UNIVERSITATEA ”ALEXANDRU-IOAN CUZA” DIN IAS, I

**FACULTATEA DE INFORMATICA˘**



LUCRARE DE LICENT, A˘

**Object tracking**

propusa˘ de

**Mihai-Cătălin Bujor**

**Sesiunea:** iulie, 2019

### Coordonator s, tiint, ific

UNIVERSITATEA ”ALEXANDRU-IOAN CUZA” DIN IAS, I

**FACULTATEA DE INFORMATICA˘**

**Object tracking**

**Mihai-Cătălin Bujor**

**Sesiunea:** iulie, 2019

### Coordonator s, tiint, ific

Avizat, Iˆndruma˘tor lucrare de licent, a˘, Conf. Dr. Ionescu Ionel.

Data: ............................ Semna˘tura: ............................

#### Declarat, ie privind originalitatea cont, inutului lucra˘rii de licent, a˘

Subsemnatul **Mihai-Cătălin Bujor** domiciliat ˆın **Romaˆnia, jud. Vaslui, mun. Vaslui, strada Ștefan cel Mare bl. 173, et. 3, ap. 5**, na˘scut la data de **14 noiembrie 1997**, identificat prin CNP **1234567891234**, absolvent al Faculta˘t, ii de informatica˘, **Facultatea de informatica˘** specializarea **informatica˘**, promoția 2019, declar pe propria ra˘spundere cunoscaˆnd consecint, ele falsului ˆın declarat, ii ˆın sensul art. 326 din Noul Cod Penal s, i dispozit, iile Legii Educat, iei Nat, ionale nr. 1/2011 art. 143 al. 4 s, i 5 referitoare la pla- giat, ca˘ lucrarea de licent, a˘ cu titlul **Object tracking** elaborata˘ sub ˆındrumarea doamnei **Lect. Dr. Ignat Anca**, pe care urmeaza˘ sa˘ o sust, in ˆın fat, a comisiei este originala˘, ˆımi apart, ine s, i ˆımi asum cont, inutul sa˘u ˆın ˆıntregime.

De asemenea, declar ca˘ sunt de acord ca lucrarea mea de licent, a˘ sa˘ fie verificata˘

prin orice modalitate legala˘ pentru confirmarea originalita˘t, ii, consimt, ind inclusiv la

introducerea cont, inutului ei ˆıntr-o baza˘ de date ˆın acest scop.

Am luat la cunos, tint, a˘

despre faptul ca˘

este interzisa˘

comercializarea de lucra˘ri

s, tiint, ifice ˆın vederea facilita˘rii falsifica˘rii de ca˘tre cumpa˘ra˘tor a calita˘t, ii de autor al unei lucra˘ri de licent, a˘, de diploma˘ sau de disertat, ie s, i ˆın acest sens, declar pe proprie ra˘spundere ca˘ lucrarea de fat, a˘ nu a fost copiata˘ ci reprezinta˘ rodul cerceta˘rii pe care am ˆıntreprins-o.

Data: ............................ Semna˘tura: ............................

#### Declarat, ie de consimt, a˘maˆnt

Prin prezenta declar ca˘

sunt de acord ca lucrarea de licent, a˘

cu titlul **Object**

**tracking**, codul sursa˘ al programelor s, i celelalte cont, inuturi (gra- fice, multimedia, date de test, etc.) care ˆınsot, esc aceasta˘ lucrare sa˘ fie utilizate ˆın cadrul Faculta˘t, ii de informatica˘.

De asemenea, sunt de acord ca Facultatea de informatica˘ de la Universitatea

”Alexandru-Ioan Cuza” din Ias, i, sa˘

utilizeze, modifice, reproduca˘

s, i sa˘

distribuie ˆın

scopuri necomerciale programele-calculator, format executabil s, i sursa˘, realizate de mine ˆın cadrul prezentei lucra˘ri de licent, a˘.

Absolvent **Mihai-Cătălin Bujor**

Data: ............................ Semna˘tura: ............................

# Cuprins

[Motivat, ie](#_bookmark0) 2

[Introducere](#_bookmark1) 3

1. Colectarea Datelor de test 4

[1.1](#_bookmark3) Criteriile ce au stat la baza selecției . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . 4

[1.2 Titlul sect, iunii 2](#_bookmark4) . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . 5

1. [Titlul celui de-al doilea capitol](#_bookmark5) 6

[2.1 Titlul sect, iunii 1](#_bookmark6) . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . 6

[2.2 Titlul sect, iunii 2](#_bookmark7) . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . 7

[2.3 Titlul sect, iunii 3](#_bookmark8) . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . 7

1. [Titlul celui de-al treilea capitol](#_bookmark9) 8

[3.1 Titlul sect, iunii 1](#_bookmark10) . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . 8

[3.2 Titlul sect, iunii 2](#_bookmark11) . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . 9

[Concluzii](#_bookmark12) 10

[Bibliografie](#_bookmark13) 11

# Motivat,ie

Scopul dezvoltării acestui proiect a constat în realizarea unor măsurători în vederea identificării metodei prin care putem urmări un target într-un video dat ca input în timp real folosind resurse hardware cât mai limitate. (Considerăm că un “tracker” funcționează în timp real dacă acesta poate opera la un număr de frame-uri pe secundă > 30 folosind resurse hardware accesibile) .De asemenea am asociat împreună cu metoda creeată use-case-uri din viața de zi cu zi. Am urmărit dezvoltarea unei aplicații prin care gestionarea locurilor de parcare să se facă într-un mod automat

# Introducere

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit, sed do eiusmod tempor incididunt ut labore et dolore magna aliqua. Nunc mattis enim ut tellus elementum sagittis vitae et. Placerat in egestas erat imperdiet sed euismod. Urna id volutpat la- cus laoreet non curabitur gravida. Blandit turpis cursus in hac habitasse platea. Eget nunc lobortis mattis aliquam faucibus. Est pellentesque elit ullamcorper dignissim cras tincidunt lobortis feugiat. Viverra maecenas accumsan lacus vel facilisis volutpat est. Non odio euismod lacinia at quis risus sed vulputate odio. Consequat ac felis donec et odio pellentesque diam volutpat commodo. Etiam sit amet nisl purus in. Tortor condimentum lacinia quis vel eros donec. Phasellus egestas tellus rutrum tellus pel- lentesque eu tincidunt. Aliquam id diam maecenas ultricies mi eget mauris pharetra. Enim eu turpis egestas pretium.

# Capitolul 1

**Colectarea datelor de test**

Primul pas in procesul dezvoltării a fost reprezentat de colectarea datelor de test reprezentate de fisiere in format video . Selecția acestora s-a făcut în mare parte folosind platforma YouTube 8M precum și proiecte open-source cu tematici similare. Ulterior selecției datelor si măsurătorilor realizate am conceput un standard privind dimensiunea datelor de intrare pentru a oferi rezultate cât mai exacte astfel fiecare video primit ca input este redimensionat la următoarele dimensiuni: (lățime 1280p, lungime 680p).

## Criteriile ce au stat la baza selecției

În procesul de colectare a datelor de intrare am urmărit ca acestea să îndeplinească următoarele criterii:

* să prezinte un subiect aflat în mișcare sau ce urmează a se pune în mișcare
* să prezinte zgomote reprezentate de obstacole , schimbări de lumină sau fluctuații de viteză pentru a putea acoperi o gamă cât mai largă de cazuri.
* să prezinte un subiect diversificat din punct de vedere al dimensiunii, culorii și poziției sale inițiale.
* video-ul să fie realizat folosind o cameră stabilă (în care diferența dintre frame-urile consecutive să nu fie mare)

## Restricție privind datele de intrare

În vederea obținerii rezultatelor corecte metodele folosite prezintă o restricție privind datele de intrare ce constă în faptul că video-ul trebuie realizat cu o cameră stabilă. Această condiție este necesară deoarece detecția subiectului respectiv a backgroundului se realizează în fiecare frame din input alături de predicția privind următoarele posibile poziții ale subiectului (bounding-boxuri).

Bounding boxurile reprezintă coordonatele dreptunghiului ce cuprinde o imagine în care se poziționează obiectul ce se dorește a fi urmărit. Dacă pe parcursul video-ului subiectul nu mai este prezent în frame bounding boxul dispare de asemenea. Cazul în care video-ul este realizat cu o cameră aflată în mișcare (în care diferența dintre frame-urile consecutive este mare) conduce la calcularea greșită a viitoarelor posibile poziții deoarece această predictiție se realizează folosind informațiile referitoare la poziția inițială a subiectului din frame-ul precedent . Cu cât diferența dintre frame-uri este mai mare cu atât riscul de a “pierde” urma subiectului este mai mare.

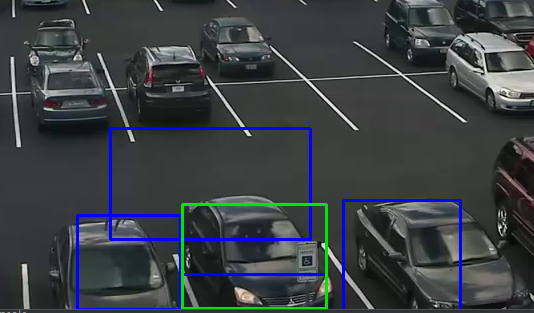


Figura 1

În imaginea de mai sus este prezentat modul în care se realizează predicția viitoarelor poziții (culoarea albastră) pentru un bounding-box oferit ca input de către user (culoare verde). După cum se poate observa metoda folosită estimează toate cele 4 modalități de deplasare posibile pentru subiect (înainte , înapoi, stănga ,dreapta) datorită faptului că nu se cunoaște poziția sa initială și direcția de deplasare . Folosind această modalitate sunt acoperite si cazurile în care subiectul (pentru cazul de mai sus) s-ar afla orientat în altă direcție. (de exemplu orizontal)

# Capitolul 2

**Metodele de tracking folosite.**

Procesul inițial de dezvoltare a constat în utilizarea și efectuarea unor măsuratori asupra a 5 metode din biblioteca OpenCV :

* Boosting Tracker (OpenCV 3.0.0)
* Mil Tracker (OpenCV 3.0.0)
* CSRT Tracker (OpenCV 3.4.2)
* KCF Tracker (OpenCV 3.1.0)
* MedianFlow Tracker (OpenCV 3.0.0)

## Boosting Tracker

Reprezintă unul din cele mai vechi metode din cele menționate. Este bazat pe o variantă “on-line” a algoritmul AdaBoost. Diferența dintre versiunea “on-line” si cea “off-line” a algoritmului este dată de modul în care se obțin datele și de modul în care este construit clasificatorul puternic. Versiunea de antrenament “off-line” beneficiază de toate datele din avans. Pe de altă parte versiunea “on-line” folosește câte un eșantion pentru fiecare iterație. Construcția clasificatorului în versiunea de antrenament “off-line” se face adăugând un clasificator slab în fiecare rundă pe când în versiunea on-line clasificatorul este inițializat la început și actualizat după fiecare eșantion. Pentru a înțelege modul de funcționare a acestui algoritm este necesar să definim următorii termeni :

**Clasificator slab:** Acest clasificator obține rezultate puțin mai bune decât selecția aleatoare, de exemplu pentru o problemă binară de decizie rata erorii trebuie să fie mai mică decât 50%). Ipoteza slabă obținută de un clasificator slab corespunde unei trăsături și se obține prin aplicarea unui algoritm de învățare.

**Selector :** Dată o mulțime de M clasificatori slabi ce au următoarele ipoteze :

Selectorul alege exact una din acestea , unde m este ales în funcție de criteriul de optimizare.

( , unde reprezintă eroarea estimată pentru fiecare clasificator slab).

**Clasificator puternic :** Dat un set de N clasificatori slabi , un clasificator puternic este calculat printr-o combinație liniară de selectori. Mai mult valoarea de încredere (o notăm cu conf) poate fi considerată drept o măsurătoare pentru acest tip de clasificator.

Ideea principala a acestui algoritm este introducerea selectorilor. Aceștia sunt inițializați aleator, iar fiecare din ei deține un grup separat de clase de clasificatori slabi. La întâmpinarea unui nou eșantion de formare , clasificatorii slabi ai fiecarui selector sunt actualizați. Această procedură de actualizare este cea care necesită cel mare timp de procesare. Considerând toate acestea problema de urmărire poate fi formulată ca o problemă binară de clasificare pentru a obține robustețe prin actualizarea continuă a clasificatorului actual al subiectului. Așa cum am menționat mai sus procesul de urmărire a subiectului face presupunerea că detecția sa a fost deja realizată. Regiunea inițială (bounding-boxul ) este considerat imagine pozitivă pentru tracker. Totodata sunt stabilite și regiunile negative (de aceeasi dimensiune) ca fiind regiunile învecinate cu acesta ce vor fi considerate drept fundal. Cu ajutorul acestora putem itera pentru a obține un prim model care este deja stabil. Procedura de antrenare selectează clasificatorul cu eroarea estimată minimală pentru a face parte din clasificatorul puternic. Pentru a putea estima eroarea clasificatorilor slabi se consideră 𝞴 denumit importanța unui eșantion ce este propagată prin setul de N selectori. În faza inițială se consideră 𝞴=1. Valoarea acetuia crește daca eșantionul este greșit clasificat și invers altfel. În final clasificatorul puternic se obține sub forma unei combinații liniare formată din selectori.

În contextul “tracking-ului” clasificatorul executa 4 pași :

1. Dată o poziție în runda i a subiectului stabilește acesta stabilește zona de căutare conform imaginii de mai sus .
2. Pentru fiecare subzona ce aparține zonei de căutare atribuie o pondere conform procedurii de mai sus . (Inițial ponderile sunt egale pentru toate vecinătățile)
3. Determină vecinătatea cu ponderea cea mai bună
4. Actualizează clasificatorul cu noua pondere.

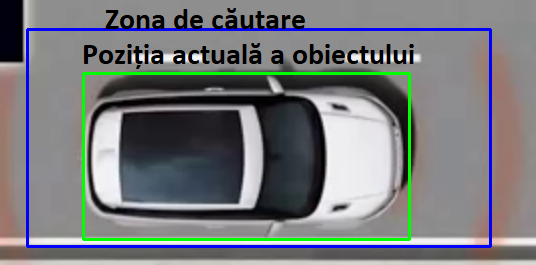


Figura 1

## Mil Tracker

Mil (Multiple instance learning) reprezintă o metodă de învățare supervizată din învățarea automată. Aceasta presupune găsirea unei funcții ce realizează o asociere între datele de intrare și cele de iesire în baza unor alte perechi de tipul (date de intrare, date de ieșire) ce sunt considerate date de antrenament (de aici și numele de învățare). Scopul acestei proceduri este de a aproxima această funcție astfel încât aceasta să fie capabilă să clasifice noi date de intrare (date de test ) în mod corect.

Dacă în mod tradițional se utilizează un set de instanțe ce sunt clasificate individual în timp ce MIL folosește o mulțime de astfel de instanțe clasificate împreună ce poartă numele de “ bags”. Cu alte cuvinte pentru a estima în mod tradițional este necesar un set de date de forma unde reprezintă o instanță (în cazul nostru un vector format din imaginile corespunzătoare vecinătăților) și eticheta instanței. În timp ce pentru MIL datele de antrenament au forma unde un „bag” } , iar reprezintă eticheta “bag-ului” definită astfel :

Cum sunt clasificate aceste mulțimi ? În cazul cel mai simplu al clasificării binare o astfel de mulțime se clasifică negativ dacă toate instanțele sale sunt negative, respectiv pozitiv dacă aceasta conține cel putin o instanță clasificată pozitiv. Pentru a putea clasifica “bag-urile” ne propunem să antrenăm un clasificator de tip boosting pentru a maximiza funcția de verosimilitate a mulțimilor.

Având în vedere faptul că această funcție este definită pentru “bag-uri”, iar scopul nostru este de a obține un clasificator ce estimează , trebuie să exprimăm (probabilitatea ca un “bag” să fie clasificat pozitiv) în funcție de fiecare instanță recurgem la modelul următor :

Această ecuație are proprietatea că dacă una din instanțe are probabilitate mare atunci probabilitatea întregului “bag” este de asemenea mare.

În contextul “tracking-ului” dificultatea constă în selectarea datelor ce reprezintă un exemplu pozitiv respectiv negativ. Cele mai multe metode printre care și boosting-ul prezentat mai sus folosesc drept exemplu pozitiv locația curentă a subiectului în timp ce vecinătățile acestuia sunt clasificate drept instanțe negative. Dacă în schimb locația inițială nu este precisă modelul este actualizat în baza unor date parțial corecte. Ca urmare după un număr de iterații de acest tip există posibilitatea ca “tracker-ul” să piardă urma obiectului .

Pe de altă parte o altă modalitate constă în utilizarea mai multor exemple pozitive formate din cele mai apropiate vecinătăți ale subiectului . În cazul nostru aceste exemple positive sunt reprezentate de “bounding-boxurile” din jurul fiecărui obiect targetat urmând ca aceste date să fie trimise către algoritmul de învățare pentru a se decide care dintre ele este cel mai corect (această procedură are loc pentru fiecare din mulțimile de instanțe după următorul pseudocod) :

1. Algoritmul determină vecinătățile (bounding-boxurile) reprezentate sub forma de vectori folosind o raza de căutare notată cu reprezintă locația subiectului în frame-ul .
2. Clasifică vecinătatea reprezintă o variabilă binară ce indică prezența sau absența obiectului în imaginile corespunzătoare vecinătăților acestuia.
3. Actualizează locația “tracker-ului” folosind o strategie “greedy” = astfel nu menținem o distribuție asupra locațiilor din raza a subiectului și oferim șansă egală   “tracker-ului “ la timpul
4. Formează două mulțimi } și } ce reprezintă un update al modelului ce reprezintă fundalul.
5. Actualizează modelul cu un “bag” pozitiv și negative fiecare conținând câte o singură imagine din mulțimea

Utilizarea unei astfel de metode implică de asemenea și dezavantaje deoarece modelul poate deveni confuz după un număr de runde ceea ce reduce puterea de decizie a clasificatorului și totodata și timpul de execuție. Datorită faptului că această metodă încearcă să optimizeze mereu cel mai slab clasificator face ca identificarea posibilelor erori să se facă mult mai greu.

## Kcf tracker

Kcf tracker (Kernelized correlation filter) reprezintă o metodă de tracking ce are la bază

# Capitolul 3

**Titlul celui de-al treilea capitol**

Amet venenatis urna cursus eget. Quam vulputate dignissim suspendisse in est ante. Proin nibh nisl condimentum id. Egestas maecenas pharetra convallis posuere morbi. Risus viverra adipiscing at in. Vulputate eu scelerisque felis imperdiet. Cras adipiscing enim eu turpis egestas pretium aenean pharetra. In aliquam sem fringilla ut morbi tincidunt augue. Montes nascetur ridiculus mus mauris. Viverra accumsan in nisl nisi scelerisque eu ultrices vitae. In nibh mauris cursus mattis molestie a iaculis. Interdum consectetur libero id faucibus nisl tincidunt eget. Gravida in fermentum et sollicitudin ac orci. Suscipit adipiscing bibendum est ultricies. Etiam non quam lacus suspendisse. Leo urna molestie at elementum eu facilisis sed odio morbi. Egestas con- gue quisque egestas diam in arcu cursus. Amet consectetur adipiscing elit ut aliquam purus.

## Titlul sect, iunii 1

Eros donec ac odio tempor. Facilisi morbi tempus iaculis urna id volutpat. Fauci- bus in ornare quam viverra orci sagittis eu. Amet tellus cras adipiscing enim eu turpis egestas. Integer feugiat scelerisque varius morbi. Platea dictumst vestibulum rhoncus est pellentesque elit ullamcorper dignissim. Bibendum arcu vitae elementum curabi- tur. Eu nisl nunc mi ipsum faucibus. Id aliquet lectus proin nibh nisl condimentum id venenatis a. Cras adipiscing enim eu turpis egestas pretium. Quisque non tellus orci ac auctor augue mauris augue. Malesuada pellentesque elit eget gravida cum. Ut lectus arcu bibendum at. Massa id neque aliquam vestibulum morbi blandit. Posu- ere ac ut consequat semper viverra nam. Viverra adipiscing at in tellus integer feugiat

scelerisque varius morbi. Morbi enim nunc faucibus a pellentesque sit amet porttitor eget. Eu feugiat pretium nibh ipsum consequat nisl vel. Nisl purus in mollis nunc sed.

## Titlul sect, iunii 2

Elementum sagittis vitae et leo duis ut diam quam nulla. Purus sit amet volut- pat consequat mauris nunc. Tincidunt augue interdum velit euismod in pellentesque massa. Nunc sed augue lacus viverra vitae congue. Porttitor leo a diam sollicitudin. Faucibus pulvinar elementum integer enim. Adipiscing bibendum est ultricies inte- ger quis auctor elit. Blandit aliquam etiam erat velit scelerisque in. A iaculis at erat pellentesque adipiscing commodo elit at. Erat nam at lectus urna duis. Consequat ac felis donec et. Fermentum posuere urna nec tincidunt praesent semper feugiat nibh sed. Proin gravida hendrerit lectus a. Pretium viverra suspendisse potenti nullam ac tortor vitae purus. Arcu cursus euismod quis viverra nibh cras pulvinar mattis. Gra- vida arcu ac tortor dignissim convallis aenean. Quam nulla porttitor massa id neque aliquam vestibulum morbi. Sed viverra ipsum nunc aliquet. Quis enim lobortis scele- risque fermentum dui faucibus in.

# Concluzii

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit, sed do eiusmod tempor incididunt ut labore et dolore magna aliqua. Nunc mattis enim ut tellus elementum sagittis vitae et. Placerat in egestas erat imperdiet sed euismod. Urna id volutpat la- cus laoreet non curabitur gravida. Blandit turpis cursus in hac habitasse platea. Eget nunc lobortis mattis aliquam faucibus. Est pellentesque elit ullamcorper dignissim cras tincidunt lobortis feugiat. Viverra maecenas accumsan lacus vel facilisis volutpat est. Non odio euismod lacinia at quis risus sed vulputate odio. Consequat ac felis donec et odio pellentesque diam volutpat commodo. Etiam sit amet nisl purus in. Tortor condimentum lacinia quis vel eros donec. Phasellus egestas tellus rutrum tellus pel- lentesque eu tincidunt. Aliquam id diam maecenas ultricies mi eget mauris pharetra. Enim eu turpis egestas pretium.

# Bibliografie

* + - Author1, *Book1*, 2018
    - Author2, *Boook2*, 2017