



Comprendre le monde,
construire l'avenir



UNIVERSITÉ PARIS-SUD

MASTER AIC

TC5 - TRAITEMENT DES IMAGES ET DU SIGNAL

RAPPORT DE PROJET

Reconnaissance faciale en utilisant les eigenfaces

Auteurs :

Ghiles SIDI SAID

Mohamed Ali DARGHOUTH

Walid BELRHALMIA

30 décembre 2017

Table des matières

Introduction	3
1. Méthode proposée par l'article et résultats obtenus	3
1..1 Présentation des eigenfaces	3
1..2 Classification bayésienne	3
1..3 Étapes de la méthode	4
2. Notre implémentation	5
3. Étude de la robustesse du système	5
Conclusion	5
Références	6

Table des figures

4		
2	Étape d'apprentissage.	4

Introduction

La reconnaissance faciale est une méthode de reconnaissance biométrique qui consiste en l'identification d'un individu à partir d'une image de son visage. Étant donné qu'un visage est unique à une personne (sauf dans des cas très rares de jumeaux identiques où même un être humain ne peut pas faire la différence), la reconnaissance faciale est très adaptée pour l'identification d'un individu.

La reconnaissance faciale a fait l'objet de plusieurs travaux de recherche ces dernières décennies, on la retrouve aujourd'hui dans plusieurs secteurs de la vie quotidienne comme les systèmes de contrôle d'accès, les systèmes de registre de présence, mais également dans les réseaux sociaux.

Dans ce projet, nous avons travaillé sur l'article () qui propose une méthode basée sur les vecteurs propres des images de visages (appelés "eigenfaces", ce qui pourrait être traduit en "visages propres" en français. Par la suite nous allons utiliser le terme "eigenfaces"). C'est une méthode peu coûteuse en puissance de calcul, ce qui contraste avec les méthodes standards actuelles qui utilisent des modèles obtenus par apprentissage profond (Deep Learning) qui nécessitent un temps et une puissance de calcul considérables pour être appris, mais dont le taux de réussite aujourd'hui atteint les 99%.

Dans ce rapport, nous allons dans un premier temps expliquer la méthode proposée par () et montrer les résultats obtenus. Ensuite, nous allons présenter notre propre implémentation de la méthode ainsi que les résultats que nous avons obtenu. Enfin, nous allons étudier la robustesse de la méthode aux bruits, à l'inversion de contraste, à la rotation, et à la translation.

1. Méthode proposée par l'article et résultats obtenus

Dans ce chapitre, nous allons d'abord présenter ce qu'on appelle les "eigenfaces". Nous allons ensuite faire une brève présentation de la méthode de classification "bayésien naïf". Nous exposerons alors les différentes étapes de la méthode proposée par (PSG16, SG16) ainsi que les résultats obtenus. Nous finirons par une critique de la démarche de test de (PSG16, SG16).

1.1 Présentation des eigenfaces

Soit un ensemble d'images de visages. On transforme chaque image, qui est un signal discret à deux dimensions, en un vecteur à une dimension (on travaille avec des images en niveaux de gris). On calcule alors la matrice de variance-covariance de ces vecteurs. On appelle eigenfaces les vecteurs propres de cette matrice.

Plus formellement : soit l'ensemble d'images $\{I_1, I_2, \dots, I_M\}$. Les étapes pour trouver les eigenfaces sont :

1. Transformer chaque image I_i , qui est en deux dimensions, en un vecteur Γ_i à une dimension.
2. Calculer le vecteur moyen $Y : Y = \frac{1}{M} \sum_{i=1}^M \Gamma_i$.
3. Soustraire le vecteur moyen Y de chaque vecteur $\Gamma_i : \phi_i = \Gamma_i - Y$.
4. Calculer C , la matrice variance-covariance des vecteurs $(\phi_i)_{i=1}^M : C = A^T A$, où la ligne i de A est ϕ_i .
5. Calculer la matrice u , dont chaque colonne correspond à un vecteur propre de C . Les colonnes de u sont les eigenfaces.

Si N est le nombre de pixels d'une image, alors C est une matrice $N \times N$. Pour N assez grand (ce qui est très souvent le cas quand on travaille sur des images), le calcul des vecteurs propres de C devient vite très coûteux. Au lieu de faire cela, on calcule les vecteurs propres de AA^T (ils sont au nombre de M , le nombre d'images, sachant que dans la plupart des cas $M \ll N$). Alors, pour chaque vecteur propre v de AA^T , $u = Av$ est un vecteur propre de C . Ça nous permet d'obtenir M vecteurs propres (M étant le nombre d'images) qui sont considérés les eigenfaces et qui forment une base de l'espace vectoriel des images.

1.2 Classification bayésienne

Soit un problème de classification où les individus sont représentés par la variable aléatoire X et les classes par la variable aléatoire Y . La classification bayésienne repose sur le fait de classer un individu x dans la classe y qui maximise la probabilité : $P(Y = y|X = x)$.

Le théorème de Bayes nous dit que :

$$P(Y = y|X = x) = \frac{P(X = x|Y = y) \times P(Y = y)}{P(X = x)}$$

Donc pour maximiser $P(Y = y|X = x)$, il suffit de maximiser $P(X = x|Y = y) \times P(Y = y)$ (puisque $P(X = x)$ ne dépend pas de y et nous cherchons à maximiser selon y). On peut facilement estimer $P(Y = y)$ (par un simple comptage dans l'échantillon par exemple). Le problème réside dans le calcul de $P(X = x|Y = y)$ sachant que X est dans \mathbb{R}^d , c.a.d. que $X = (X_1, X_2, \dots, X_d)$ où $X_i \in \mathbb{R}$.

L'hypothèse "naïve" sur laquelle se base la classification bayésienne est de supposer les variables aléatoires X_i indépendantes (d'où le nom "bayésien naïf" ou "naïve bayes" en anglais). Quand on fait cette hypothèse, il devient plus facile de calculer $P(X = x|Y = y)$. En effet :

$$P(X = x|Y = y) = P(X_1 = x_1, X_2 = x_2, \dots, X_d = x_d|Y = y) = \prod_{i=1}^d P(X_i = x_i|Y = y)$$

Il suffit alors d'estimer $P(X_i|Y = y)$ pour chaque $i \in \{1, 2, \dots, d\}$, ce qui est bien plus facile à faire, et requière beaucoup moins de paramètres à estimer que dans le cas où on devrait estimer $P(X|Y = y)$. Les hypothèses les plus couramment utilisées sur $P(X_i|Y = y)$ sont que la distribution est gaussienne ou binomiale.

1.3 Étapes de la méthode

Comme le montre la figure 1, la méthode se décompose en deux étapes : apprentissage du modèle et déploiement du modèle.

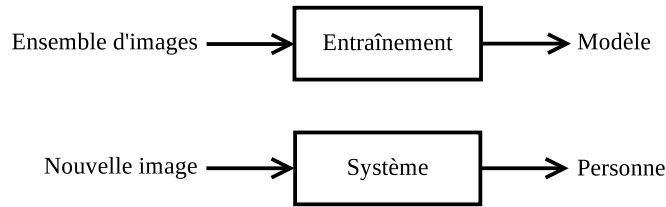


FIGURE 1 – Étapes de la méthode de (PSG16, SG16).

Toutes les images sont préalablement converties en niveaux de gris.

Apprentissage du modèle

On utilise un classifieur bayésien dans lequel on suppose que $P(X_i|Y = y)$ suit une distribution gaussienne ($X_i|Y = y \sim N(\mu_{iy}, \sigma_{iy})$). L'étape d'apprentissage permet d'estimer les paramètres du modèle (μ_{iy} et σ_{iy} pour chaque i et chaque y). La figure 2 montre les différentes étapes de l'apprentissage, celles-ci sont :

1. À partir des images d'entraînement, calculer les eigenfaces comme indiqué dans la sous-section 1.1. Ces eigenfaces forment une base de l'espace vectoriel des visages (facespace).
2. Pour chaque image I de la base d'entraînement :
 - (a) Transformer I , qui est une image en deux dimensions, en un vecteur Γ à une dimension.
 - (b) Trouver les coordonnées de Γ dans la base eigenfaces (en faisant un produit scalaire avec chaque eigenface). On obtient les coordonnées (x_1, x_2, \dots, x_M) où M est le nombre de pixels d'eigenface, qui est également le nombre d'images dans la base de données d'entraînement.
 - (c) Faire passer (x_1, x_2, \dots, x_d) à l'entrée du classifieur bayésien pour qu'il apprenne les paramètres.

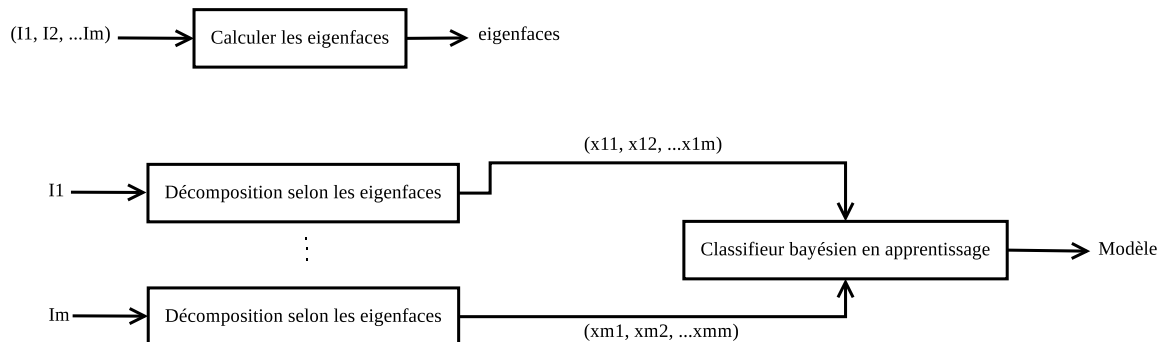


FIGURE 2 – Étape d'apprentissage.

À la fin de cette étape, on aura l'ensemble des eigenfaces et un classifieur bayésien entraîné.

Déploiement du modèle

Une fois le modèle appris, on peut reconnaître de nouvelles images. Quand on a une nouvelle image d'un visage, on calcule ses coordonnées dans la base des eigenfaces et on fait passer ces coordonnées à l'entrée du classifieur bayésien qui nous donne en sortie la personne à laquelle appartient le visage. Le visage doit appartenir à une personne qui existe dans la base de données d'entraînement. La figure 3 résume cette étape.

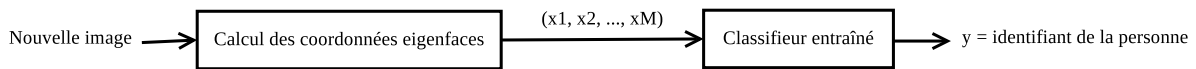


FIGURE 3 – Système déployé.

1.4 Résultats obtenus par la méthode

Les auteurs de (PSG16, SG16) ont travaillé sur une base de données de 200 images de 20 personnes, avec donc 10 images par personne. Le taux d'images correctement classé est de 70%. En normalisant (centrer, réduire) les valeurs des vecteurs propres (eigenfaces), les auteurs affirment avoir obtenu un taux de réussite de 89.5%.

1.5 Critique de la méthode de test

Pour les calculs des eigenfaces, les auteurs de (PSG16, SG16) ont utilisé toutes les images de la base de données (pas de séparation en données d'entraînement et de test). Ensuite, ils ont fait de la validation croisée pour entraîner la classifieur bayésien et estimer le taux de succès de la méthode. Mais étant donné que même les données de test ont été utilisées pour la génération des eigenfaces, les résultats obtenus sont biaisés, les données de tests ne doivent pas du tout entrer dans le processus de génération du modèle.

2. Notre implémentation

3. Étude de la robustesse du système

Conclusion

Références

- E. B. Putranto, P. A. Situmorang, and A. S. Girsang. Face recognition using eigenface with naive bayes. In *2016 11th International Conference on Knowledge, Information and Creativity Support Systems (KICSS)*, pages 1–4, Nov 2016.