Informatyka, studia dzienne, mgr II st.	semestr II		
Rozpoznawanie obrazów	2016/2017		
Prowadzący: dr inż. Bartłomiej Stasiak	wtorek, 12:00		

Ocena:

Hubert Marcinkowski 214942 Artur Wróblewski 214985

# Zadanie 1

## 1. Cel

Data oddania:

Zadanie polegało na stworzeniu szkieletu uniwersalnej aplikacji do rozpoznawania obiektów. W tym celu należało przygotować odpowiedni zestaw cech do klasyfikacji oraz opracować moduł jej dokonujący z wykorzystaniem zadanej metryki. W celu sprawdzenia stworzonej aplikacji należało wykorzystać ją do klasyfikacji obiektów 2 baz danych: MNIST oraz STaR.

# 2. Opis implementacji

Aplikacja została napisana w języku C++, jako środowisko zostało wykorzystane Qt. Pozwoliło to na ograniczenie ilości wymaganych klas, gdyż cały wygląd programu opracowany został za pomocą języka QML. Jedynie obliczenia wykonywanych metod wymagały kodu w języku C++, a co za tym idzie zaimplementowania przechowujących je klasy. Z racji na tą uproszczoną strukturę uznano, iż budowa diagramu UML jest zbędna.

Program pozwala na operacje na obrazie w skali odcieni szarości. Mając obraz wejściowy użytkownik jest w stanie dokonywać przetwarzania obrazu wyjściowego i obserwować te zmiany zarówno na samym obrazie jak i jego histogramie. W momencie zaakceptowania zmian obraz wejściowy zamieniany jest z tym zmodyfikowanym, co pozwala na przeprowadzenie na nim dalszych operacji.

#### 3. MNIST

Baza MNIST zawiera ręcznie pisane cyfry. Składa się ze zbioru uczącego (60 000 przykładów) oraz testowego (10 000). Każdy z przykładów to obraz pojedynczej cyfry.

#### 3.1. Zestaw cech

Dla bazy MNIST zaproponowaliśmy użycie 8 cech:

Uwaga: Każdy obraz traktowaliśmy jako binarny tj. piksel był uznawany za element, gdy jego jasność była większa niż 10 (w skali 0-255). Wszystkie inne uznawane są za tło.

Uwaga: Przy pierwszych 6 poniższych cechach dla każdej cyfry wyznaczaliśmy bryłę brzegową (ang. bounding box). Dzięki temu wyeliminowaliśmy przesunięcia cyfr w każdym kierunku.

# Ilość jasnych pikseli w dolnej połowie cyfry

Cyfry takie jak 6 czy 9 mają różną ilość pikseli w górnej oraz dolnej połowie, dzięki czemu wraz z kolejną cechą można całkiem dobrze je odróżnić od np. 1, 8 czy 0.

- Ilość jasnych pikseli w górnej połowie cyfry
  - Analogicznie do poprzedniej cechy.
- Ilość ciemnych pikseli od lewej krawędzi cyfry do lewej krawędzi obrazu

Sprawdzając każdy z wierszy zliczaliśmy ciemne piksele, aż do napotkania pierwszego piksela cyfry (jasnego). Połączenie tej oraz 4 kolejnych cech pozwoliło na rozpoznanie kształtu cyfr z każdej strony. Metoda ta nie jest jednak odporna na obroty cyfr oraz ich zmienną wysokość lub szerokość. Opis zliczania jest analogiczny dla 3 kolejnych cech.

- Ilość ciemnych pikseli od prawej krawędzi cyfry do prawej krawędzi obrazu
- Ilość ciemnych pikseli od górnej krawędzi cyfry do górnej krawędzi obrazu
- Ilość ciemnych pikseli od dolnej krawędzi cyfry do dolnej krawedzi obrazu
- Odległość euklidesowa pikseli od środka cyfry

Środek wyznaczamy przy użyciu średniej arytmetycznej. Dzięki temu obliczyliśmy zwartość cyfry. Oczywiście część cyfr jest bardzo zbliżona pod tym względem.

# Stosunek wysokości do szerokości

Obliczyliśmy sumy odległości wszystkich pikseli od środków w dwóch kierunkach (od środka szerokości oraz środka wysokości). Ich stosunek pozwolił obliczyć "smukłość" cyfry.

#### 3.2. Niewykorzystane cechy

Początkowo próbowaliśmy użyć jeszcze kilku innych cech - odrzuciliśmy je jednak z powodu braku znacznego polepszenia wyników (a czasem nawet pogorszenia) oraz wydłużania czasu obliczeń.

# Ilość jasnych pikseli cyfry

Statystycznie każda cyfra powinna mieć inną ilość pikseli składowych, niestety nie sprawdziło się to ze względu na różną wielkość cyfr.

# — Pole bryły otaczającej

Celem było odróżnienie cyfr zajmujących mniejszą powierzchnię np. 1 oraz 0. Problemem był brak "odporności" na obroty cyfr.

- Stosunek ilości jasnych pikseli do pola powierzchni bryły otaczającej
- Współczynniki kształtu oparte na momentach konturów
   Do wyznaczenia konturów użyliśmy filtracji liniowej.

# 3.3. Wyniki

Tabela 1. Wyniki jakości klasyfikacji oraz czasu obliczeń k-NN dla bazy MNIST dla różnych wartości k

k	jakość	czas[s]
1	73.67	69.783
3	76.08	67.983
5	77.90	68.175
7	78.01	68.076
9	78.31	67.515
11	78.58	68.414
13	78.26	67.970
15	77.94	67.725
19	78.00	67.416
35	77.54	67.814
99	75.70	68.476

Tabela 2. Wyniki jakości klasyfikacji k-NN dla bazy MNIST dla różnego zestawu cech

wybrane cechy	jakość
1	21.19
2	21.69
3	18.96
4	17.19
5	18.86
6	21.54
7	24.84
8	22.58
7,8	35.62
3,4	29.54
1,2,6,7,8	66.97
1,3,4,5,6	65.59
3,4,5,6,7	67.26
3,4,5,6,8	63.99

		0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	success ratio
	0	925	0	15	3	11	1	3	0	18	4	94.38
	1	0	1086	8	7	4	5	4	0	16	5	95.68
Γ	2	32	11	633	186	20	78	29	15	25	3	61.33
	3	25	16	103	719	1	33	7	45	45	16	71.18
	4	20	13	27	2	772	18	8	6	10	106	78.81
	5	19	11	80	102	13	506	30	33	87	11	56.72
	6	6	8	21	3	6	23	885	0	6	0	92.38
Γ	7	2	36	10	24	15	25	0	818	26	72	79.57
	8	87	5	18	31	23	39	9	13	701	48	71.97
Г	a	18	1/	1	18	17	19	3	/11	30	813	80.57

Tabela 3. Macierz pomyłek k-NN dla bazy MNIST dla wszystkich cech oraz k=11

# 4. STaR

Jest to baza obrazów dziesięciu obiektów. Na zdjęciach występują 3 rodzaje tła, a pozycja, obrót oraz powiększenie obiektu są dobrane losowo.

## 4.1. Zestaw cech

Dla bazy STaR zdecydowaliśmy się skorzystać z tzw. momentów obiektu (obrazu), a dokładnie niezmienników przekształceń. Metoda ta pozwala na rozpoznawanie wzorów niezależnie od pozycji, rozmiaru czy obrotu. Jako cechy użyliśmy każdego z niezmienników - wzory podajemy poniżej:

$$I_{1} = \eta_{20} + \eta_{02}$$

$$I_{2} = (\eta_{20} - \eta_{02})^{2} + 4\eta_{11}^{2}$$

$$I_{3} = (\eta_{30} - 3\eta_{12})^{2} + (3\eta_{21} - \eta_{03})^{2}$$

$$I_{4} = (\eta_{30} + \eta_{12})^{2} + (\eta_{21} + \eta_{03})^{2}$$

$$I_{5} = (\eta_{30} - 3\eta_{12})(\eta_{30} + \eta_{12})[(\eta_{30} + \eta_{12})^{2} - 3(\eta_{21} + \eta_{03})^{2}] + (3\eta_{21} - \eta_{03})(\eta_{21} + \eta_{03})[3(\eta_{30} + \eta_{12})^{2} - (\eta_{21} + \eta_{03})^{2}]$$

$$I_{6} = (\eta_{20} - \eta_{02})[(\eta_{30} + \eta_{12})^{2} - (\eta_{21} + \eta_{03})^{2}] + 4\eta_{11}(\eta_{30} + \eta_{12})(\eta_{21} + \eta_{03})$$

$$I_{7} = (3\eta_{21} - \eta_{03})(\eta_{30} + \eta_{12})[(\eta_{30} + \eta_{12})^{2} - 3(\eta_{21} + \eta_{03})^{2}] - (\eta_{30} - 3\eta_{12})(\eta_{21} + \eta_{03})[3(\eta_{30} + \eta_{12})^{2} - (\eta_{21} + \eta_{03})^{2}]$$

# 4.2. Niewykorzystane cechy

Początkowo planowaliśmy wykorzystać cechy stworzone dla bazy MNIST, jednak żadna z nich nie była "odporna" na przesunięcie, obrót lub skalowanie.

# 4.3. Wyniki

## 5. Wnioski