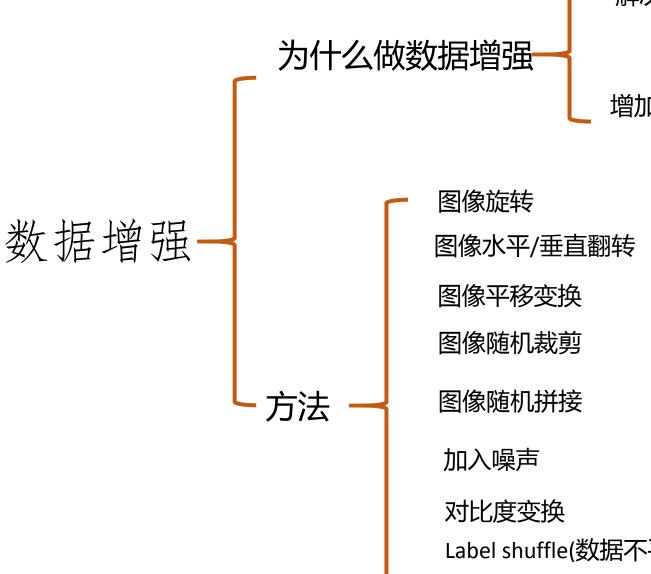
https://blog.csdn.net/zhangjunbob/article/details/53258524



猫狗大战 -- 数据预处理



解决数据不平衡问题

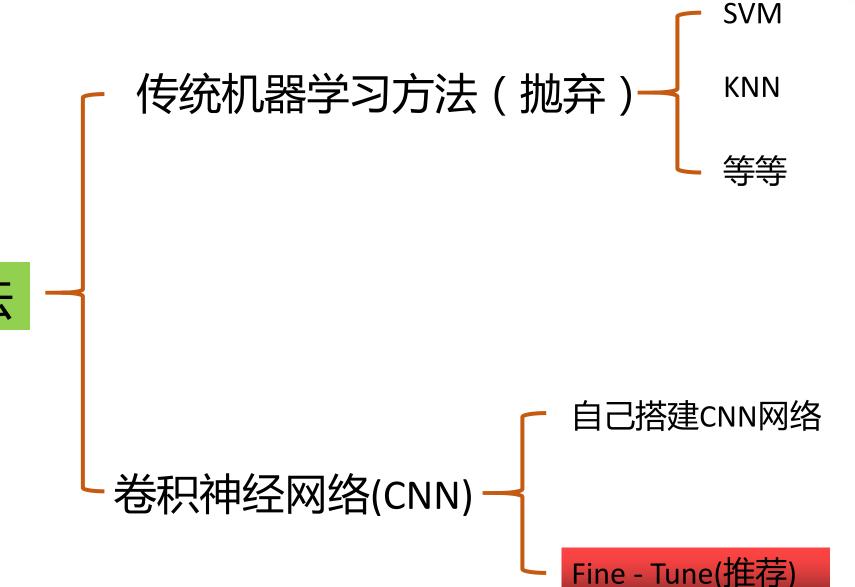


增加数据集,提高模型泛化性能,控制过拟合

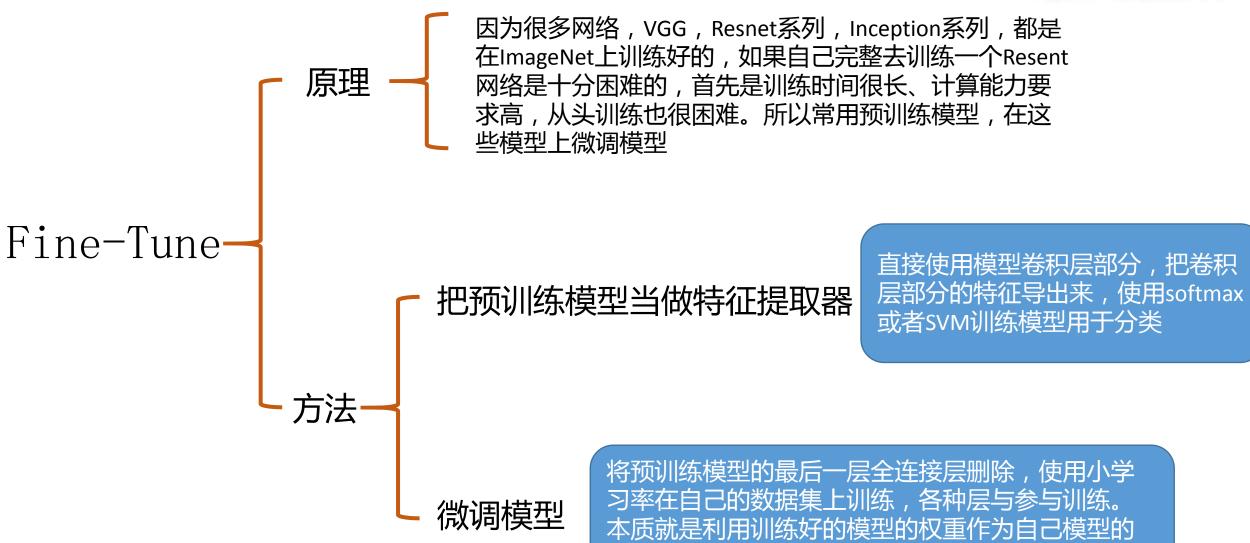
Label shuffle(数据不平衡的增强) https://zhuanlan.zhihu.com/p/23249000

颜色抖动



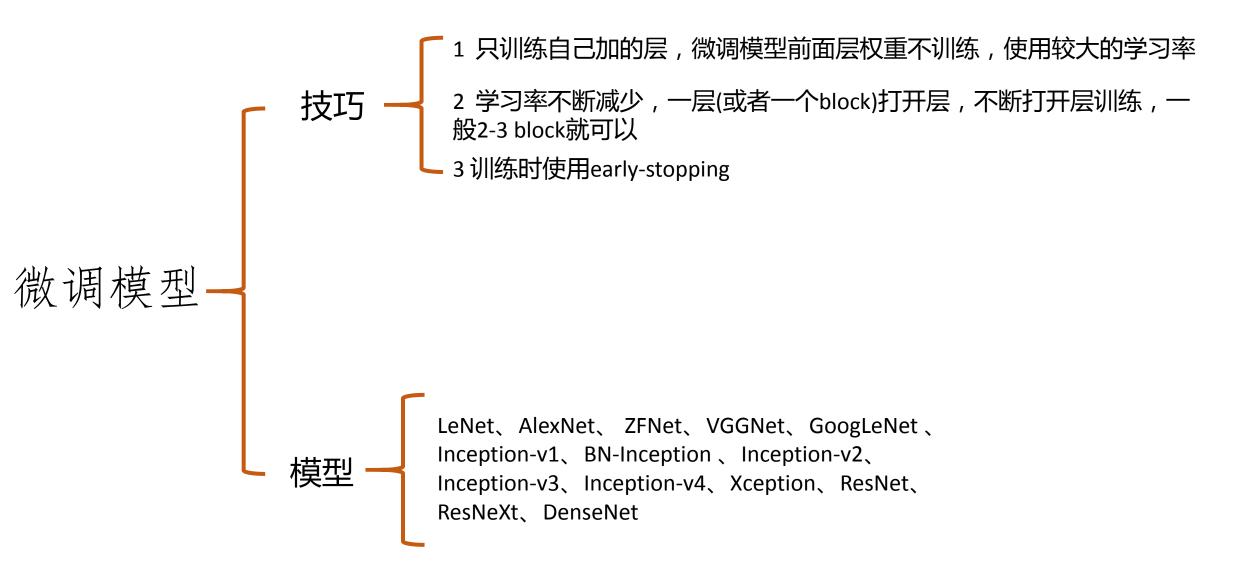




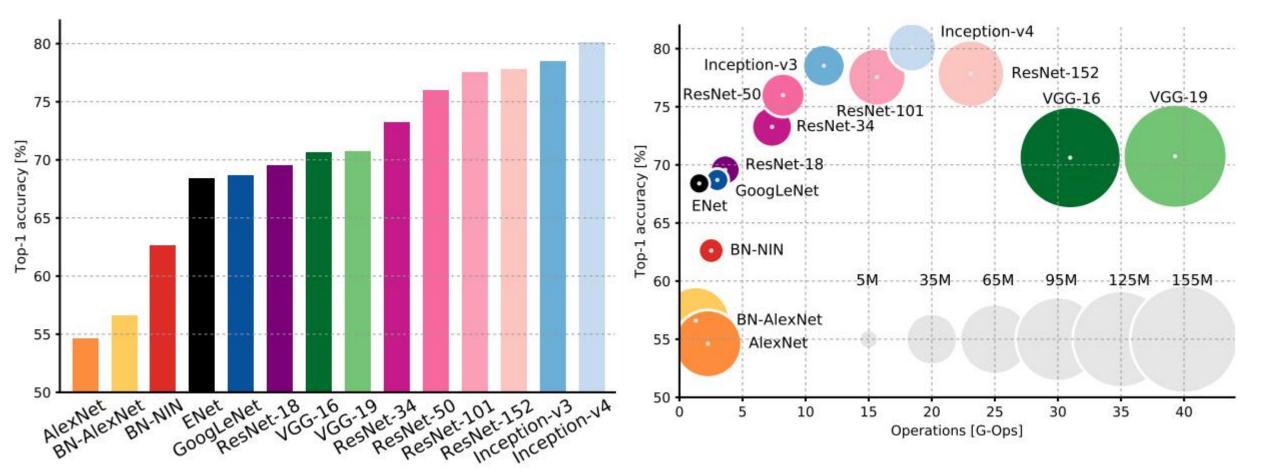


初始化参数



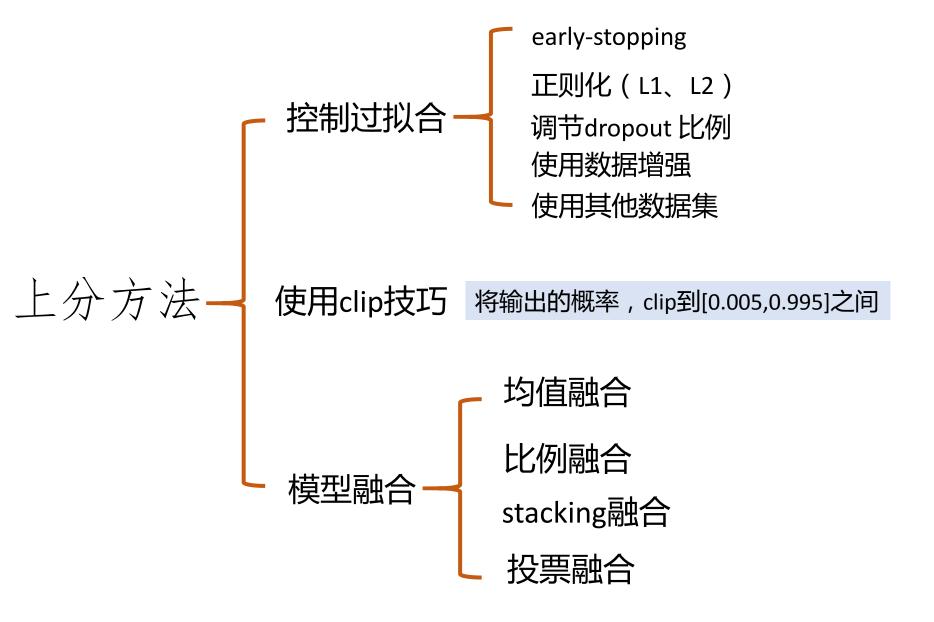




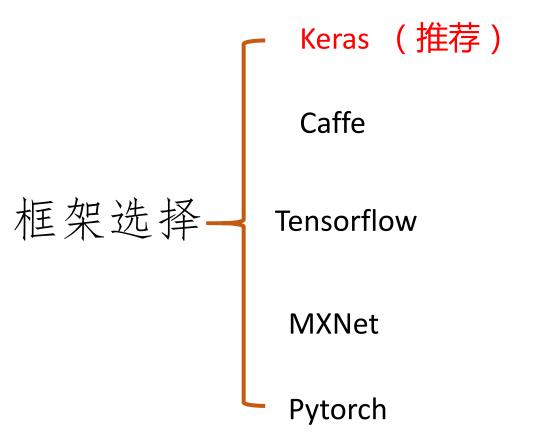


模型表现



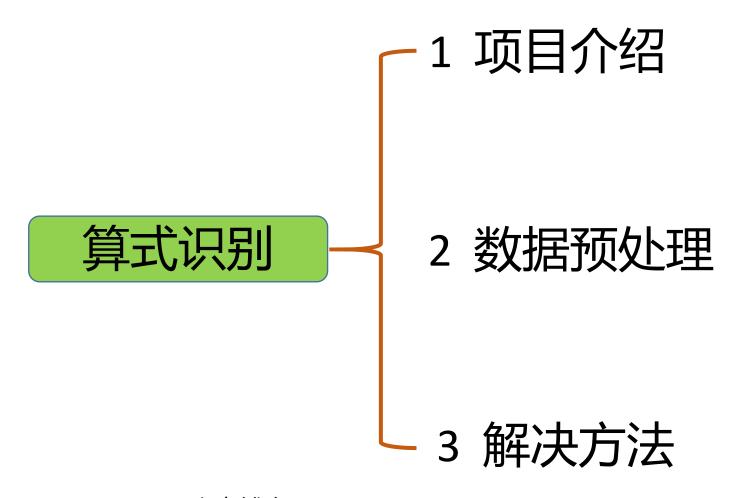




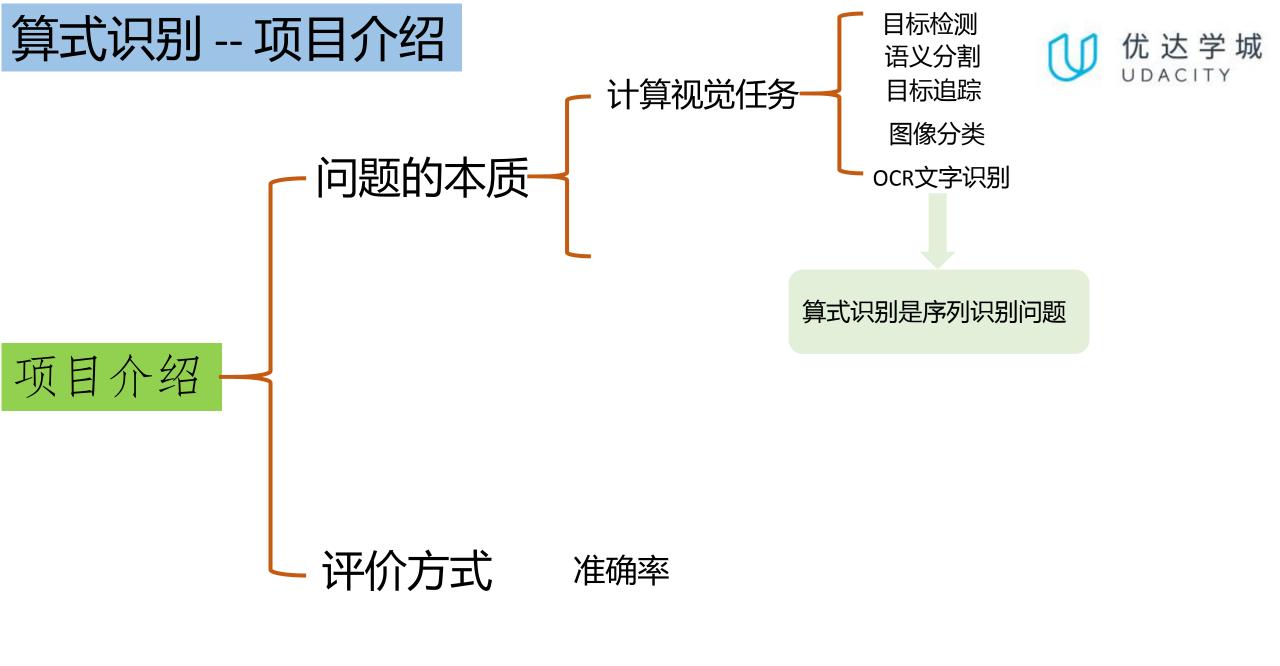


算式识别





参考博客:https://github.com/ypwhs/baiduyun_deeplearning_competition



算式识别 -- 数据预处理



数据共100000张彩色图像,自己切分训练,验证,测试



图像中的字符包括0-9,+,-,*,(,),=

数据预处理

算式识别 -- 数据预处理





数据预处理

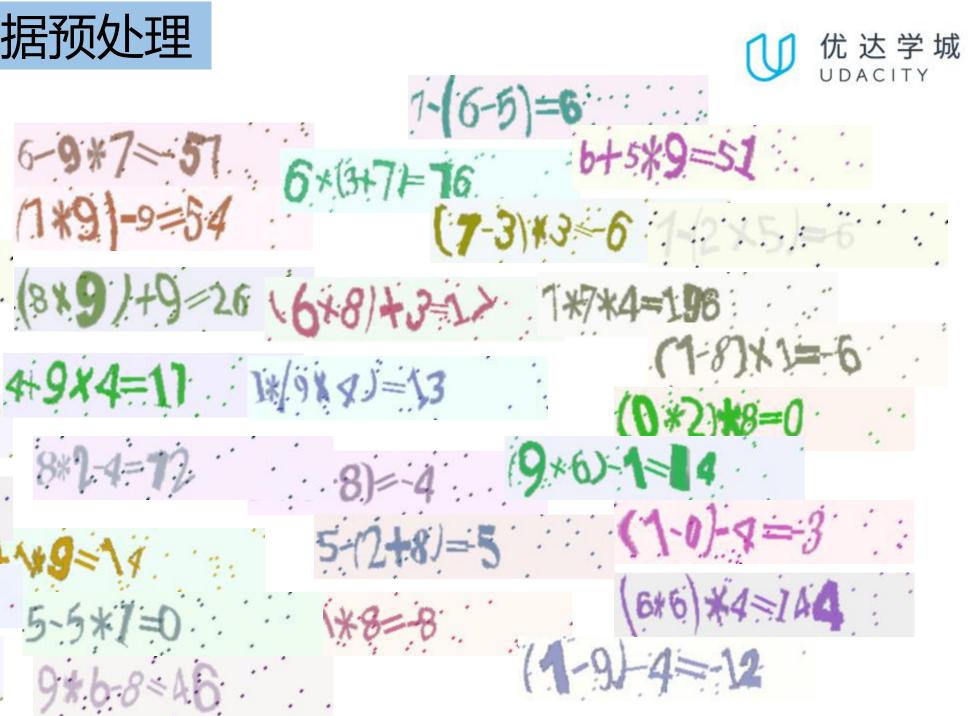
图像中有部分是空白的,字符不是沾满整个图像

图像中有字符东倒西歪,不是严格的摆放

图像中序列长短不一

算式识别 数据预处理

8*1-4=12



9-(3-7)=13

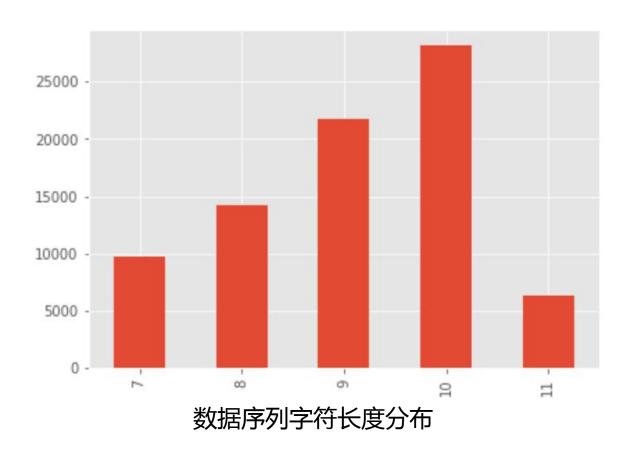
算式识别 -- 数据预处理

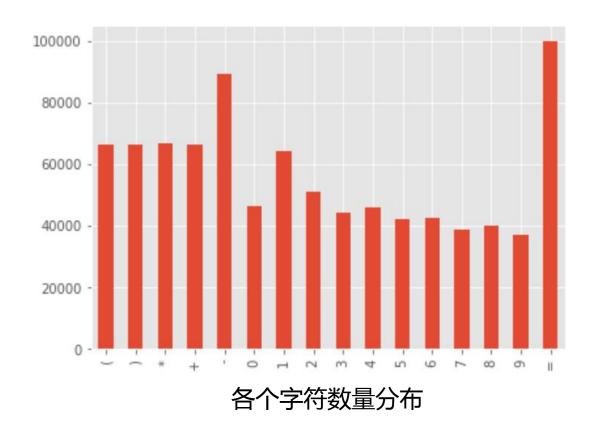




算式识别 -- 数据预处理









数据共100000张彩色图像



数据认识-

图像中的字符包括0-9,+,-,*,(,),=

数据预处理

数据可视化探索.

字符都是位于图像上下之间,所以不需要做文本 检测工作

图像中有部分是空白的,字符不是沾满整个图像

图像中有字符东倒西歪 , 不是严格的摆放

图像中序列长短不一

数据探索

数据增强

算式识别 -- 数据预处理



自己生成数据 使用captcha 构造数据集

小角度旋转 不能大角度旋转,因为6、9以及会改变序列, 不能翻转,翻转改变了算式

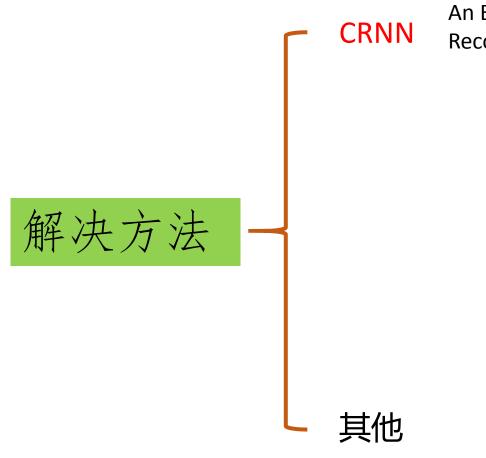
对图像滤波处理 图像中有一些小点,可以用高斯滤波、中值 滤波去掉

二值化/灰度化

开闭运算

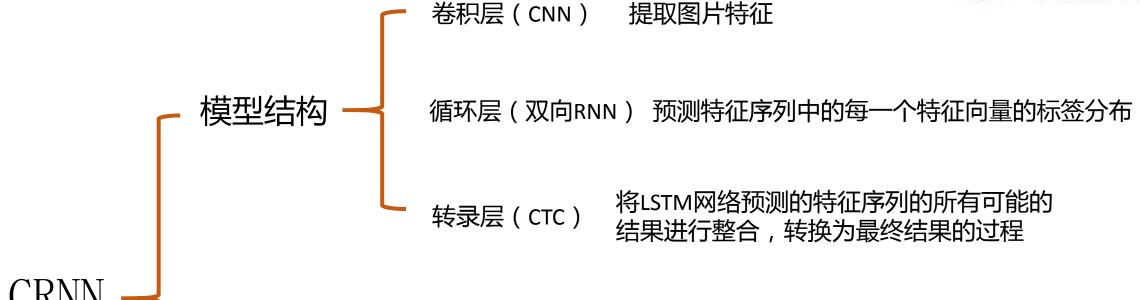
数据增强-





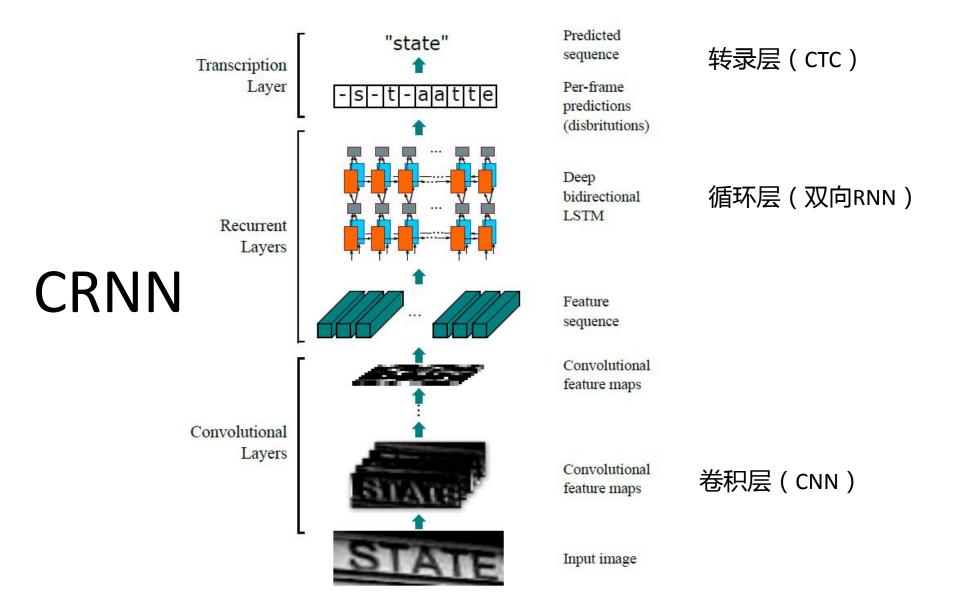
An End-to-End Trainable Neural Network for Image-based Sequence Recognition and Its Application to Scene Text Recognition



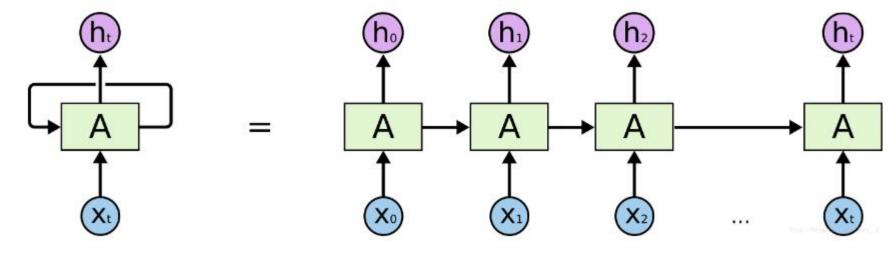


损失函数 ctc loss

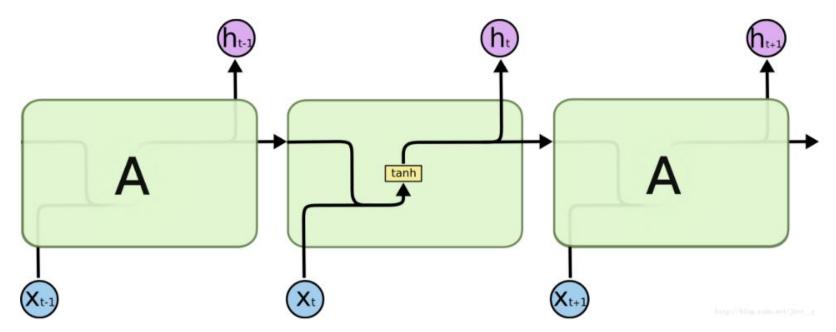




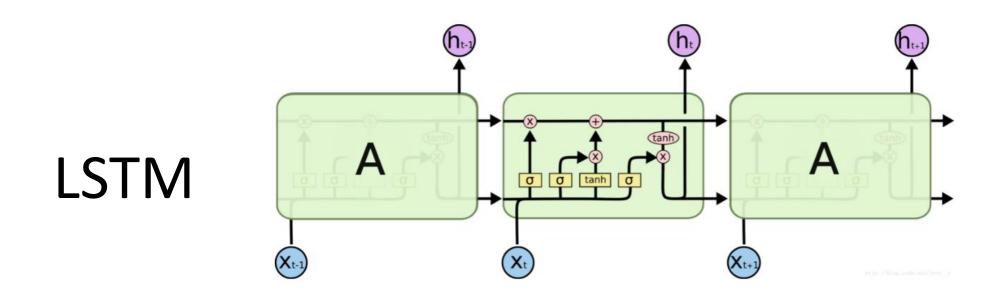




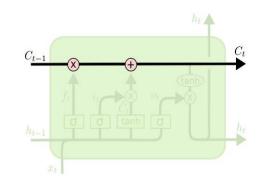
RNN



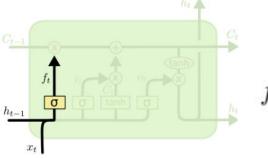






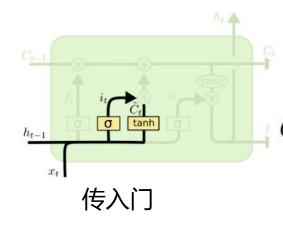


解决长期依赖,但是没法删除、增加信息



$$f_t = \sigma \left(W_f \cdot [h_{t-1}, x_t] + b_f \right)$$

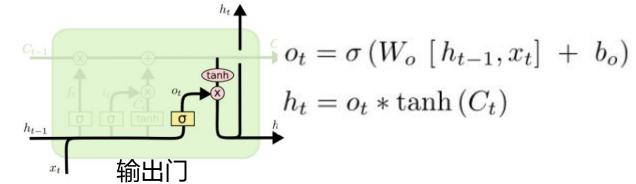
LSTM



遗忘门

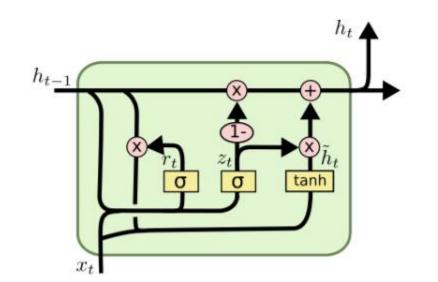
$$i_t = \sigma\left(W_i \cdot [h_{t-1}, x_t] + b_i\right)$$

$$\tilde{C}_t = \tanh(W_C \cdot [h_{t-1}, x_t] + b_C)$$









$$z_{t} = \sigma (W_{z} \cdot [h_{t-1}, x_{t}])$$

$$r_{t} = \sigma (W_{r} \cdot [h_{t-1}, x_{t}])$$

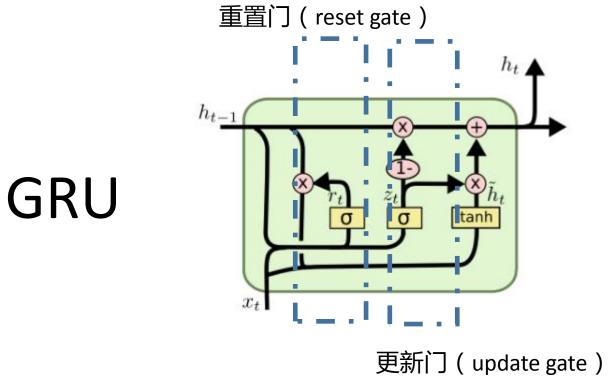
$$\tilde{h}_{t} = \tanh (W \cdot [r_{t} * h_{t-1}, x_{t}])$$

$$h_{t} = (1 - z_{t}) * h_{t-1} + z_{t} * \tilde{h}_{t}$$

tip://blug.com. mt/jerr_3

LSTM变体重置门 (reset gate) 和更新门 (update gate)

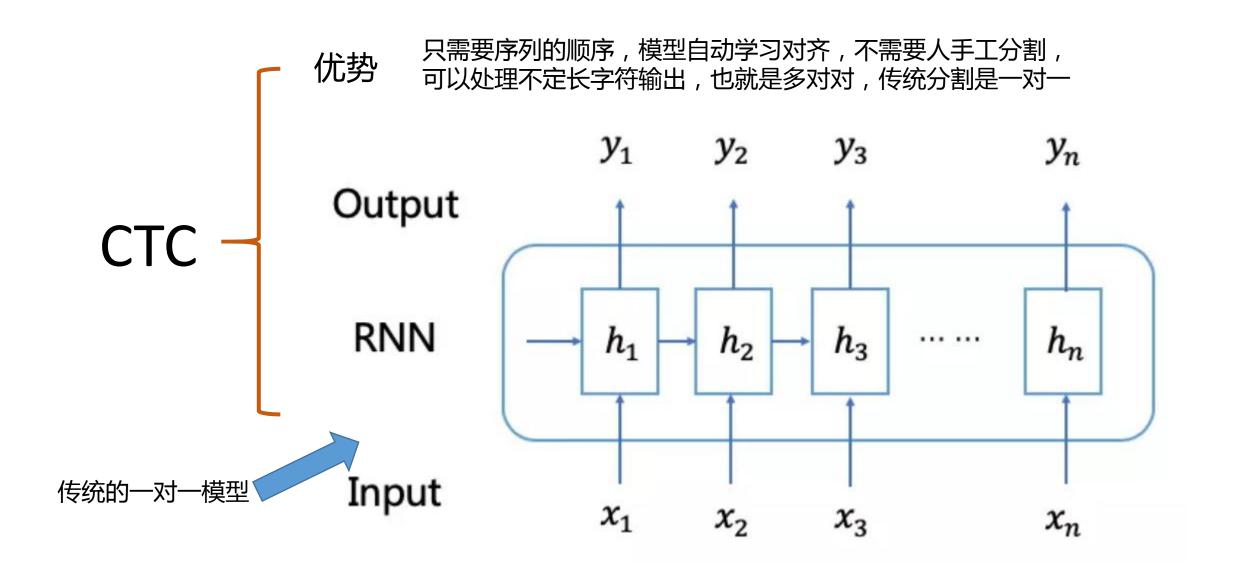




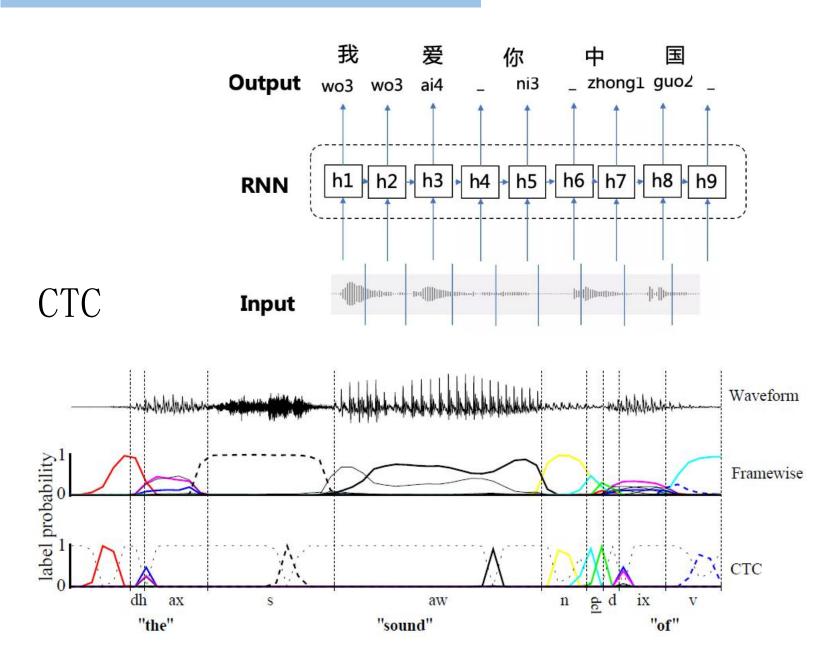






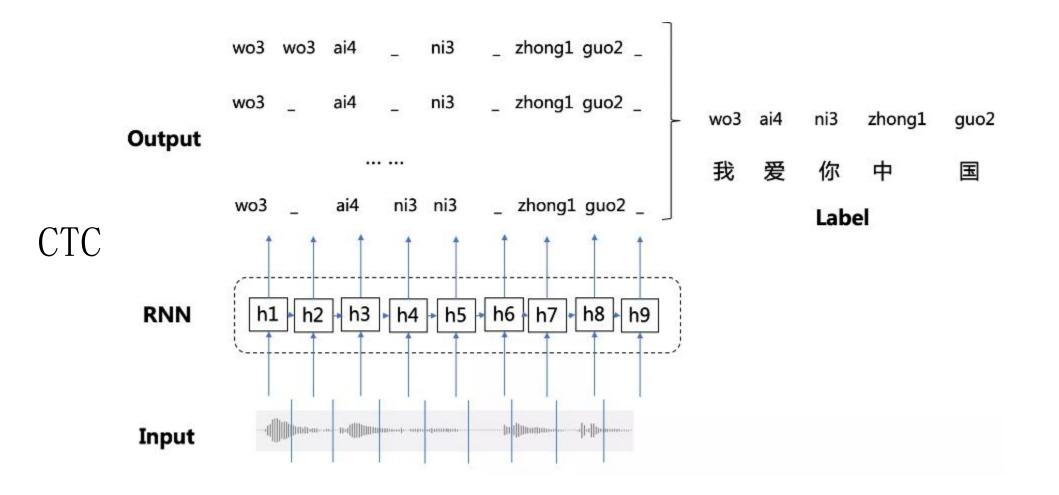






因为人说话之类的,中间是有停顿的,所以输出序列中存在重复序列,比如我我等,那么这个停顿我们用blank(空白/间隔符_)表示,那么我们最终输出的序列中需要把间隔符以及重复字符删除,所以输入到输出是1对多的关系,也就是输入一个序列,有多个输出结果得到同一个序列







X: 表示输入序列,

p(π|x): 输出路径π为的概率

 y_{π}^{t} 输出序列在第t步的输出为 π_{t} 的概率

$$p(\mathbf{l}|\mathbf{x}) = \sum_{\pi \in \mathcal{B}^{-1}(\mathbf{l})} p(\pi|\mathbf{x}).$$

代表给定输入输入 \mathbf{x} ,输出为序列I的概率,因此也就 $p(\mathbf{l}|\mathbf{x}) = \sum_{\pi \in \mathcal{B}^{-1}(\mathbf{l})} p(\pi|\mathbf{x})$. 是所有输出序列为I的路径输出概率的总和,B-1表示 输出序列为I的所有政公

理解这个公式:输出序列1的概率,等于所有输出为该 序列的路径的概率之和。

CTC推导

举个例子如果输出序列长度为 Udacity 并且时间长度T为10,那么 合法的路径有:

Udacity

U_dacity

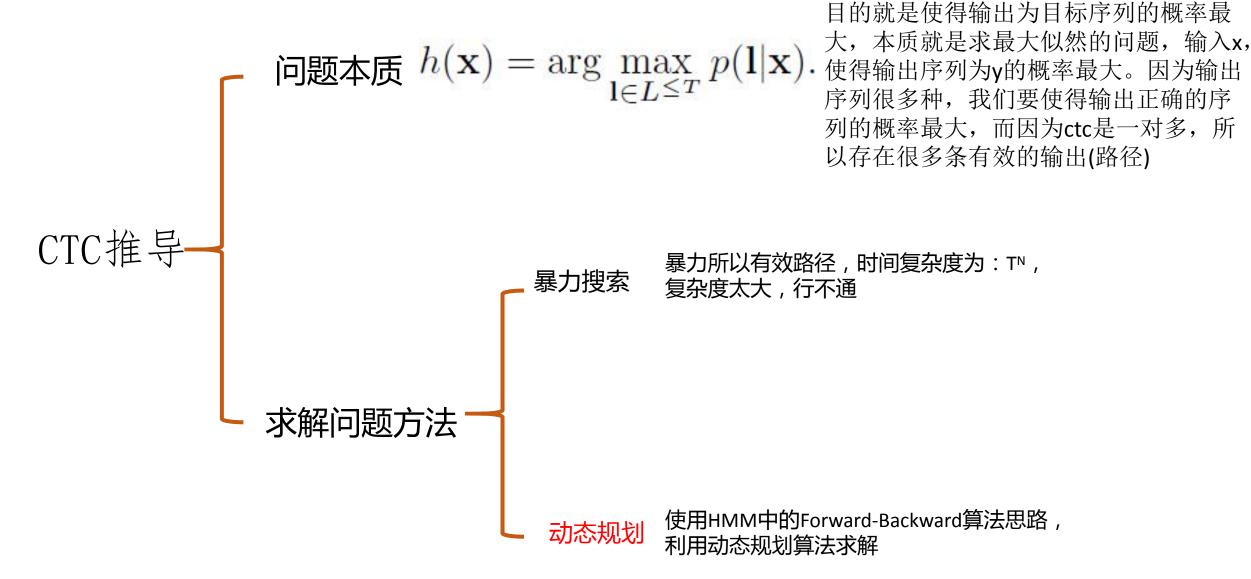
_U_d_acity

U_d_a_city

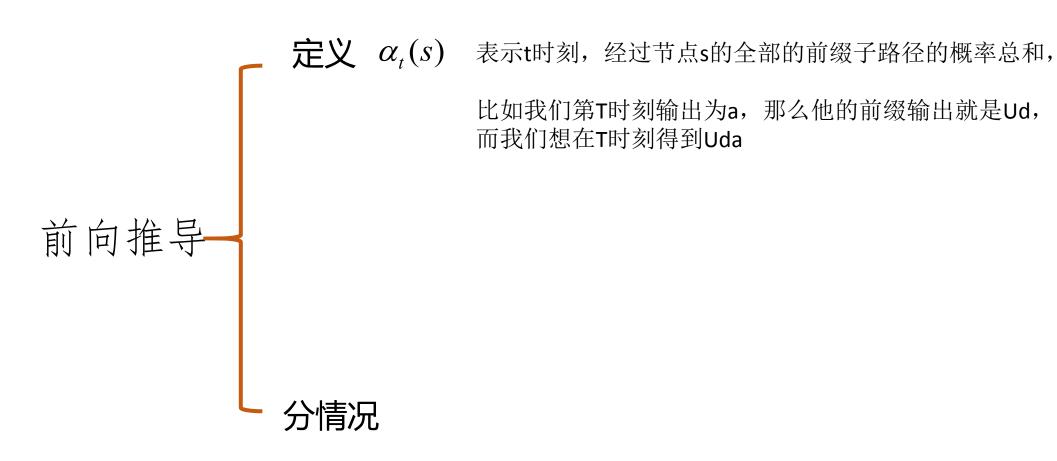
_U_d_a_c_ity

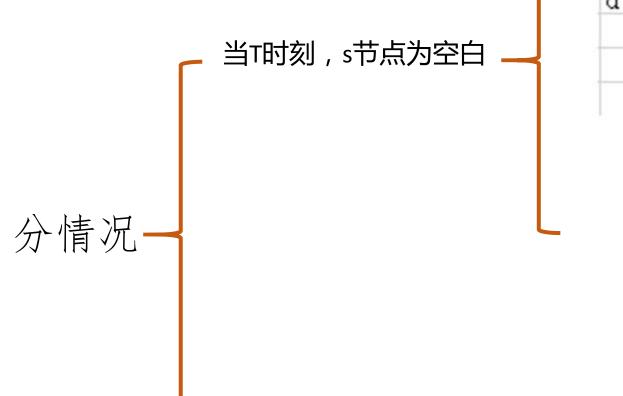
------ 等等,这些最终都是Udacity,也就是有多条合法的路径

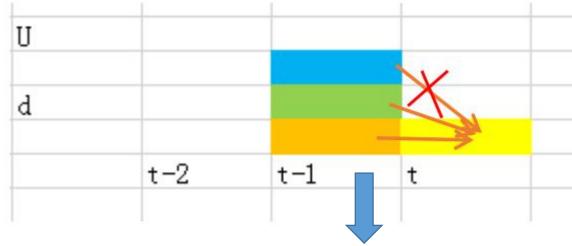










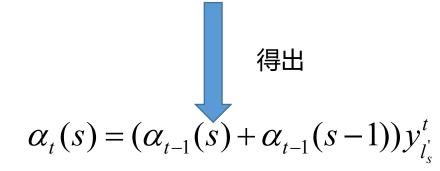


其中blank(_)到blank(_)条路径不行,因为直接由_(blank)到_(blank),那么中间的d字符就没输出,最终输出__,就把d字符扔了,这条路径不合法。

而Ud_ 还是ud

Ud__ 还是Ud

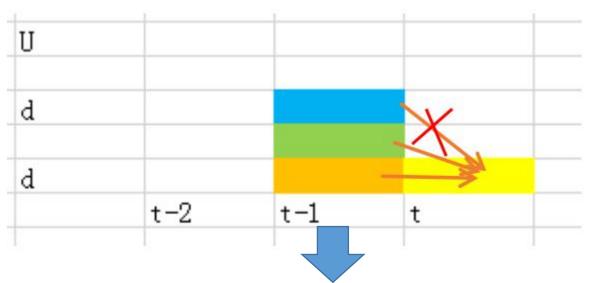
而U__ 就是U 所以不行



当T时刻,s节点为空白

分情况-

当s-2字符等于s节点时



d到d这条路径不行,因为直接由d到d,那么中间没有blank,最终输出dd,合并后就只剩一个d了,因为我们说过相同字符之间必须要有一个blank,所以这条路径不合法

Udd -- 直接就是Ud,不合法

Ud_d 就是Udd 合法

Udd_就是 Udd 合法

备注,因为Udacity没有连续相同的字符,这个地方造的,想得到是Udd,而不是Ud,注意下,只是为了说明问题

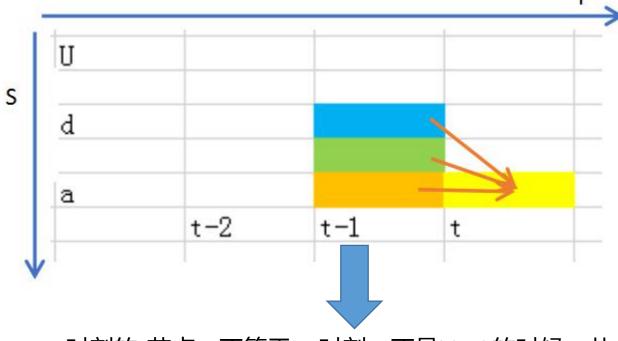


$$\alpha_t(s) = (\alpha_{t-1}(s) + \alpha_{t-1}(s-1))y_{l_s}^t$$

当T时刻,s节点为空白

分情况——当s-2字符等于s节点时

其他



t时刻的s节点,不等于t-1时刻,不是blank的时候,共有三种路径到达

Uda 得到Uda合法

Ud_a 得到Uda合法

Uda_ 得到Uda合法



$$\alpha_{t}(s) = (\alpha_{t-1}(s) + \alpha_{t-1}(s-1) + \alpha_{t-1}(s-2))y_{l_{s}}^{t}$$





表示t时刻,经过节点s的全部的前缀子路径的概率总和,

比如我们第T时刻输出为a,那么他的前缀输出就是Ud,而我们想在T时刻得到Uda

前向推导

This gives us the following rules for initialisation

$$\alpha_1(1) = y_b^1$$

$$\alpha_1(2) = y_{l_1}^1$$

$$\alpha_1(s) = 0, \ \forall s > 2$$

and recursion

$$\alpha_t(s) = \begin{cases} \bar{\alpha}_t(s) y_{l'_s}^t & \text{if } l'_s = b \text{ or } l'_{s-2} = l'_s \\ \left(\bar{\alpha}_t(s) + \alpha_{t-1}(s-2)\right) y_{l'_s}^t & \text{otherwise} \end{cases}$$

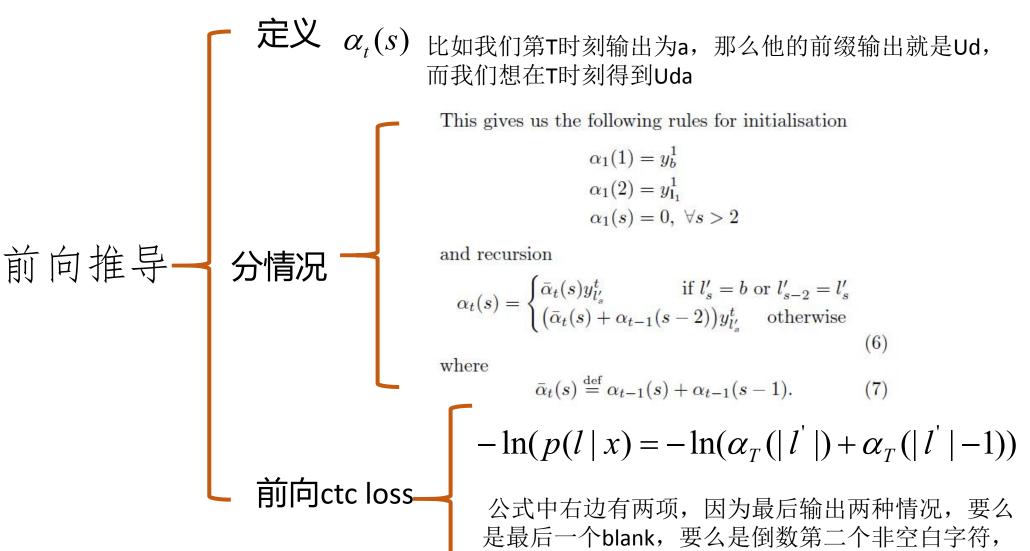
$$(6)$$

where

$$\bar{\alpha}_t(s) \stackrel{\text{def}}{=} \alpha_{t-1}(s) + \alpha_{t-1}(s-1). \tag{7}$$



表示t时刻,经过节点s的全部的前缀子路径的概率总和,



这两种情况都可以



表示t时刻,经过节点s的全部的后缀子路径的概率总和, 定义 $\beta_t(s)$ 后向就是从后到前,有y 推导 Udacity,过程是y-t-i-c-a-d-U的过程

后向同理推导

当s节点为空白,或者s+2等于s时

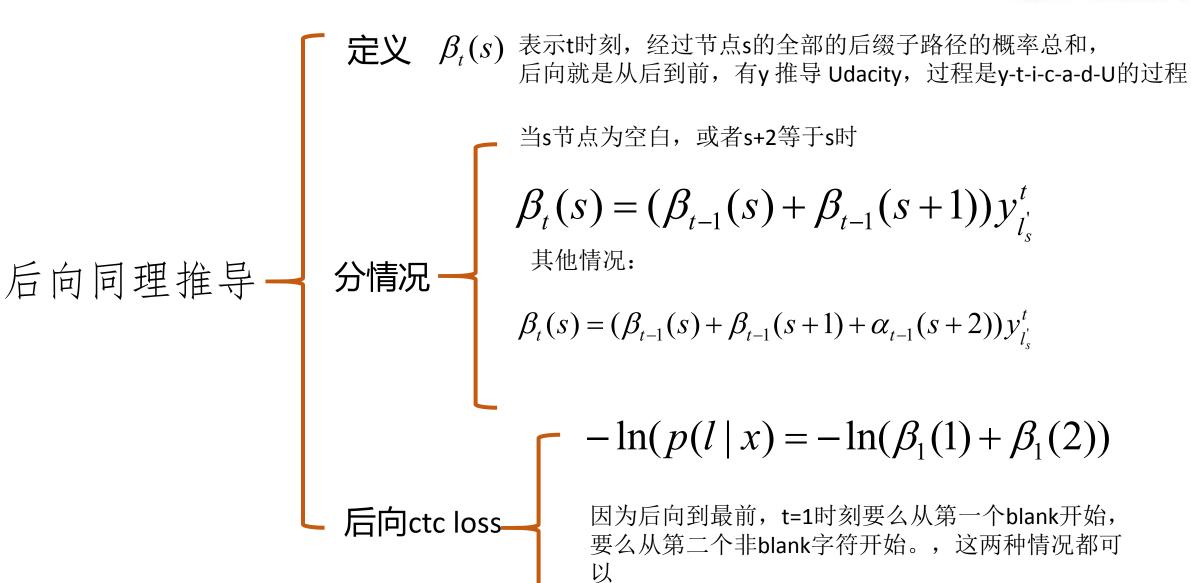
分情况

$$\beta_t(s) = (\beta_{t-1}(s) + \beta_{t-1}(s+1))y_{l_s'}^t$$

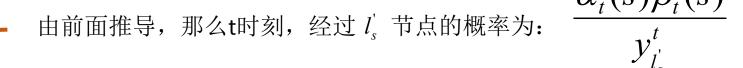
其他情况:

$$\beta_t(s) = (\beta_{t-1}(s) + \beta_{t-1}(s+1) + \alpha_{t-1}(s+2))y_{l_s'}^t$$









CTC推导

解释:分子部分 $\alpha_t(s)\beta_t(s)$,不就是刚好前后向叠加起来就是一条完整的合法的路径嘛,为什么除以 $y_{l_s}^t$,因为前后向都计算了这个概率,多了一个,所以要除以一个。



由前面推导,那么t时刻,经过 l_s 节点的概率为: $\frac{\alpha_t(s)\beta_t(s)}{v_s^t}$

$$\frac{\alpha_t(s)\beta_t(s)}{y_{l_s'}^t}$$

CTC推导

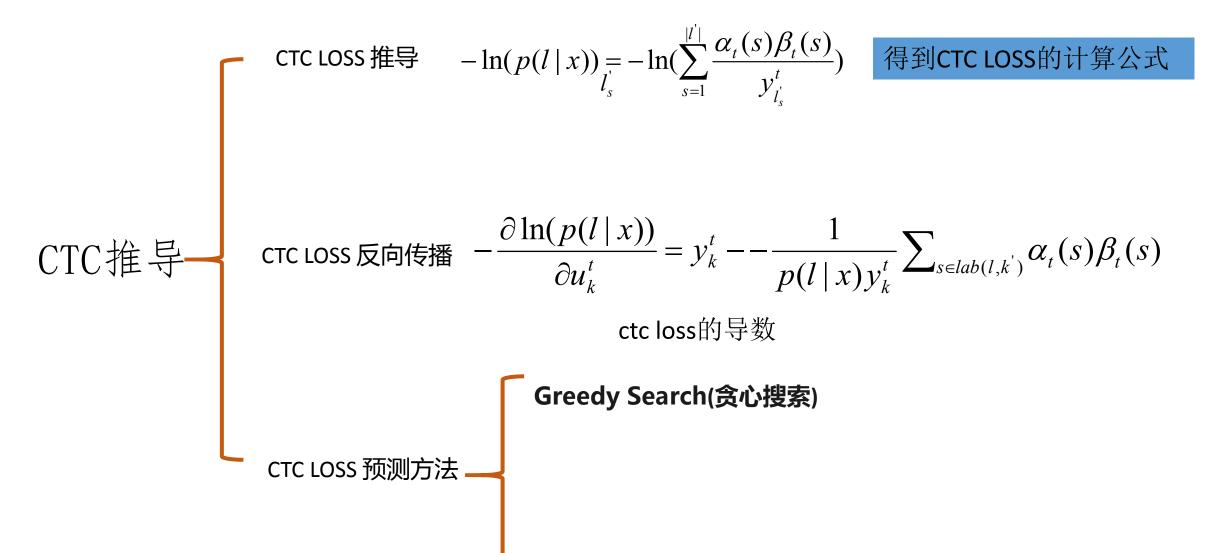
得到:
$$\frac{\alpha_t(s)\beta_t(s)}{y_{l_s'}^t} = \sum_{\substack{\pi \in B_{-1}(l) \\ \pi_t = l_s}} p(\pi \mid x)$$
 这个是经过节点s的概率

得到: $p(l \mid x) = \sum_{s=1}^{|l'|} \frac{\alpha_t(s)\beta_t(s)}{y_{l'_s}^t}$ 就是从第一个节点遍历到最后一个节点

两边取对数有:

$$-\ln(p(l|x)) = -\ln(\sum_{s=1}^{|l'|} \frac{\alpha_t(s)\beta_t(s)}{y_{l'_s}^t})$$
 得到CTC LOSS的计算公式





Beam Search(束搜索)



Greedy Search(贪心搜索)

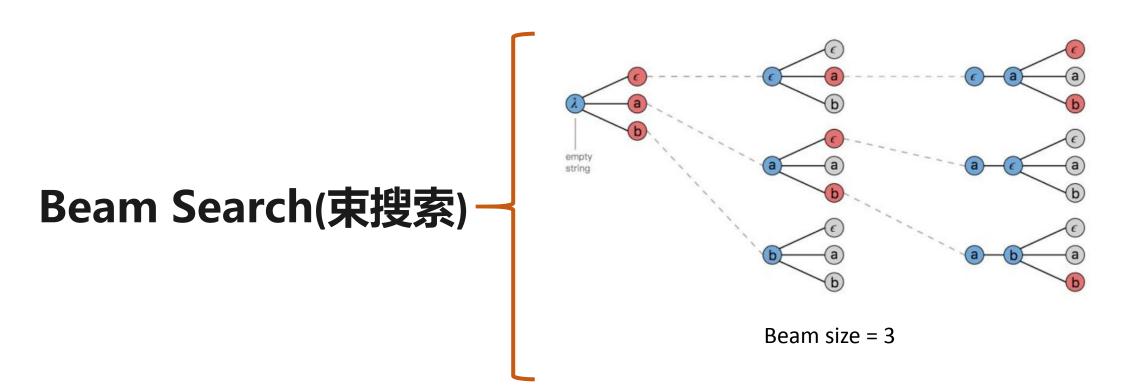
对于每个时间片选择该时间片概率 最高的节点作为输出, 缺点是,忽略了一个输出可能对应 多个对齐方式

CTC LOSS 预测方法

Beam Search(束搜索)

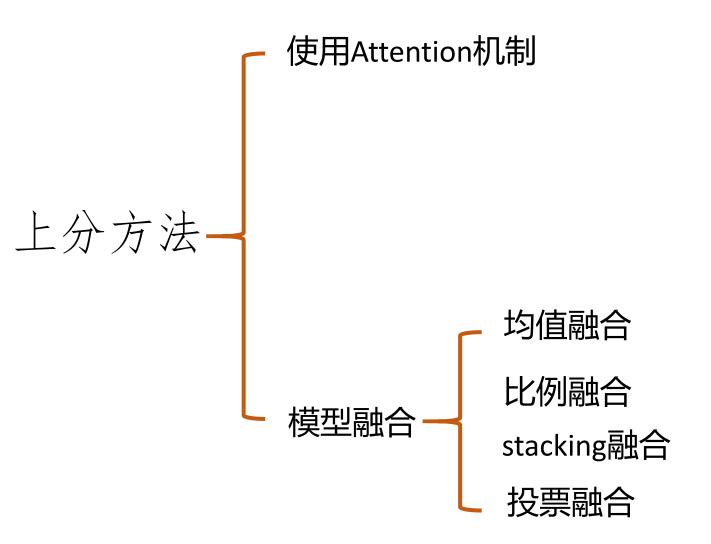
Beam Search是寻找全局最优值和Greedy Search在查找时间和模型精度的一个折中。选择当前时间片的概率最大的几个(人为设定,也就是beam size)组成一个组,或者一个序列,在将这个组与下一个时间片进行组合,从组合中继续选择概率最大组成一个新的组,直到最后一个时间片。





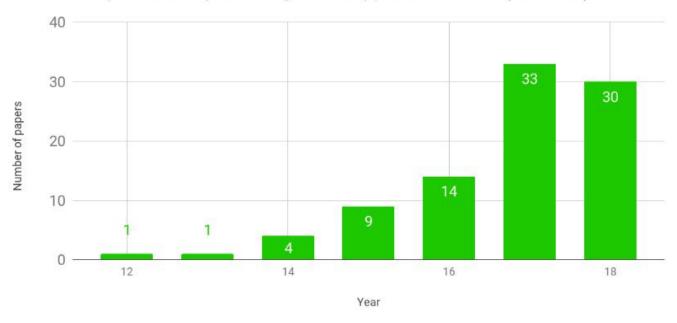
猫狗大战 -- 解决方法



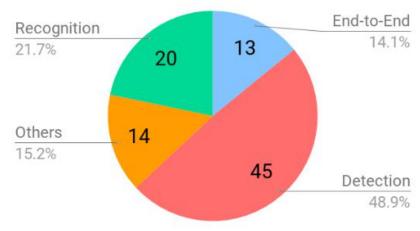








OCR技术文章的数量





FTSN模型 WordSup模型 DMPNet模型 文本检测 PixelLink模型 EAST模型 SegLink模型 CRNN模型 RARE模型 **ASTER** STR模型 **FOTS** 端到端 STN-OCR模型

CTPN模型

Mask TextSpotter

Textboxes/Textboxes++模型

文中部分内容与图参考链接:



https://xiaodu.io/ctc-explained/

https://zhuanlan.zhihu.com/p/42719047

https://github.com/ypwhs/baiduyun_deeplearning_competition

https://zhuanlan.zhihu.com/p/34207613

https://blog.csdn.net/zhangjunbob/article/details/53258524

参考文献:

Graves A, Fernández S, Gomez F, et al. Connectionist temporal classification: labelling unsegmented sequence data with recurrent neural networks[C]//Proceedings of the 23rd international conference on Machine learning. ACM, 2006: 369-376.

Shi B, Bai X, Yao C. An end-to-end trainable neural network for image-based sequence recognition and its application to scene text recognition[J]. IEEE transactions on pattern analysis and machine intelligence, 2017, 39(11): 2298-2304.

Canziani A, Paszke A, Culurciello E. An analysis of deep neural network models for practical applications[J]. arXiv preprint arXiv:1605.07678, 2016.



THANKS