法律声明

□ 本课件包括:演示文稿,示例,代码,题库,视频和声音等,小象学院拥有完全知识产权的权利;只限于善意学习者在本课程使用,不得在课程范围外向任何第三方散播。任何其他人或机构不得盗版、复制、仿造其中的创意,我们将保留一切通过法律手段追究违反者的权利。

- □ 课程详情请咨询
 - 微信公众号:小象
 - 新浪微博: ChinaHadoop





第10课 图像检索

Image Retrieval

主讲人:张宗健

悉尼科技大学博士

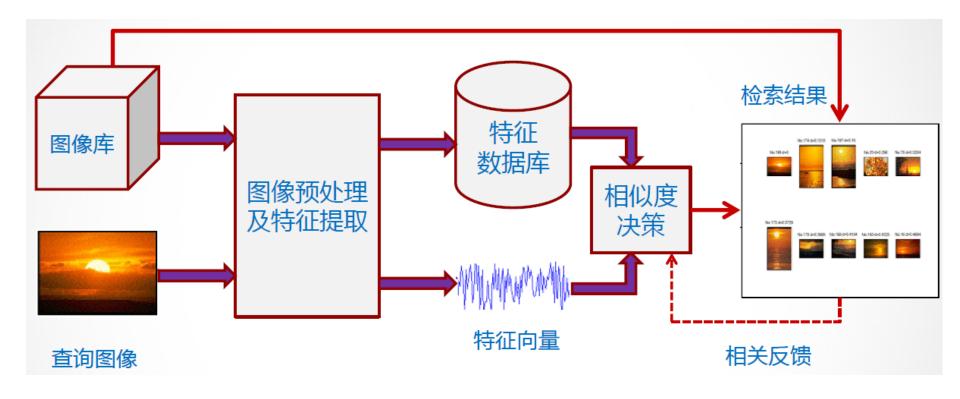
主要研究方向: 计算机视觉、视觉场景理解、图像&语言、深度学习

图像检索CbIR、Human ReID等

本章结构

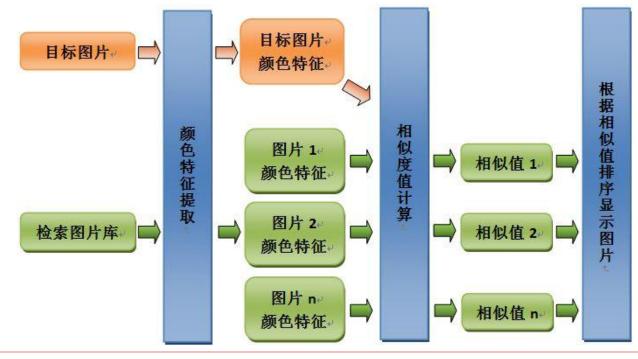
- □相似检索
 - 颜色、纹理、形状
 - 局部特征点
 - 词包 (Bag Of Visual Word)
- □大数据集的索引加速
 - KD-tree
 - 局部敏感哈希 (Locality Sensitive Hash)
- □ 代码实践

相似图像检索



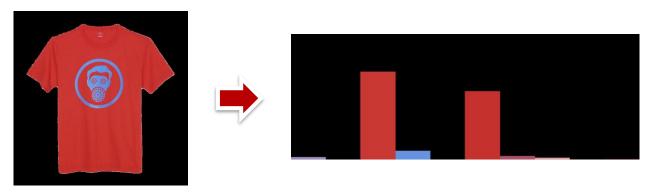
算法结构

- 目标:实现基于人类颜色感知的相似排序
- 模块:颜色特征提取&特征相似度计算



颜色特征提取

- 目标:统计图片的颜色成份>颜色聚类直方图
- 方法:使用K-means++对图片Lab像素值进行聚类











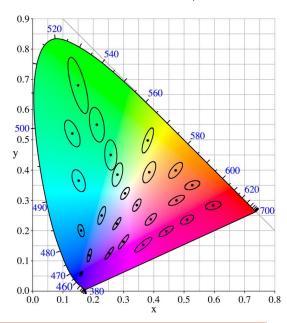
颜色特征相似度计算

- 颜色直方图距离
 - EMD (Earth Mover Distance)
 - 两个图片的颜色特征直方图之间的视觉相似度
 - 检索结果的排序依据
- 色差距离
 - CIEDE2000
 - · Lab空间中两个颜色之间的视觉相似度
 - EMD距离的基础距离



色差距离

- · 色差容忍度 (Tolerance)
 - 概念:无法感知的色差
 - 计算: 色差小于JND(Just-Noticeable-Difference) 阈值
 - 前提:感知均匀的色差距离
- CIE1931颜色空间
 - 容忍椭圆
 - 非感知均匀
- CIELab颜色空间
 - 视觉感知均匀的颜色模型
 - 均匀性更好的距离CIEDE2000





色差距离

- CIE制定,用于CIE-Lab空间的色差距离
- 欧式距离→CIEDE1994 → CIEDE2000
- 改进依据:人类色差实验数据
- 改进目标:视觉均匀性
- 具体公式链接
 - https://en.wikipedia.org/wiki/Color_difference#CIEDE2000

$$\begin{split} \Delta E_{00}^{12} &= \Delta E_{00}(L_1^*, a_1^*, b_1^*; L_2^*, a_2^*, b_2^*) \\ &= \sqrt{\left(\frac{\Delta L'}{k_L S_L}\right)^2 + \left(\frac{\Delta C'}{k_C S_C}\right)^2 + \left(\frac{\Delta H'}{k_H S_H}\right)^2 + R_T \left(\frac{\Delta C'}{k_C S_C}\right) \left(\frac{\Delta H'}{k_H S_H}\right)} \end{split}$$

EMD距离

- 两个多维特征分布之间的非相似性度量
- 基于针对单特征的地面距离
- 传统运输问题
 - 场景:多对多分配

WORK
$$(P, Q, \mathbf{F}) = \sum_{i=1}^{m} \sum_{j=1}^{n} f_{ij}d_{ij}$$

- 物资运送:多个供应商→多个需求客户
- 土堆搬运:多个土堆→多个土坑
- 约束
 - 双方的节点总量相等
 - 不同节点之间的成本各异
- 目标:完成分配的最小成本

$$f_{ij} \geq 0 1 \leq i \leq m, \ 1 \leq j \leq n$$

$$\sum_{j=1}^{n} f_{ij} \leq w_{p_{i}} 1 \leq i \leq m$$

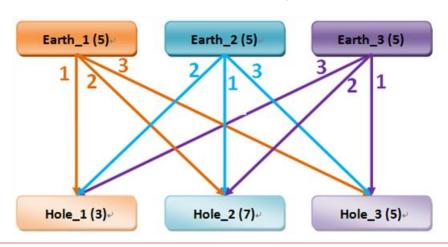
$$\sum_{i=1}^{m} f_{ij} \leq w_{q_{j}} 1 \leq j \leq n$$

$$\sum_{i=1}^{m} \sum_{j=1}^{n} f_{ij} = \min(\sum_{j=1}^{m} w_{p_{i}}, \sum_{j=1}^{n} w_{q_{j}}),$$



EMD距离直观解释

- 问题条件
 - 有三个土堆Earth_1, Earth_2, Earth_3, 每个土堆都有5个单位的土量
 - 有三个土坑Hole_1, Hole_2, Hole_3, 每个土坑所能容纳的土量分别 33、7、5
 - 不同的土堆和土坑之间的距离不同,距离值分别是1,2,3
 - 有一个搬运工,一趟只能搬运1单位的土

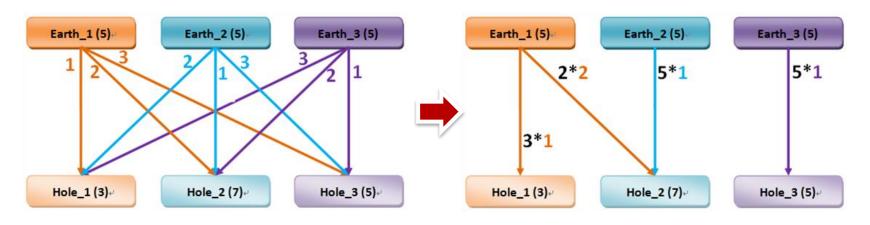


EMD距离直观解释

- 任务目标
 - 以最小的行走距离 (EMD) , 将所有土堆运输到土坑处并填平
- 解决方案
 - 最小距离 (EMD): 3*1+2*2+5*1+5*1=17

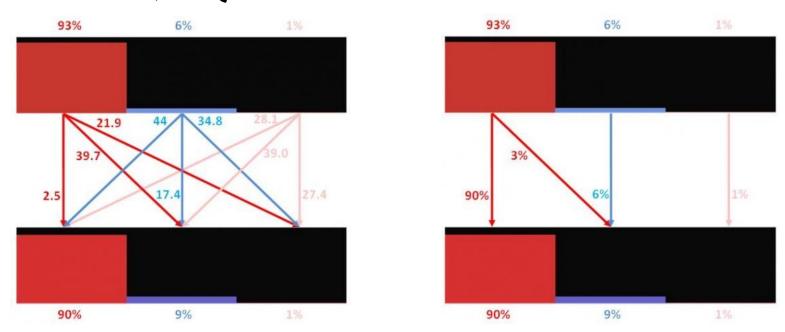
• E1→H1; 3 E1→H2; 2

• E2→H2; 5 E3→H3; 5



EMD距离应用到颜色检索

- 多维分布→颜色特征直方图
- · 地面距离→CIEDE2000

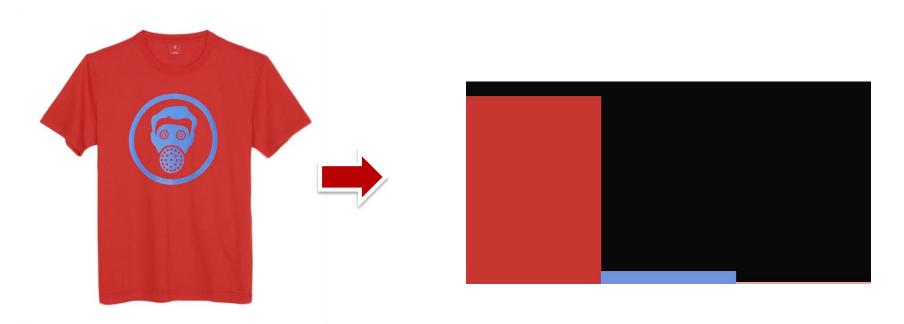


EMD值: 2.5*90%+39.7*3%+17.4*6%+27.4*1%=4.795



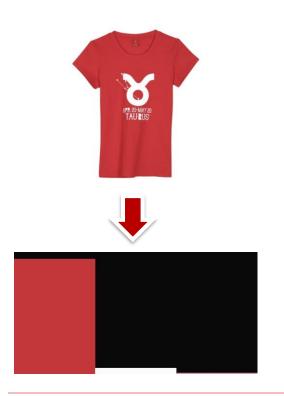
流程演示

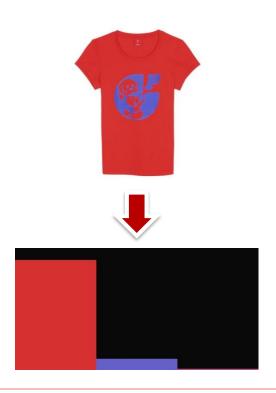
• Step1:搜索图片的颜色特征提取

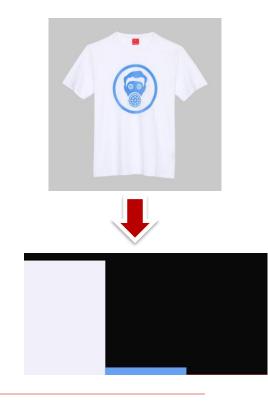


流程演示

· Step2:图片库的颜色特征提取

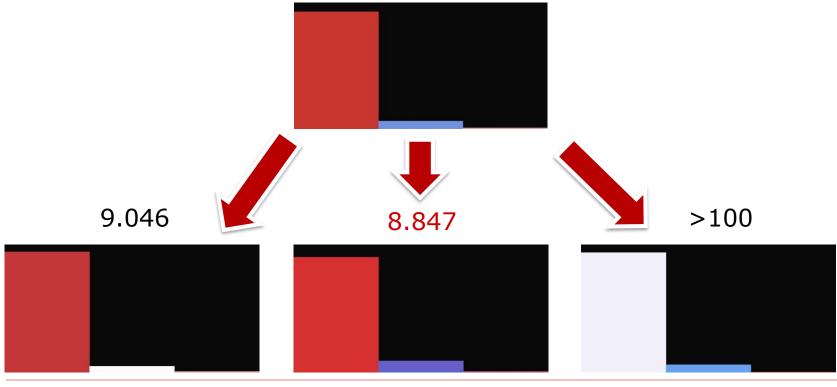






流程演示

· Step3:颜色相似度(EMD)计算

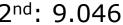


流程演示

Step4: 根据相似度排序

1st: 8.847











 3^{rd} : >100









纹理(texture)

- 重复模式:元素或基元按一定规则排列
- 纹理特征
 - 反映图像中同质现象的视觉特征
 - 所有物体表面共有的内在特性
 - 包含了物体表面结构组织排列的重要信息



算法结构

- 目标:实现基于人类纹理感知的相似排序
- 模块 (与相似颜色检索类似)
 - 纹理特征提取
 - 特征空间:多方向、多尺度Gabor滤波器组
 - · 特征计算: Kmeans++聚类直方图
 - 特征相似度计算
 - 纹理聚类直方图: EMD
 - 纹理距离: L2

Gabor滤波器组

- Gabor 滤波器组类似于人类的生物视觉系统
 - 多频率/尺度
 - 多方向
- Gabor 滤波器
 - 频域:属于加窗傅立叶变换
 - 空域:一个高斯核函数和正弦平面波的乘积

复数:
$$g(x,y;\lambda,\theta,\psi,\sigma,\gamma) = \exp\left(-\frac{x'^2 + \gamma^2 y'^2}{2\sigma^2}\right) \exp\left(i\left(2\pi\frac{x'}{\lambda} + \psi\right)\right)$$

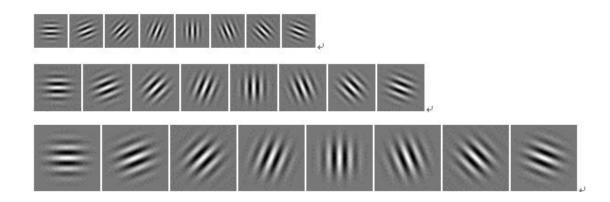
实部:
$$g(x,y;\lambda,\theta,\psi,\sigma,\gamma) = \exp\left(-\frac{x'^2 + \gamma^2 y'^2}{2\sigma^2}\right) \cos\left(2\pi \frac{x'}{\lambda} + \psi\right)$$

虚部:
$$g(x,y;\lambda,\theta,\psi,\sigma,\gamma) = \exp\left(-\frac{x'^2 + \gamma^2 y'^2}{2\sigma^2}\right) \sin\left(2\pi \frac{x'}{\lambda} + \psi\right)$$

其中:
$$x' = x\cos\theta + y\sin\theta, y' = -x\sin\theta + y\cos\theta$$

Gabor滤波器组

- 6频率 (尺度)
 - 频率: 1, 2, 3, 4, 5, 6
 - 尺寸: 25, 35, 49, 69, 97, 137
- 8方向
 - 0, 22.5, 45, 67.5, 90, 112.5, 135, 157.5



Gabor纹理特征提取

- 彩色图片灰度化
- · 提取灰度图的Gabor滤波器特征
 - 6频率 (尺度)、8方向的Gabor,
 - 48个同尺寸的特征图
 - · 每个像素对应48维的Gabor特征向量
- 使用Kmeans++聚类所有像素Gabor特征
 - K值(10)根据数据集纹理复杂度而定
 - 使用KD-tree版加速



Gabor纹理特征提取

- Gabor卷积操作加速
 - FFT
 - 采用"图片尺寸缩小替代Gabor模板尺寸增大"的策略

Gabor频率(尺度)	1	2	3	4	5	6
Gabor模板尺寸	25x25	35x35	49x49	69x69	97x97	137x137
原图尺寸	400x400	400x400	400x400	400x400	400x400	400x400



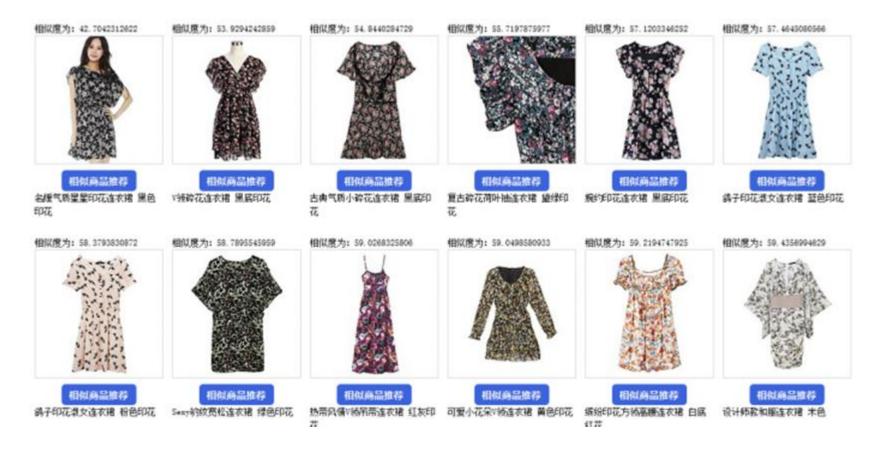
Gabor频率(尺度)	1	2	3	4	5	6
Gabor模板尺寸	25x25	35x35	25x25	35x35	25x25	35x35
原图尺寸	400x400	400x400	200x200	200x200	100×100	100×100

Gabor纹理特征提取可视化

• 10个纹理基元



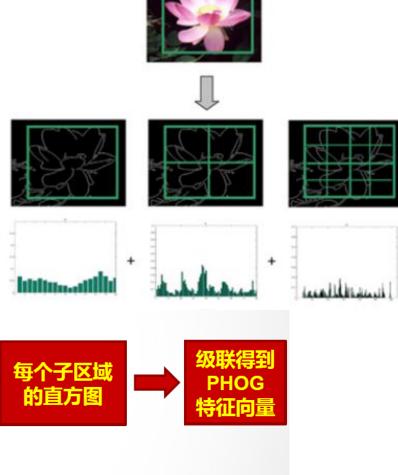


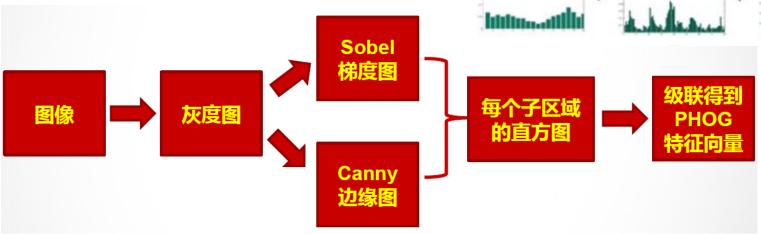




Phog形状特征提取

- 全字塔梯度方向直方图
 - 网格: 1x1, 2x2, 4x4
 - 直方图方向数量: 9
 - 维数: 189 = (1+4+16)x9





Phog形状特征相似度计算

- 标准化欧氏距离
 - Si 为样本集特征中每一维对应的标准差

$$Dist(P,Q) = \sqrt{\sum_{i} (\frac{P_{i} - Q_{i}}{S_{i}})^{2}}$$

• 直方图相交(Histogram Intersection)

$$Sim(P,Q) = \sum_{i=1}^{i=n} \min(P_i, Q_i)$$









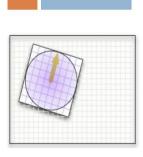
局部特征点特征提取

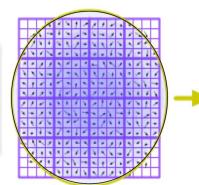
- 检测出所有
 - 局部特征点
 - 特征描述子
- SIFT特征点
 - SURF
 - Color SIFT
 - Affine SIFT
 - •











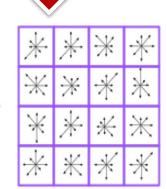


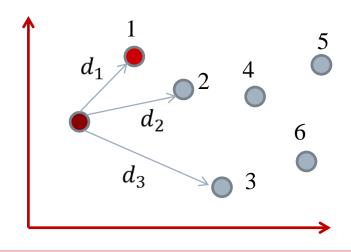
Image gradients

Keypoint descriptor

4x4个8方向梯度方向直方图 = 128维描述子

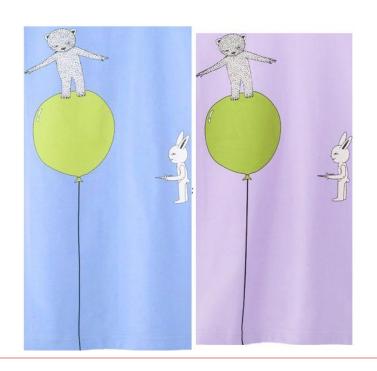
MFT描述子之间的相似度匹配

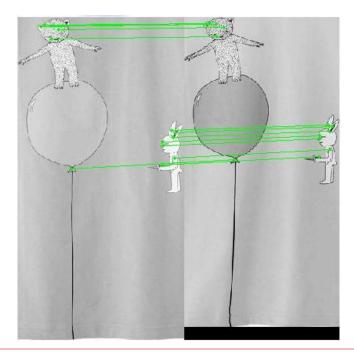
- 基于欧式距离的最邻近
 - $d_1 < d_2 < d_3 < d_4 < \cdots$
- 比率条件
 - $d_1/d_2 < thresh$



图之间的相似度匹配

- · 两个图SIFT点集之间的匹配对数
- 双向匹配





















词包Bag Of Visual Word

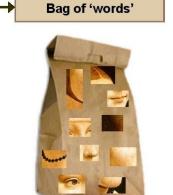
视觉词汇的字典

- 由图片集的所有视觉词汇构成
 - 视觉词汇的物理含义未知
 - 不是现成,需要构建
 - 特征检测
 - 特征点:SIFT、SURF等
 - 特征表示
 - SIFT描述子、颜色、纹理等
 - 字典生成
 - Kmeans等聚类量





目标









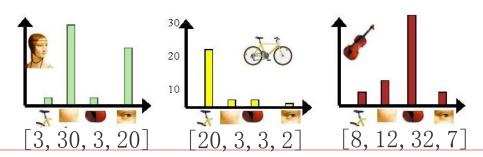
词包Bag Of Visual Word

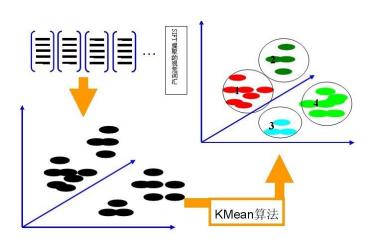
SIFT视觉词汇的字典应用

· 利用SIFT算法提取图片集中所有视觉词汇



- 利用Kmeans算法对所有词汇聚类,收缩为字典
- 基于字典编码图片特征
 - 词汇频数直方图
 - 最邻近词汇
 - 特征相似距离: L1、L2





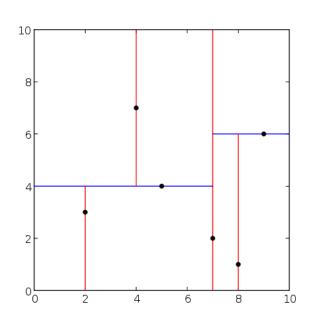


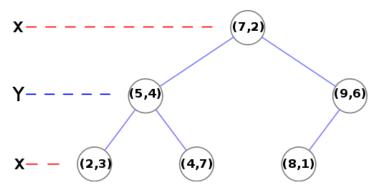
KD-Tree

- 一种用于多维度检索的二叉平衡树 (1975)
 - 输入: N个D维空间的数据点
 - 构建过程
 - 1. 确定split值:方差最大的维度
 - 2. 确定分割点:在split维度上的中值点,首次为根节点
 - 3. 确定分割面:通过分割点,垂直split维度的超平面
 - 4. 确定左右子树
 - 左子树:split维度上小于分割点
 - 右子树:split维度上大于分割点
 - 迭代1-4,直到空间只包含一个数据点

KD-Tree

- 输入
 - (2,3), (5,4), (4,7), (9,6), (7,2), (8,1)
- 第一轮:
 - $Var=(6.96,5.37) \rightarrow Split = 1(x)$
 - (7,2)在x轴上是中点 → 根节点
 - 左子树: (2,3), (5,4), (4,7)
 - 第二轮:
 - Split = 2(y)
 - (5,4)是y轴上中点
 - (2,3)为左子树, (4,7)为右子树
 - 右子树: (8,1),(9,6)
 - 第二轮...

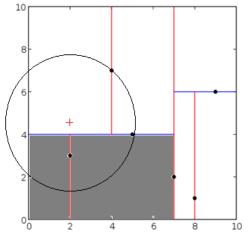






KD-Tree

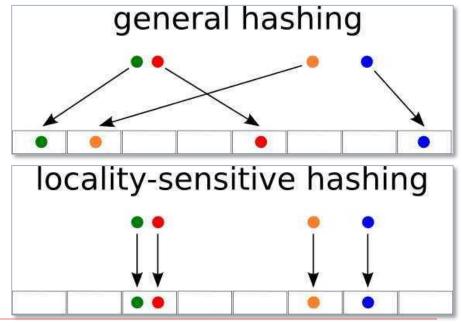
- 最邻近查询
 - 路径:类似二叉树搜索,从根节点开始,根据每个 维度的split维进行左右子树的查询,直到叶子节点 构建过程
 - 回溯:检查查询路径上节点的另一半子空间是否有 距离更近的点
- 查询点(2, 4.5)
 - 路径: (7,2)→(5,4)→(4,7)
 - 回溯: (5,4)→(2,3)



(7,2)

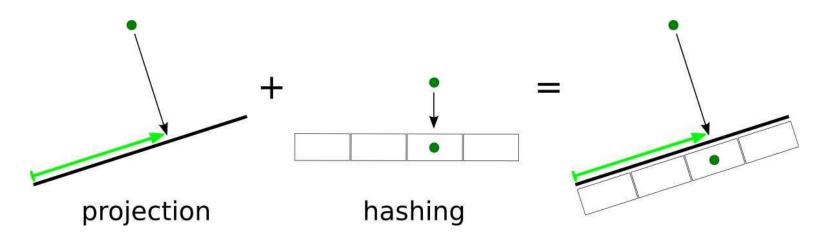
(9,6)

- · 海量高维特征的KNN/RNN
- 利用collisions
 - · 普通哈希避免collisions
- 支持距离
 - Hamming
 - Lp Norm (L1, L2)
 - Jaccard
 - Cosine
 - • • •





- 基于概率的高维数据降维
- 哈希思想
 - 临近的点有很高的概率会被映射到同一个桶中
 - 不临近的点,则概率低



局部敏感哈希 (Locality Sensitivity Hashing)

• (R, cR, P₁, P₂)局部敏感性

Definition 2.3 (Locality-sensitive hashing). A family \mathcal{H} is called (R, P_1, P_2) -sensitive if for any two points $p, q \in \mathbb{R}^d$.

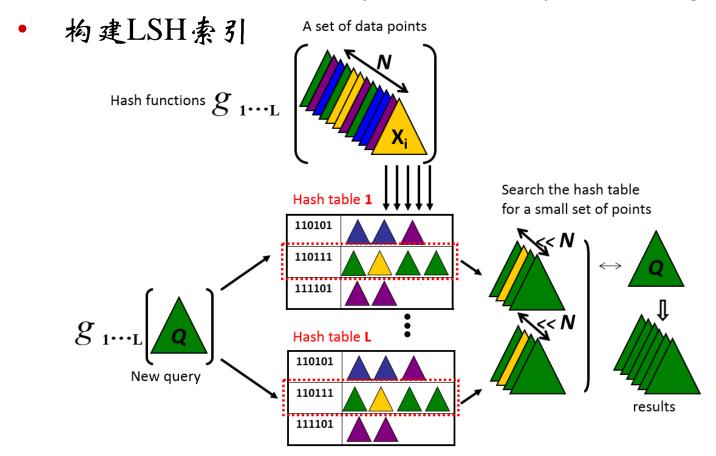
- if $||p q|| \le R$ then $\Pr_{\mathcal{H}}[h(q) = h(p)] \ge P_1$,
- if $||p-q|| \ge cR$ then $\Pr_{\mathcal{H}}[h(q) = h(p)] \le P_2$.
- p,q:任意两个原始空间的向量
- h(p),h(q): 哈希函数h 映射后的标量值
- 条件1: p与q的距离小于R时,h(p)=h(q)的概率至少为 P_1
- · 条件2:p与q的距离大于cR时,h(p)=h(q)的概率最大为P2
- c>1
- $P_1 > P_2$



- · 构建LSH索引
 - 1. 重构LSH函数g
 - 串接k个具有(R, cR, P₁, P₂)局部敏感性的哈希原子函数 $\mathcal{G} = \{g: S \to U^k\}$ such that $g(v) = (h_1(v), \ldots, h_k(v))$, where $h_i \in \mathcal{H}$.
 - 2. 独立、随机选取L个LSH函数

$$g_1, \ldots, g_L$$
 from \mathcal{G}

- 3. 构建L个LSH索引表(离线执行)
 - 为所有数据点计算 $g_j(v)$, for $j=1,\ldots,L$.,并存入桶中
- 4. 计算查询的L个LSH值 $g_1(q), \ldots, g_L(q)$, 并在LSH桶中搜索



- 哈希函数的作用
 - 映射 (Projection): 高维数据→1维
 - · 多个映射 → 多维(低维)
- 不同距离使用不同的映射
 - Hamming
 - 随机坐标映射/Bit sampling
 - Cosine
 - Random hyper-plane
 - Lp距离:
 - · 基于p-stable分布的随机向量/直线
 - 曼哈顿距离L1: Cauchy (1-stable)分布
 - 欧氏距离L2: Gaussian (2-stable)分布

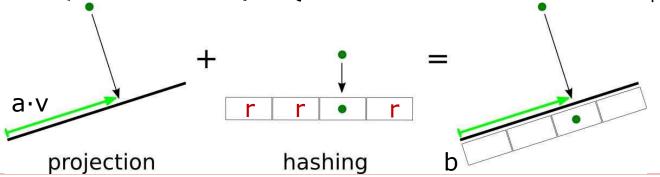


P-stable LSH

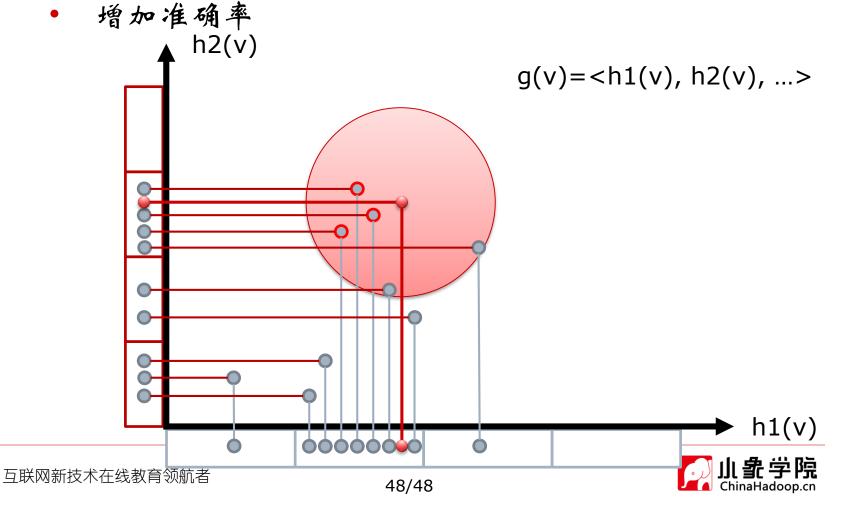
• 原子哈希函数

$$h_{oldsymbol{a},b}(oldsymbol{v}) = \lfloor rac{oldsymbol{a}\cdotoldsymbol{v}+b}{r}
floor \; : \; \mathcal{R}^d
ightarrow \mathcal{N}$$

- 把d维向量V映射为一条直线上的一个整数值
- 随机投射a:在p-stable分布上独立、随机选取的d维向量
- 桶宽r:映射直线上的分段宽度
- 随机偏移b: 在[0, r]上均匀随机选取的偏移值
- 对于 (v_1, v_2) , 投射距离 $(a.v_1-a.v_2)$ 与 $||v_1-v_2||_p X$ 同分布

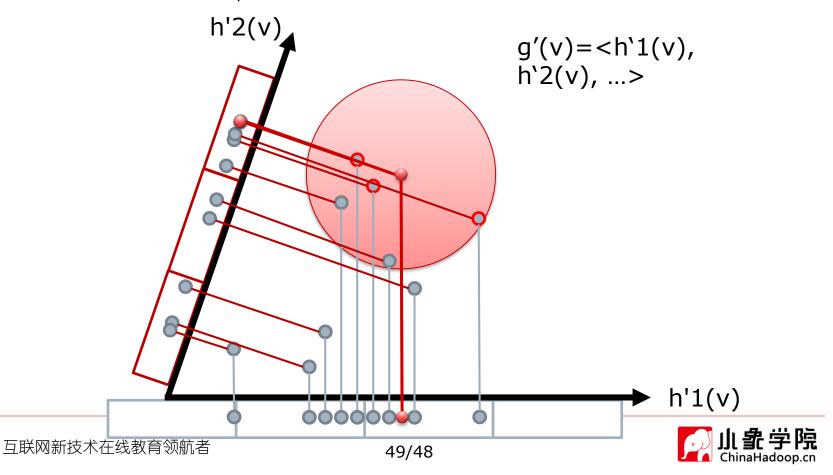


P-stable LSH



P-stable LSH

• 增加召回率

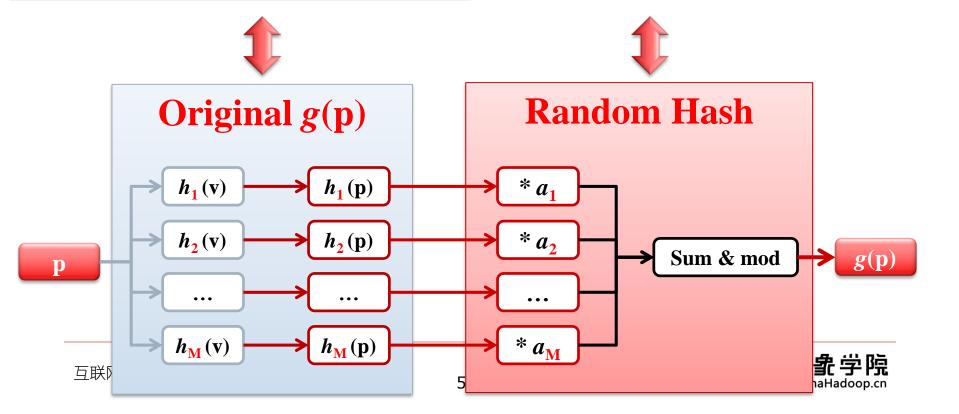


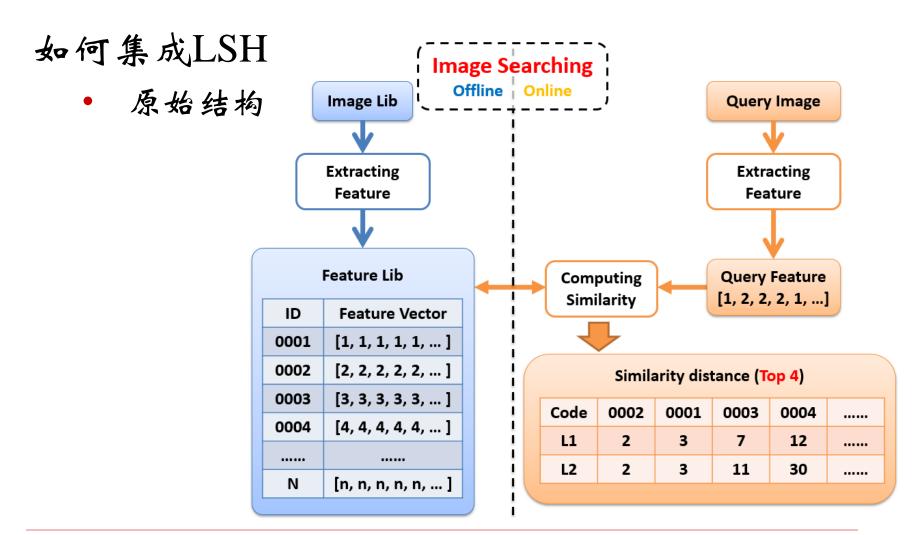
P-stable LSH

计算哈希值g(v)

$$g(v) = \langle h_1(v), h_2(v), \dots, h_M(v) \rangle$$
$$h_i(v) = \lfloor \frac{a_i \cdot v + b_i}{W} \rfloor, \quad i = 1, 2, \dots, M$$

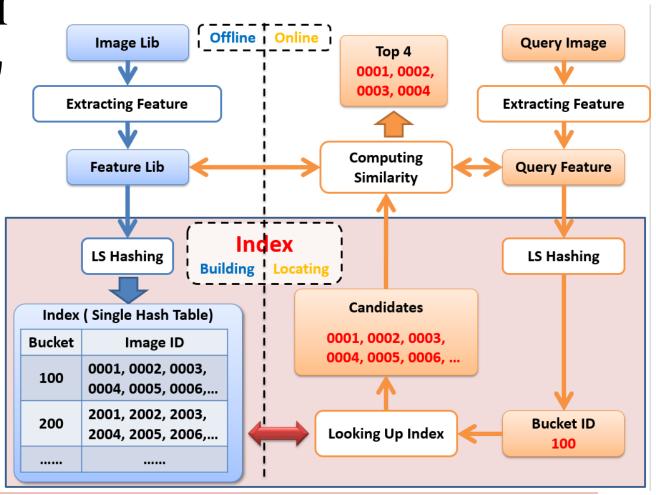
 $((a_1*h_1+a_2*h_2+...+a_k*h_k) \text{ mod P}) \text{ mod M}$

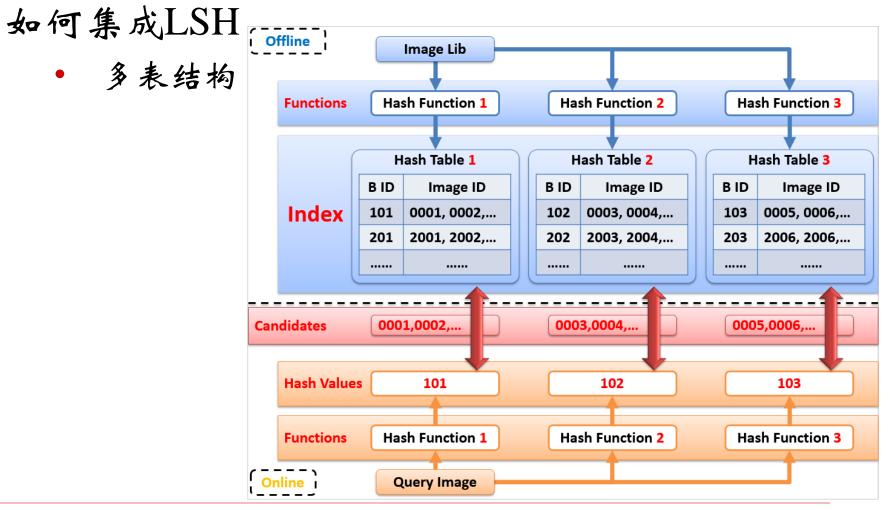




如何集成LSH

• 单表结构





疑问

□问题答疑: http://www.xxwenda.com/

■可邀请老师或者其他人回答问题

Q & A

小象账号: 349zzjau

课程名:基于深度学习的计算机视觉

课后调查问卷: http://cn.mikecrm.com/0D9JujS



联系我们

小象学院: 互联网新技术在线教育领航者

- 微信公众号: 小象

- 新浪微博: ChinaHadoop



