

Félig árnyékos karakterek megtalálása, felismerése

Kis Ádám

Eötvös Loránd Tudományegyetem
Alkalmazott matematikus MSc.

Önálló projekt II, 2018

Feladatleírás

A probléma félig árnyékos rendszámtáblák leolvasása képről. Ezt két lépésből áll:

- ▶ rendszámtábla megtalálása a képen
- ▶ rendszámtábla elolvasása szövegfelismeréssel

Én az első részre koncentráltam. Továbbra is mélytanulósos módszereket próbáltam.

Eredeti példahalmaz:

- ▶ 500 kép
 - ▶ fekete fehér és színes
 - ▶ különböző helyekről
 - ▶ különböző fajta rendszámtáblák

Példahalmaz



Példahalmaz



Példahalmaz

Probléma: kis példahalmaz - gépi tanulási módszerek általában sokat igényelnek

Több példa kell. Ingyenesen - és könnyen - elérhető felcímkézett adathalmaz kevés:

- ▶ Brazis rendszámtábla adatbázis:

<http://www.ssig.dcc.ufmg.br/>

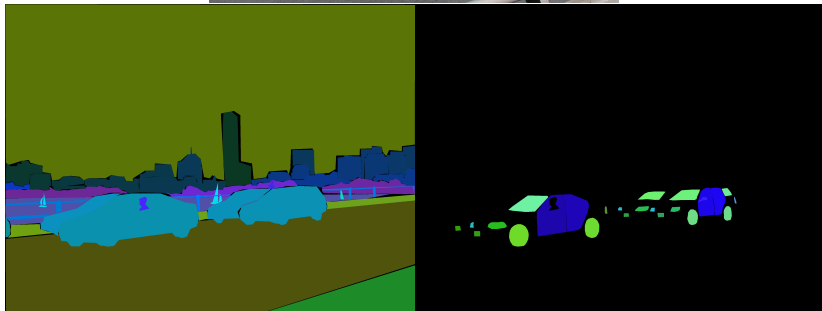
- ▶ E-mail-ben kell elkérni
- ▶ Még nem válaszoltak

- ▶ Ade20k - MIT:

<http://groups.csail.mit.edu/vision/datasets/ADE20K/>

- ▶ szegmentációs adatbázis
- ▶ nem csak rendszámtáblák

Ade20k



- ▶ Nem kifejezetten erre a feladatra van
 - ▶ Kis rendszámtáblák
 - ▶ Nincs mind felcímkézve
- ▶ Azonos felbontás: 1600x1200
 - ▶ Túl nagy egy hálónak, de átméretezve alig látszik a rendszámtábla - ez hátrány, de előny is, rákényszerítheti a hálót, hogy más szempontok alapján találja meg
 - ▶ autó pozíciója
 - ▶ út alakja

Súly inicializáció

Hogyan inicializáljuk a háló súlyait? Én két módszert implementáltam le:

- ▶ Glorot (vagy Xavier)
- ▶ ortogonális

Glorot a legáltalánosabban használt.

Glorot inicializáció

- ▶ Eredetileg szigmoid aktivációs függvényre találták ki
- ▶ Adaptálható Leaky ReLU-ra is

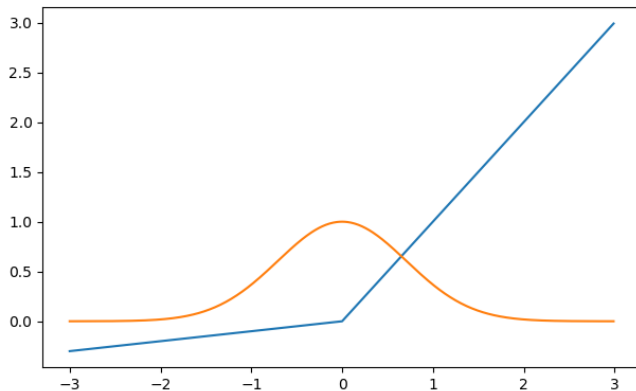
Az elv a háló súlyainak varianciáját normalizálni

- ▶ szigmoid esetén a szaturáció elkerülésére - most már inkább csak LSTM hálókbán
- ▶ ReLU esetén az eltűnő gradiens ellen
 - ▶ Az ideális ha egy réteg kimenő éleihez tartozó súlyok összegének varianciája 1
 - ▶ Eredetileg a bemenő élek és kimenő élek összegének átlaga volt normalizálva
 - ▶ Függetlenséget feltételez a súlyok között

$$w_i \sim \mathcal{N}(0, \frac{2}{1.1n})$$

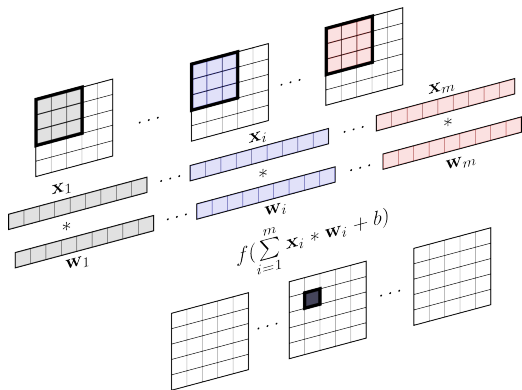
Várható érték

A ReLU (és Leaky ReLU) 0-ban szeparál



Konvolúció mint skaláris szorzat

A konvolúció (keresztkorreláció) vektorok skaláris szorzata



Ortogonalis inicializáció

Lineárisan összefüggő konvolúciós kernelek nem jók

Ha x_1 és x_2 két neuron kimenetei és $x_2 = \lambda x_1$

$$w_1 x_1 + w_2 x_2 = (w_1 + \lambda w_2) x_1$$

Normál eloszlású változók csak megközelítőleg ortogonálisak.

Megoldás:

1. generáljunk egy normál eloszlású mátrixot (ez általában téglalap)
2. SVD-vel tegyük merőlegessé (amennyire lehet)
3. ez után varianciát korrigálni kell

$$A \leftarrow \frac{A}{\sqrt{\text{Var}[A]}} \sqrt{\frac{2}{1.1n}}$$

Előre inicializálás

Alsó rétegeket szokták előre inicializálni

- ▶ Hasonló problémán betanított háló alapján

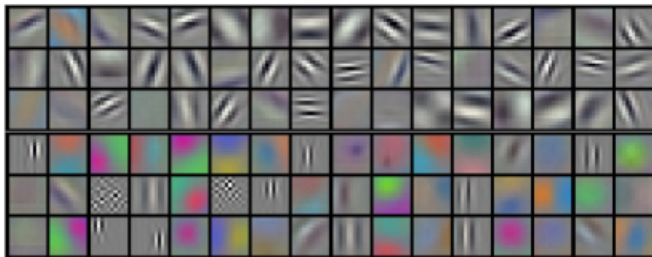
Én valamivel más megoldást próbáltam ki (csak első rétegre):

- ▶ élkeresők
- ▶ pontkeresők
- ▶ Gábor-wavelet
- ▶ És persze pár ortogonális kernel

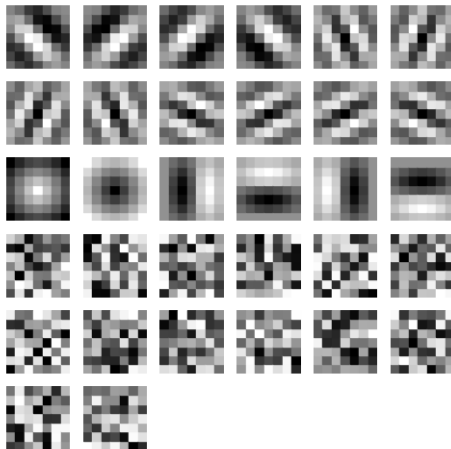
Motiváció:

- ▶ Klasszikus képfeldolgozó módszereknél már beváltak
 - ▶ De: itt tanítható
- ▶ AlexNet első rétege

AlexNet első rétege



Előre inicializált első réteg



Eredmény

Nem igazán vált be

- ▶ Drága kiszámolni: legalsó réteg bemenete a legnagyobb
- ▶ Ezt a számítási kapacitást praktikusabb több rétegre költeni
- ▶ Fast YOLO is inkább 3x3-as első réteget használ (normál YOLO 7x7-eset)

YOLO architektúra

Motiváció:

- ▶ Több rendszám / kép
- ▶ Cutting edge

Architektúra

- ▶ Klasszikus AlexNet 1x1-es konvolúciókkal kiegészítve
- ▶ Igazi újdonság a veszteségfüggvény

YOLO veszteségfüggvény

$$\begin{aligned}\text{loss} = & \lambda_{coord} \sum_{i=0}^{S^2} \sum_{j=0}^B 1_{i,j}^{\text{obj}} (x_i - \hat{x}_i)^2 + (y_i - \hat{y}_i)^2 \\ & + \lambda_{coord} \sum_{i=0}^{S^2} \sum_{j=0}^B 1_{i,j}^{\text{obj}} ((\sqrt{w_i} - \sqrt{\hat{w}_i})^2 + (\sqrt{h_i} - \sqrt{\hat{h}_i})^2) \\ & + \sum_{i=0}^{S^2} \sum_{j=0}^B 1_{i,j}^{\text{obj}} (c_i - \hat{c}_i)^2 + \lambda_{noobj} \sum_{i=0}^{S^2} \sum_{j=0}^B 1_{i,j}^{\text{noobj}} (c_i - \hat{c}_i)^2 \\ & + \sum_{i=0}^{S^2} 1_{i,j}^{\text{obj}} \sum_{j=0}^B (p_i(c) - \hat{p}_i(c))^2\end{aligned}$$

YOLO veszteségfüggvény

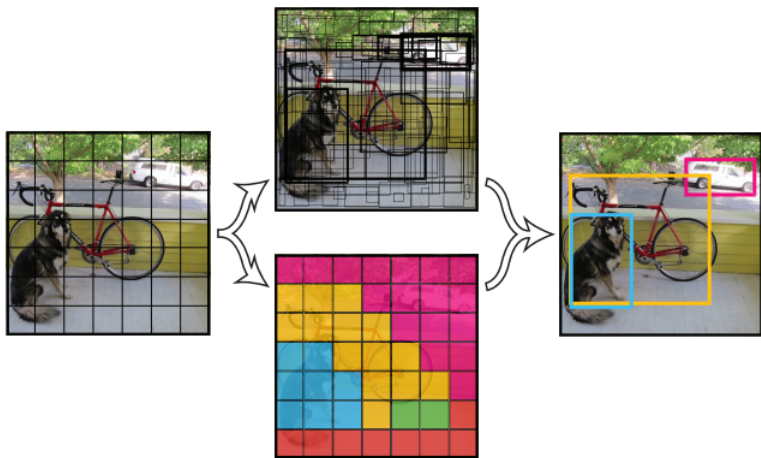
5 részből áll:

- ▶ Közepont
- ▶ szélesség / magasság
- ▶ "van objektum"
- ▶ "nincs objektum"
- ▶ Osztály

A "van objektum" és "nincs objektum" kivételével mind annak a cellának a felelőssége amelyikben az objektum közepe van.

YOLO veszteségfüggvény

Cellánkénti kimenet: $[x, y, w, h, p, c_1, c_2, \dots]$



YOLO veszteségfüggvény

- Közeppont

$$\lambda_{coord} \sum_{i=0}^{S^2} \sum_{j=0}^B 1_{i,j}^{obj} (x_i - \hat{x}_i)^2 + (y_i - \hat{y}_i)^2$$

- szélesség / magasság

$$\lambda_{coord} \sum_{i=0}^{S^2} \sum_{j=0}^B 1_{i,j}^{obj} ((\sqrt{w_i} - \sqrt{\hat{w}_i})^2 + (\sqrt{h_i} - \sqrt{\hat{h}_i})^2)$$

- "van objektum"

$$\sum_{i=0}^{S^2} \sum_{j=0}^B 1_{i,j}^{obj} (c_i - \hat{c}_i)^2$$

YOLO veszteségfüggvény

- ▶ "nincs objektum"

$$\sum_{i=0}^{S^2} \sum_{j=0}^B 1_{i,j}^{\text{obj}} (c_i - \hat{c}_i)^2$$

- ▶ Osztály

$$\sum_{i=0}^{S^2} 1_{i,j}^{\text{obj}} \sum_{j=0}^B (p_i(c) - \hat{p}_i(c))^2$$


Non-max suppression

Egy tárgyat többször is megtalál. Megoldás: non-max suppression.

- ▶ Lenagyobb bizonyosságú kimenetet vesszük
- ▶ Ha valamelyik másik kimenet IoU-ja nagyobb, mint α , akkor eldobjuk
- ▶ Kivesszük a következő legnagyobb bizonyosságú kimenetet
- ▶ Addig folytatjuk amíg elfogynak

IOU

Intersection over union

$$\text{IoU} = \frac{\text{Area of Overlap}}{\text{Area of Union}}$$


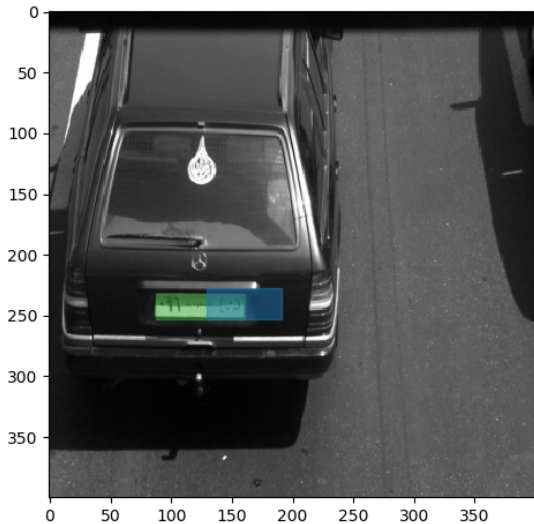
Eredmény

A háló betanulása nem fejeződött be

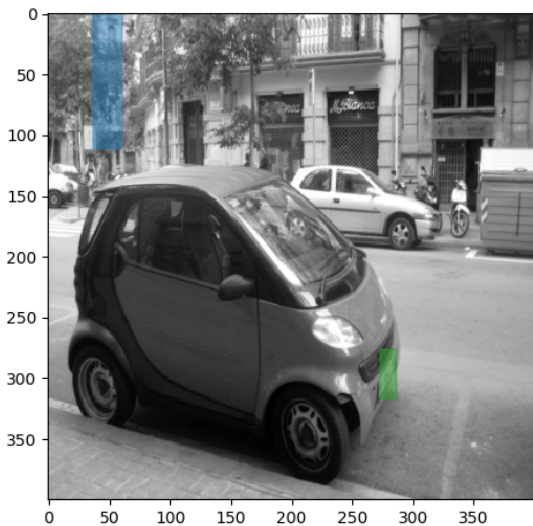
- ▶ YOLO veszteségfüggvény miatt négyszer lassabb betanulás
 - ▶ Ezt optimalizációval levittem háromszorosra
- ▶ Új adathalmaz
 - ▶ Fel kellett venni a felbontást
 - ▶ Gyakorlatilag két különböző feladatra tanult

Ezek miatt a betanítás és a hiperparaméter optimalizáció is legalább háromszor annyi ideig tart.

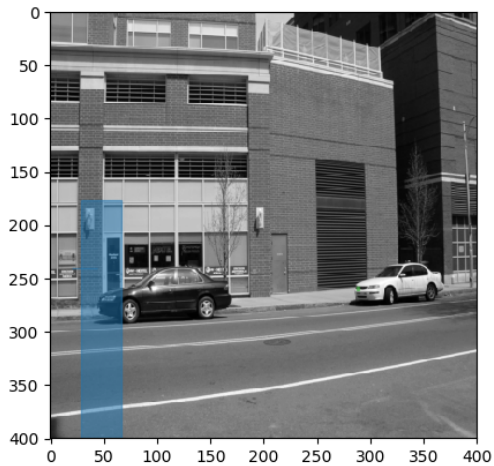
Eredmény



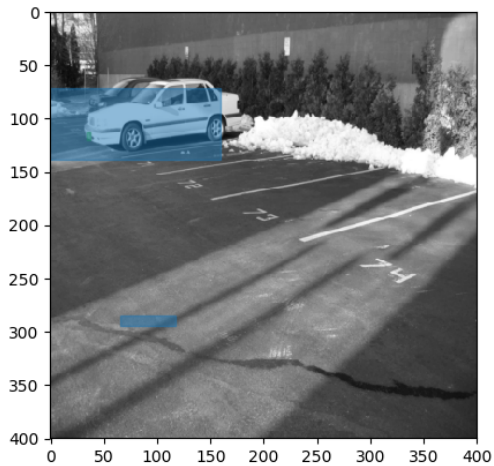
Eredmény



Eredmény



Eredmény



További irány

- ▶ Legegyszerűbb: csúszóablakos megoldás (esetleg képpiramissal)
- ▶ Előfeldolgozás: pl élkeresővel
- ▶ Páztázó vonal: pl. 3x1-es konvolúció
- ▶ Előtanítás hasonló példahalmazon
- ▶ Sample augmentation
- ▶ R-CNN