PHÉP BIẾN ĐỔI KL VÀ PHƯƠNG PHÁP PCA TRONG NHÂN DIỆN KHUÔN MẶT

Nhóm 3: Bùi Văn Tài

Vũ Ngọc Thịnh

Phạm Bình Thiên Triều

MỤC LỤC

- 1. Mục tiêu
- 2. Phép biến đổi karhunen loeve
- 3. Phương pháp PCA và ứng dụng trong nhân diện khuôn mặt
- 4. Chương trình Demo

MỤC TIÊU

- Tìm hiểu về phép biến đổi karhunen loeve trong xử lý ảnh
- Phương pháp PCA để giảm chiều dữ liệu
- Ứng dụng của PCA trong nhận dạng khuôn mặt

+Trị riêng và vector riêng

• Cho một ma trận vuông $A \in R^{n \times n}$. Nếu $Ax = \lambda x$, thì ta nói λ và x là một cặp trị riêng, vector riêng (eigenvalue, eigenvector) của ma trận A.

+Kỳ vọng và ma trận hiệp phương sai

- Cho N điểm dữ liệu được biểu diễn bởi các vector cột $x_{1,x_{2,....,x_{N}}$. Khi đó, vector kỳ vọng và ma trận hiệp phương sai của toàn bộ dữ liệu được định nghĩa là:
- $\bar{x} = \frac{1}{N} \sum_{n=1}^{N} x_n$
- $\mathbf{S} = \frac{1}{N} \sum_{n=1}^{N} (x_n \bar{x})(x_n \bar{x})^T = \frac{1}{N} \hat{X} \hat{X}^T$

• Ta xét một biểu diễn vector x bất kỳ:

$$\underline{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}$$

• Các giá trị x_i có thể là giá trị độ xám của ảnh

Ta có kỳ vọng của biểu diễn trên là

$$\underline{m}_x = E\{\underline{x}\} = \begin{bmatrix} m_1 & m_2 & \dots & m_n \end{bmatrix}^T = \begin{bmatrix} E\{x_1\} & E\{x_2\} & \dots & E\{x_n\} \end{bmatrix}^T$$

Ma trân hiệp phương sai sẽ được xác đinh :

$$C = E\left\{ (\underline{x} - \underline{m}_x)(\underline{x} - \underline{m}_x)^T \right\}$$

- Ma trận A có các hàng là các vector riêng (eigenvector) của ma trận hiệp phương sai trên
- Chúng ta sẽ sắp xếp sao cho hàng đầu tiên là vector riêng ứng với trị riêng lớn nhất. Tiếp theo đó giảm dần theo giá trị của eigenvalue
- Ta sẽ có một biến đổi :

$$\underline{y} = A(\underline{x} - \underline{m}_x)$$

Gọi là biến đổi karhunen – loeve (KLT)

Ta sẽ dễ dàng chứng minh được:

$$E\{\underline{y}\} = 0$$

$$C_y = AC_x A^T$$

$$C_y = \begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & \lambda_n \end{bmatrix}$$

• Ta sẽ biến đổi ngược lại tín hiệu ban đầu \underline{x} từ tín hiệu y:

$$A^{-1} = A^{T}$$
$$\underline{x} = A^{T} \underline{y} + \underline{m}_{x}$$

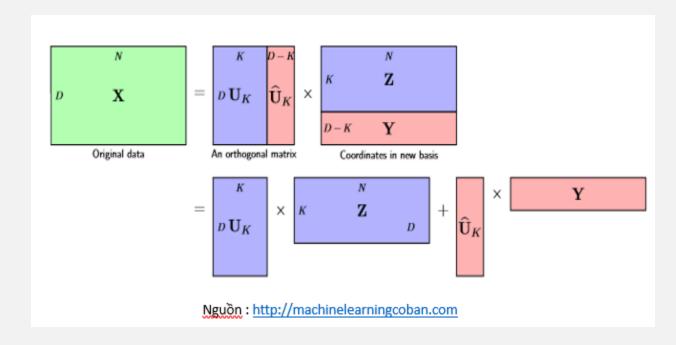
- Ta xác định một ma trận A_K từ K eigenvectors ứng với K eigenvalue giá trị lớn nhất . ma trận A_K sẽ có chiều là Kxn.
- y cũng là vector có số chiều là K
- Vậy vector \hat{x} khôi phục lại có dạng :

$$\hat{\underline{x}} = A_K^T \underline{y} + \underline{m}_x$$

• Mean squared error của phép biến đổi KL:

$$e_{\mathrm{ms}} = \left\| \underline{x} - \hat{\underline{x}} \right\|^2 = \sum_{j=1}^n \lambda_j - \sum_{j=1}^K \lambda_j = \sum_{j=K+1}^n \lambda_j$$

• Vậy ta thấy khi sử dụng ma trận A_K thay ma trận A phép biến đổi KL đã giúp ta giảm chiều dữ liệu.

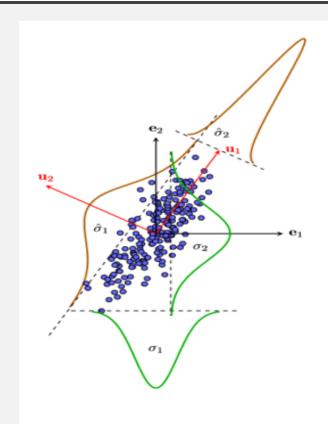


- Phương pháp PCA (phân tích thành phần chính) cũng dựa trên phép biến đổi KL để giữ lại K thành phần chính của dữ liệu, loại bỏ các thành phần không quan trong.
- Vấn đề đặt ra là xác đinh tầm quan trọng của một chiều dữ liệu như thế nào?
- Nếu các chiều có cùng tầm quan trong thì phải làm thế nào?

•
$$X = U_K Z + \widehat{U}_K . Y$$

•
$$\begin{bmatrix} \mathbf{Z} \\ \mathbf{Y} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \mathbf{U}_K^T \\ \widehat{\mathbf{U}}_K^T \end{bmatrix} . \mathbf{X}$$

• Ta muốn giữ lai phần lớn thông tin ở phần $U_K Z$ và loại bỏ phần thông tin ở trong $\widehat{U}_K . Y$



PCA thực chất là đi tìm một phép xoay tương ứng với một ma trận trực giao sao cho trong hệ toạ độ mới, tồn tại các chiều có phương sai nhỏ mà ta có thể bỏ qua; ta chỉ cần giữ lại các chiều/thành phần khác quan trọng hơn. Vì vậy, PCA còn được coi là phương pháp giảm số chiều dữ liệu sao tổng phương sai còn lại là lớn nhất

Nguồn: http://machinelearningcoban.com

- Ta sẽ có các bước thực hiện PCA như sau:
- 1.Tính vector kỳ vọng của toàn bộ dữ liệu : $\bar{x} = \frac{1}{N} \sum_{n=1}^{N} x_n$
- 2. Trừ mỗi điểm dữ liệu đi vector kỳ vọng của toàn bộ dữ liệu để được dữ liệu chuẩn hoá: $\hat{x}_n = x_n \bar{x}$
- 3. Đặt $\hat{X}=[\hat{x}_1,\hat{x}_2,...,\hat{x}_D]$ là ma trận dữ liệu chuẩn hóa , tính ma trân hiệp phương sai : $\mathbf{S}=\frac{1}{N}\hat{X}\hat{X}^T$
- 4. Tính các trị riêng và vector riêng tương ứng của ma trận này, sắp xếp chúng theo thứ tự giảm dần của trị riêng

- 5. Chọn K vector riêng ứng với K trị riêng lớn nhất để xây dựng ma trận U_K có các cột tạo thành một hệ trực giao. K vectors này, còn được gọi là các thành phần chính, tạo thành một không gian con gần với phân bố của dữ liệu ban đầu đã chuẩn hoá.
- 6. Chiếu dữ liệu ban đầu đã được chuẩn hóa \hat{X} xuống không gian con đó.
- 7.Dữ liệu mới chính là tọa độ các điểm dữ liệu trong không gian mới:

$$\mathbf{Z} = \mathbf{U}_K^T \cdot \widehat{\mathbf{X}}$$

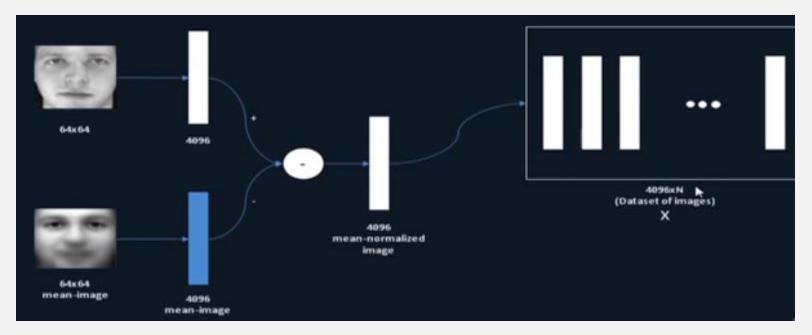
- Dữ liệu ban đầu có thể tính xấp xỉ theo dữ liệu mới : $\mathbf{x} \approx \mathbf{U}_{\mathbf{K}} \cdot \mathbf{Z} + \bar{\mathbf{x}}$
- Một điểm dữ liệu mới $\mathbf{v} \in R^D$ (có thể không nằm trong tập huấn luyện) sẽ được giảm chiều bằng PCA theo công thức $\mathbf{w} = U_K^T(\mathbf{v} \mathbf{x}) \in R^K$. Ngược lại, nếu biết w, ta có thể xấp xỉ \mathbf{v} bởi $\mathbf{w}.\mathbf{U}_K + \mathbf{x}$.

- Sử dung SVD (Singular value Decomposition)
- Một ma trận bất kỳ đều có thể phân tích thành dạng :

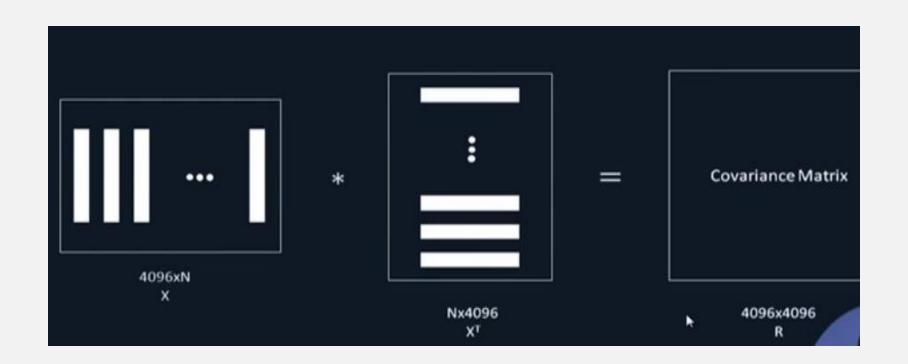
$$A_{mxn} = U_{mxm} \Sigma_{mxn} V^{T}_{nxn}$$

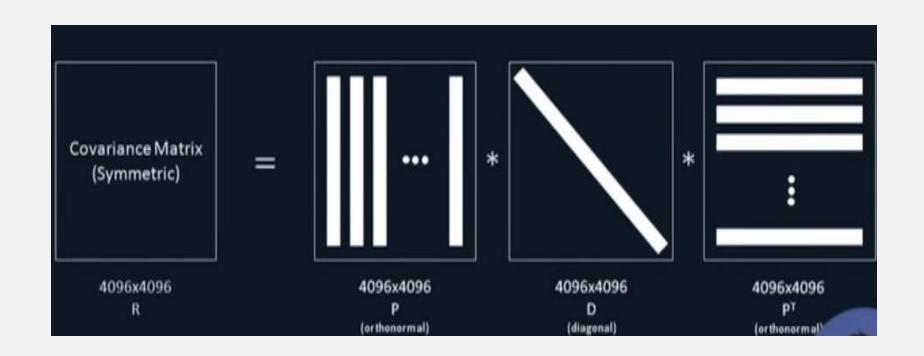
- Trong đó, U,V là các ma trận trực giao, Σ là một ma trận đường chéo cùng kích thước với A.
- Ta có ma trận $AA^T=(U.\Sigma.V^T).$). $(U.\Sigma.V^T)^T$ $=U.\Sigma.V^T.V.\Sigma^T.U^T$ $=U.\Sigma.\Sigma^T.U^T$
- Ta nhận thấy Σ . Σ^T chính là ma trận đường chéo với các giá trị là trị riêng của ${f A}.{f A}^T$
- U là ma trận với các cột là các vector riêng của ma trận $\mathbf{A}.\mathbf{A}^T$

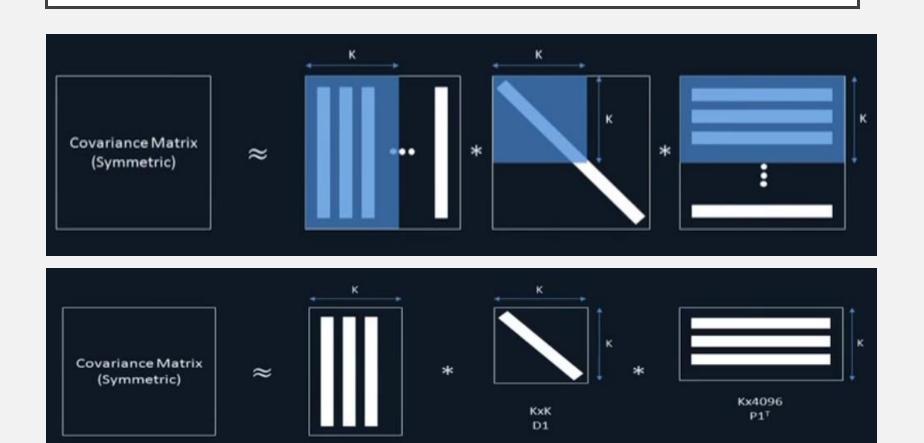
Trong nhân diện khuôn mặt



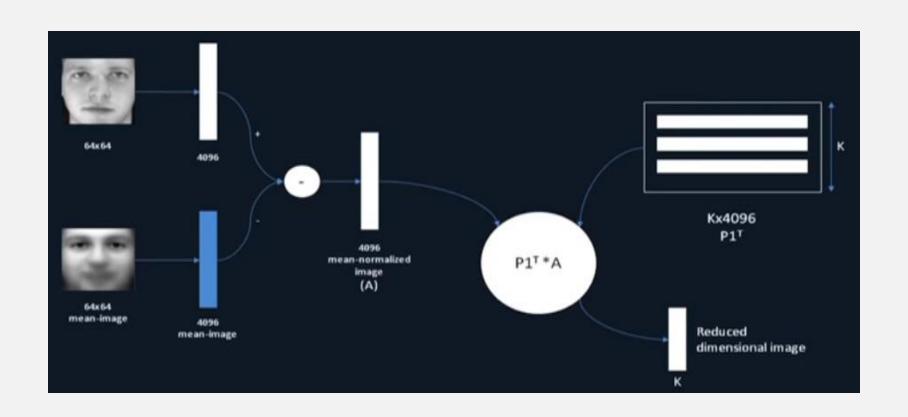
Nguồn https://github.com/Santara/ML-MOOC-NPTEL







4096xK P1



Tập dữ liệu train



S022 001 00021318.

jpg



S026 004 01383021. jpg



S054 001 00021021. jpg



S055 003 01064023. jpg



S056_001_ S057 001 01270613. 01175019. jpg jpg



S058 002 00021024. jpg



S065 001

00125727.





S066 001 00232825. jpg



S075 001

00332215.

jpg



S076_002_ 00005728. jpg



00122227. jpg



S060 002

00210427.

S071 002 00242705. jpg



S061 001

00015910.

jpg

S072 001 00004521. jpg



S063 002

00224514.

jpg

S073 002 00121301. jpg



S074 001 00222211. jpg

S064 002

00013117.

jpg





S077 001 00100209. jpg



S078 001 00014622. jpg



00111414. jpg

S080 003 00204412. jpg

Tập dữ liệu test



5072_004_

00012819.

jpg



5056 001

01175021.

jpg

5074_001_

00222227.

jpg



jpg

5057 006

01271600.

jpg

5074 005

00222617.

jpg



jpg

5059 002

00121512.

jpg

5075_007_

00324804.

jpg



jpg

5060 001

00211719.

jpg

5076_005_

00014211.

jpg





S054 001 00022401. 00021023.







5066 002 00232526. jpg



5063 001

00223923.



5078_001_ 00014700. jpg



5077 003 00092609.



















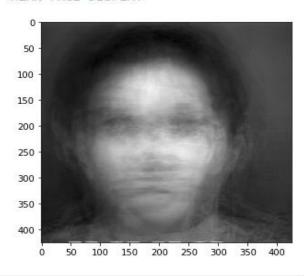


Ta tính Mean Face của toàn bộ tập train

DISPLAYING ORIGINAL FACES



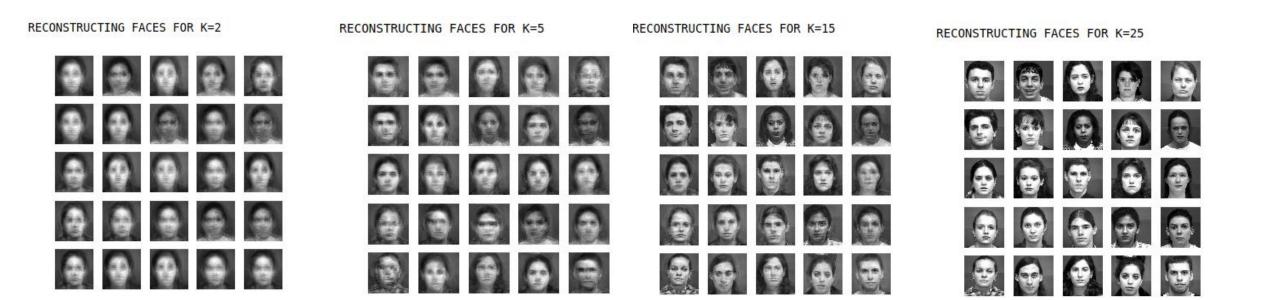
MEAN FACE DISPLAY



Ta tính ra các EIGEN FACES

EIGEN FACES





- Test với K=2
- Kết quả ta thấy sai khá nhiều

















- Với K=5
- Kết quả nhận dạng được cải thiện đáng kể

















TÀI LIỆU THAM KHẢO

- http://machinelearningcoban.com
- https://github.com/Santara/ML-MOOC-NPTEL