aplicacao

November 14, 2019

```
[1]: import numpy as np
  import pandas as pd
  import face_recognition
  import cv2
  import matplotlib.pyplot as plt
  import dlib
  from imutils import face_utils
  from imutils import paths
  import os
  import pickle
```

1 Cascade Classifiers

Esse algoritmo faz os seguintes passos:

- Extração das Haar Feature (retângulos)
- Cria uma imagem integral
- Treinamento com Adaboost
- Cascading Classifiers

Importando os modelos treinados

```
[17]: cascPath = "C:/Users/Henrique/Anaconda3/Lib/site-packages/cv2/data/

→haarcascade_frontalface_default.xml"

eyePath = "C:/Users/Henrique/Anaconda3/Lib/site-packages/cv2/data/

→haarcascade_eye.xml"

smilePath = "C:/Users/Henrique/Anaconda3/Lib/site-packages/cv2/data/

→haarcascade_smile.xml"

faceCascade = cv2.CascadeClassifier(cascPath)

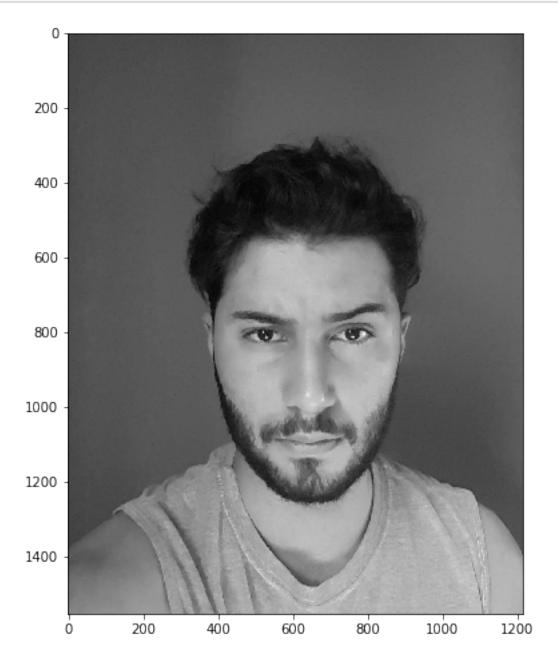
eyeCascade = cv2.CascadeClassifier(eyePath)

smileCascade = cv2.CascadeClassifier(smilePath)
```

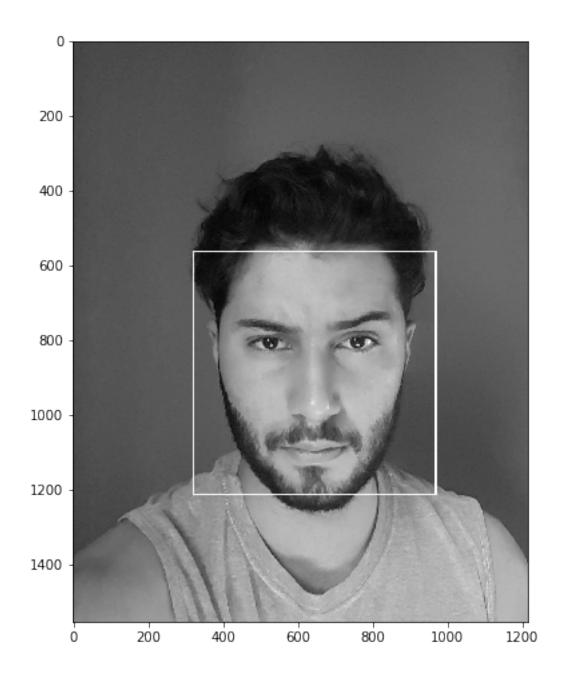
Carregando imagem

```
[18]: gray = cv2.imread('selfie2.jpg', 0)

plt.figure(figsize=(12,8))
 plt.imshow(gray, cmap='gray')
 plt.show()
```



Utilizando o detector na imagem



Função para detecção de faces - Cascade

```
[21]: def detect_faces_cascade(frame):
    gray = cv2.cvtColor(frame, cv2.COLOR_BGR2GRAY)

    faces = faceCascade.detectMultiScale(
        gray,
        scaleFactor=1.1,
```

```
minNeighbors=5,
minSize=(30, 30),
flags=cv2.CASCADE_SCALE_IMAGE
)

for (x, y, w, h) in faces:
   if w > 100 :
        cv2.rectangle(frame, (x, y), (x+w, y+h), (255, 0, 0), 3)
        roi_gray = gray[y:y+h, x:x+w]
        roi_color = frame[y:y+h, x:x+w]
```

Utilizando a web-cam como input

```
[23]: video_capture = cv2.VideoCapture(0)

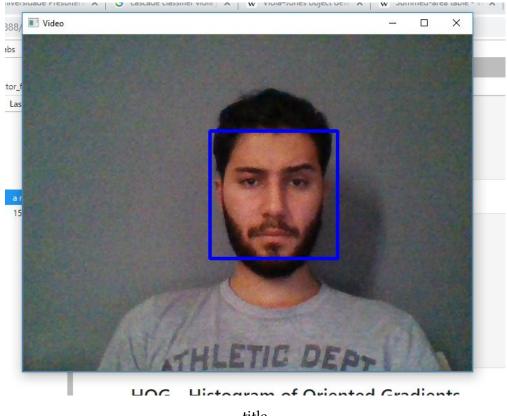
while True:
    ret, frame = video_capture.read()

    detect_faces_cascade(frame)

    cv2.imshow('Video', frame)

    if cv2.waitKey(1) & 0xFF == ord('q'):
        break

video_capture.release()
cv2.destroyAllWindows()
```



title

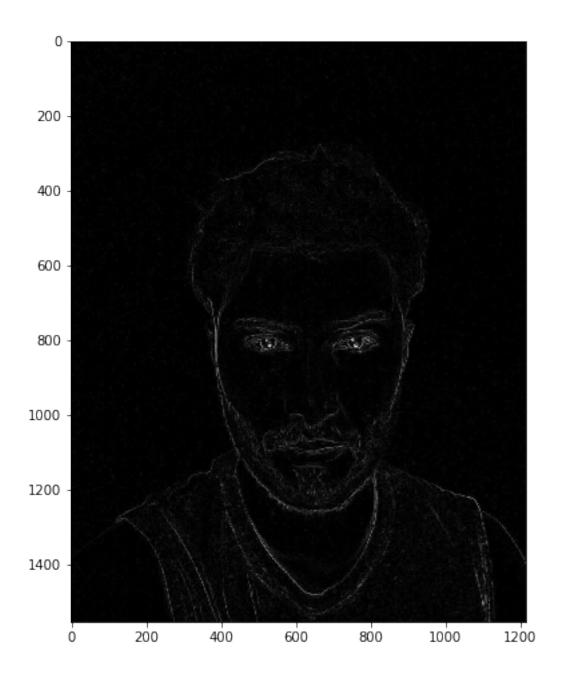
HOG - Histogram of Oriented Gradients

Esse algoritmo faz os seguintes passos:

- Calcular os gradientes de cada pixel
- Utilizar uma máscara 16x16 para determinar majoritariamente a direção do gradiente da
- Treinamento dos padrões de rosto
- Identificar os rostos de acordo com os padrões treinados

Carregando a imagem e calculando os gradientes

```
[24]: gray = cv2.imread('selfie2.jpg', 0)
     im = np.float32(gray) / 255.0
     #calculando os gradientes
     gx = cv2.Sobel(im, cv2.CV_32F, 1, 0, ksize=1)
     gy = cv2.Sobel(im, cv2.CV_32F, 0, 1, ksize=1)
     mag, angle = cv2.cartToPolar(gx, gy, angleInDegrees=True)
[25]: plt.figure(figsize=(12,8))
     plt.imshow(mag, cmap="gray")
     plt.show()
```



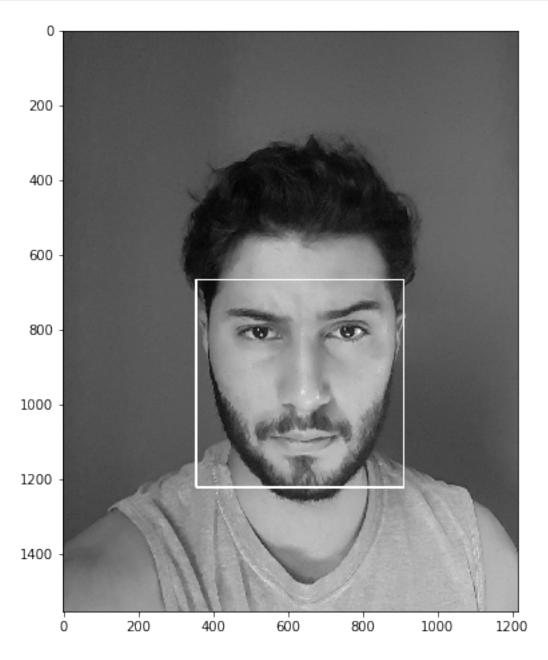
Detectando o rosto na imagem

```
[26]: face_detect = dlib.get_frontal_face_detector()

rects = face_detect(gray, 1)

for (i, rect) in enumerate(rects):
    (x, y, w, h) = face_utils.rect_to_bb(rect)
    cv2.rectangle(gray, (x, y), (x + w, y + h), (255, 255, 255), 3)
```

```
plt.figure(figsize=(12,8))
plt.imshow(gray, cmap='gray')
plt.show()
```



Função de detecção de faces com o HOG

```
[27]: def detect_faces_hog(frame):
    gray = cv2.cvtColor(frame, cv2.COLOR_BGR2GRAY)
```

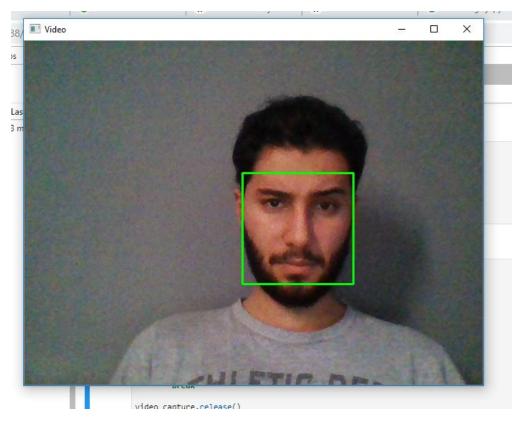
```
rects = face_detect(gray, 1)

for (i, rect) in enumerate(rects):
    (x, y, w, h) = face_utils.rect_to_bb(rect)
    cv2.rectangle(frame, (x, y), (x + w, y + h), (0, 255, 0), 2)
```

Utilizando a web-cam como input

```
[28]: video_capture = cv2.VideoCapture(0)
while True:
    ret, frame = video_capture.read()
    detect_faces_hog(frame)
    cv2.imshow('Video', frame)
    if cv2.waitKey(1) & 0xFF == ord('q'):
        break

video_capture.release()
cv2.destroyAllWindows()
```



title

3 Convolutional Neural Network

É um método pré-treinado de Redes Neurais Convolucionais que para detecção de faces.

Carregando os pesos

```
[30]: dnnFaceDetector = dlib.cnn_face_detection_model_v1("mmod_human_face_detector.

dat")
```

Detectando o rosto

```
[31]: gray = cv2.imread('selfie2.jpg', 0)

rects = dnnFaceDetector(gray, 1)

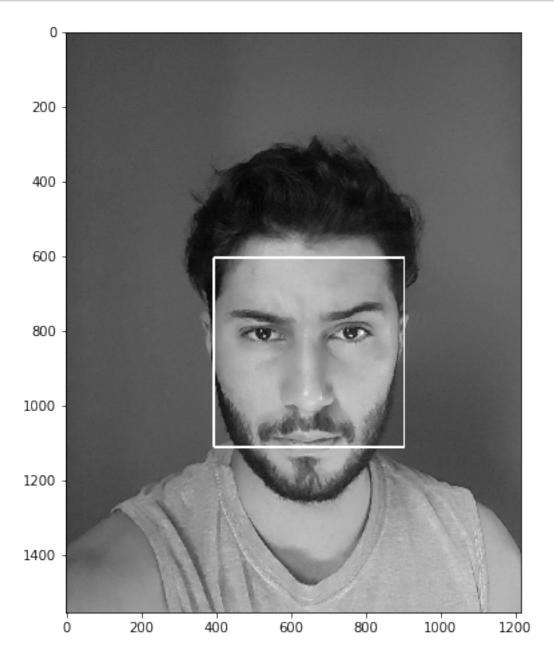
for (i, rect) in enumerate(rects):

    x1 = rect.rect.left()
    y1 = rect.rect.top()
    x2 = rect.rect.right()
    y2 = rect.rect.bottom()

# Rectangle around the face
```

```
cv2.rectangle(gray, (x1, y1), (x2, y2), (255, 255, 255), 3)

plt.figure(figsize=(12,8))
plt.imshow(gray, cmap='gray')
plt.show()
```



Função para detecção de daces CNN

```
[32]: def deteccao_faces_cnn(frame):
    gray = cv2.cvtColor(frame, cv2.COLOR_BGR2GRAY)
    rects = dnnFaceDetector(gray, 1)

for (i, rect) in enumerate(rects):

    x1 = rect.rect.left()
    y1 = rect.rect.top()
    x2 = rect.rect.right()
    y2 = rect.rect.bottom()

    cv2.rectangle(frame, (x1, y1), (x2, y2), (0, 255, 0), 2)
```

Usando a web-cam como input

```
[]: video_capture = cv2.VideoCapture(0)
flag = 0

while True:

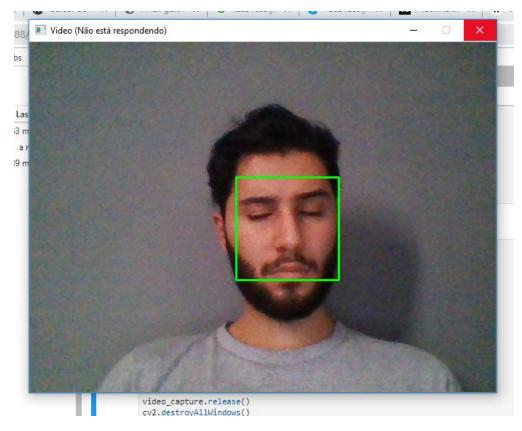
    ret, frame = video_capture.read()

    deteccao_faces_cnn(frame)

    cv2.imshow('Video', frame)

    if cv2.waitKey(1) & 0xFF == ord('q'):
        break

video_capture.release()
cv2.destroyAllWindows()
```



title

Todos os classificadores reconhecem muito bem rostos, praticamente sem erros em ambiente controlado. A principal diferença é o tempo de processamento dos algoritmos que poderá ser observado melhor com as métricas do vídeo e da web-cam.

3.1 Funções para todos os Detectores

```
[2]: def detect_faces_cascade(frame, detector):
    gray = cv2.cvtColor(frame, cv2.COLOR_BGR2GRAY)

    rostos = detector.detectMultiScale(
        gray,
        scaleFactor=1.1,
        minNeighbors=5,
        minSize=(30, 30),
        flags=cv2.CASCADE_SCALE_IMAGE
    )

    faces = []

    for (x, y, w, h) in rostos:
        faces.append([x, y, w, h])
```

```
return faces
def detect_faces_hog(frame, detector):
    gray = cv2.cvtColor(frame, cv2.COLOR_BGR2GRAY)
    rects = detector(gray, 1)
    faces = []
    for (i, rect) in enumerate(rects):
        faces.append(list(face_utils.rect_to_bb(rect)))
    return faces
def deteccao_faces_cnn(frame, detector):
    gray = cv2.cvtColor(frame, cv2.COLOR_BGR2GRAY)
    rects = detector(gray, 1)
   faces = []
    for (i, rect) in enumerate(rects):
        x = rect.rect.left()
        y = rect.rect.top()
        w = rect.rect.right()
        h = rect.rect.bottom()
        faces.append([x, y, w, h])
    return faces
```

3.2 Vídeo e web-cam

Para a utilização da web cam não foi alterado a resolução padrão do OPENCV, 640x480.

```
detector = dlib.get_frontal_face_detector()
  elif detector_cod == 3:
      detector = dlib.cnn face_detection_model_v1("mmod_human_face_detector.

dat")
  # habilitando o input escolhido
  if input_style == 1:
      video_capture = cv2.VideoCapture(0)
  elif input_style == 2:
      video_capture = cv2.VideoCapture(arquivo_vid)
      if (video_capture.isOpened()== False):
          return 0
  # variáveis para a contagem de frames
  seg_anterior = datetime.now().second
  qtd_frames = 0
  cont_frames = 0
  imagem = 1
  # loop de execucao
  while True:
       # lendo o próximo frame e a flag de validação de leitura
      ret, frame = video_capture.read()
      if ret == True:
           # utiliza o detector
           if detector_cod == 1:
               faces = detect_faces_cascade(frame, detector)
           elif detector cod == 2:
               faces = detect_faces_hog(frame, detector)
           elif detector cod == 3:
               faces = deteccao_faces_cnn(frame, detector)
           # desenhar o retangulo do rosto
           for x, y, w, h in faces:
               # salvar imagem para o treinamento
               if salvar_rosto:
                   cv2.imwrite("datasets/" + nome_rosto + "/" + nome_rosto +__
→str(imagem) + ".jpg", frame[y:y+h, x:x+w])
                   if imagem == 35:
                       video_capture.release()
                       cv2.destroyAllWindows()
                       return 1
```

```
imagem += 1
               if detector_cod == 3:
                   cv2.rectangle(frame, (x, y), (w, h), (0, 255, 0), 2)
               else:
                   cv2.rectangle(frame, (x, y), (x + w, y + h), (0, 255, 0),
→2)
           #contador de frames
           cont_frames += 1
           # segundo atual
           seg = datetime.now().second
           # atualizar contagem de frames
           if seg_anterior != seg:
               seg_anterior = seg
               qtd_frames = cont_frames
               cont_frames = 0
           # adiciona o contador de frames
           cv2.putText(frame, str(qtd_frames),(5,30), font, 1,(255,0,0),2)
           cv2.imshow('Video', frame)
           if cv2.waitKey(1) & OxFF == ord('q'):
               break
       else:
           break
   video_capture.release()
   cv2.destroyAllWindows()
   return 1
```

3.2.1 Executando o Detector

Com o Cascade Classifier

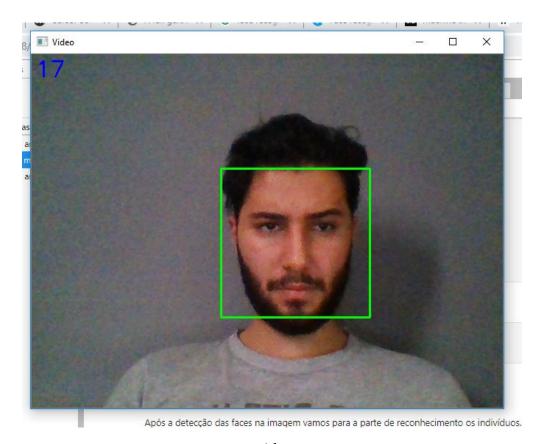
```
[10]: # input_style: 1 = web-cam, 2 = arquivo de video

# detector_cod: 1 = Cascade, 2 = HOG, 3 = CNN

deteccao_wc_video(input_style = 1, detector_cod = 2, salvar_rosto = True, 

→nome_rosto = "Henrique")
```

[10]: 1

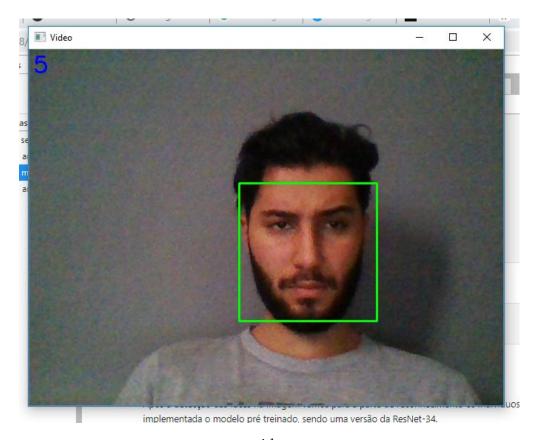


title

Dentre os algoritmos foi o Cascade Classifier foi o mais eficiente em ambientes controlados e quase não apresentou erros. Teve uma taxa de 17 frames por segundo identificando com somente 1 pessoa no vídeo.

HOG

```
[]: # input_style: 1 = web-cam, 2 = arquivo de video
# detector_cod: 1 = Cascade, 2 = HOG, 3 = CNN
deteccao_wc_video(input_style = 1, detector_cod = 2)
```

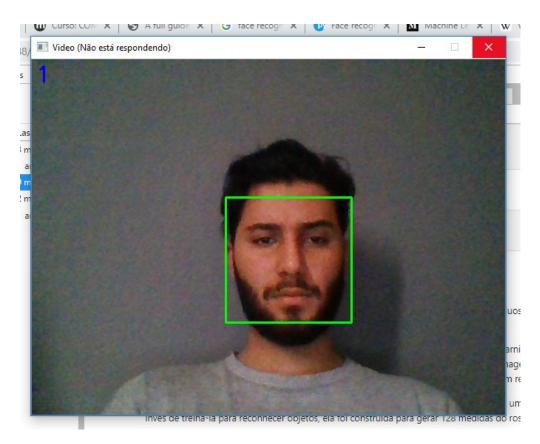


title

O algoritmo HOG teve uma excelente performance de detecção, com quase nenhum erro. Mas diferente do Cascade Classifier a média de frames foi de 5 FPS.

CNN

```
[]: # input_style: 1 = web-cam, 2 = arquivo de video
# detector_cod: 1 = Cascade, 2 = HOG, 3 = CNN
deteccao_wc_video(input_style = 1, detector_cod = 3)
```



title

O CNN foi o detector que menos apresentou falsos positivos porêm com a menor eficiência dentre todos os algoritmos. Levou cerca de 30 segundos para processar cada frame, então é necessário uma máquina com grande poder de processamento.

4 Reconhecimento de Faces

Após a detecção das faces na imagem vamos para a parte de reconhecimento os indivíduos. Para isso utilizaremos a biblioteca face_recognition que já traz implementada o modelo pré treinado de reconhecimento, sendo uma versão da ResNet-34.

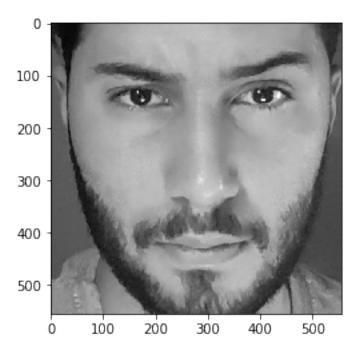
O ResNet-34 é uma Rede Neural Convolucional apresentada no paper Deep Residual Learning for Image Recognition pelo Kaiming He, onde ele apresenta uma maneira de treinamento residual para facilitar o treinamento para reconhecimento de imagens. Nesse método ele reformula as camadas para receber referências de outras camadas de input, ao contrário de aprender através de funções sem referência.

O modelo implementado na biblioteca 'face_recognition' foi treinado por Davis King em uma base de dados de aproximadamente 3 milhões de imagens e, ao invés de treiná-la para reconhecer objetos, ela foi construída para gerar 128 medidas do rosto humano.

Para a imagem abaixo foram identificado essas 128 medidas.

```
[413]: plt.figure(figsize=(4,4))
   plt.imshow(cv2.cvtColor(face, cv2.COLOR_BGR2GRAY), cmap="gray")
   plt.show()
```

print(face_recognition.face_encodings(face))



```
[array([-0.1679188 , 0.17989676, 0.04687099, -0.06977943, -0.09041418,
       0.07881704, -0.01151275, -0.08020727, 0.21354845, -0.15110849,
       0.25033399, 0.05917898, -0.14450884, -0.05953503, -0.01793103,
       0.11419031, -0.16621715, -0.14848892, -0.08891002, -0.06253053,
       0.03707078, 0.06890924, 0.002906 , 0.02287783, -0.11091387,
      -0.37076396, -0.07505058, -0.09265973, 0.10694541, -0.14356299,
      -0.04581314, -0.06061215, -0.16111469, -0.02189315, -0.01230724,
       0.05811262, -0.00099564, -0.11495323, 0.14597414, -0.02609702,
      -0.11759105, 0.01820884, 0.06558762, 0.31950337, 0.17907068,
      -0.02690672, 0.01392409, -0.08795253, 0.126509 , -0.2067585 ,
       0.13725516, 0.10575123, 0.0626056, 0.0646778, 0.13840225,
      -0.09124059, -0.02407597, 0.12519203, -0.16766149, 0.09907741,
       0.07220753, 0.06612866, -0.05233006, -0.0825004, 0.21337169,
       0.15196581, -0.13441496, -0.14938441, 0.10926422, -0.11334927,
      -0.04793226, -0.02010375, -0.11431266, -0.18273234, -0.16158433,
       0.09345284, 0.4247095, 0.21947613, -0.18444464, 0.04794114,
      -0.10016592, -0.10025014, 0.06337804, 0.07571232, -0.07193972,
      -0.01206573, -0.07980608, 0.1298252, 0.20592959, 0.07779517,
      -0.03932106, 0.25815809, -0.02104623, -0.07603838, 0.01390132,
       0.08321413, -0.16099648, 0.02500054, -0.13304207, -0.07323226,
       0.07870162, -0.07503, -0.02569129, 0.13824335, -0.20088905,
       0.2055788, 0.0072318, 0.04210716, 0.06219536, 0.00525997,
```

```
-0.10128927, 0.01532075, 0.1285013, -0.20607835, 0.20134677, 0.09571505, 0.07024553, 0.1769221, 0.08189276, 0.05289037, 0.08604506, -0.02774211, -0.15537158, -0.07812595, 0.01027466, -0.03992386, 0.08492982, 0.06583021])]
```

Não sabemos o que essas medidas represantam, mas como são utilizados as mesmas métricas para todas as imagens conseguimos utilizá-las para a classificação.

Os passos que utilizaremos para o reconhecimento de pessoas:

Através dos métodos Cascade Classifier, HOG ou CNN iremos identificar e separar os rostos nas imagens (método já realizado anteriormente nesse documento).

Utilizaremos o 'face_recognition' para mensurar as 128 medidas do rosto.

Vamos salvar uma base de treinamento com as medidas já mensuradas.

A partir da base de treinamento vamos verificar com quais medidas a nova pessoa mais se assemelha para a identificação.

4.0.1 Gerando a base de treinamento

Para fazer o cálculo das medidas precisamos criar uma base de dados das pessoas que queremos identificar. Utilizaremos a função criada 'deteccao_wc_video' que já faz a detecção de rostos e salvaremos os 30 frames que possuem rostos. Os parâmetros que serão utilizados para salvar as imagens: salvar_rosto = True, nome_rosto = "nome da pessoa".

Para que os dados sejam consistentes é necessário que tenha somente 1 pessoa nos frames, já que não foi feito nenhuma tratativa para casos com mais de um indivíduo, assim deixando os dados inconsistentes.

```
[]: deteccao_wc_video(input_style = 1, detector_cod = 2, arquivo_vid = "video1.

→mp4", salvar_rosto=True, nome_rosto="Henrique")
```

Para organizar as bases de imagens foi definida a seguinte estrutura:

- datasets
 - pessoa1
 - * foto1
 - * foto2
 - * . . .
 - * foto 30
 - pessoa2
 - * foto1
 - * foto2
 - * ...
 - * foto 30
 - **–** ..
 - pessoaN
 - * foto1
 - * foto2
 - * ...
 - * foto 30

Após a preparação das bases vamos calcular suas medidas e salvar em um arquivo.

```
[20]: def medidas_imagens_base():
         # pasta que está localizado a imagem das pessoas
         pasta = "datasets"
         jpgs = []
         nomes = []
         # pega todos os caminhos da pasta datasets, que representam as pessoas
         caminhos = [nome for nome in os.listdir(pasta)]
         # para cada caminho encontrado
         for caminho in caminhos:
             # pego todos os arquivos
             arquivos = [pasta +"/"+ caminho +"/"+ nome for nome in os.listdir(pastau
      \rightarrow+ "/" + caminho)]
             # adiciono na lista de todos as imagens
             aux_jpgs = [arq for arq in arquivos if arq.lower().endswith(".jpg")]
             jpgs = jpgs + aux_jpgs
             # adiciono o nome da pessoa de cada imagem
             aux_nomes = [caminho] * len(aux_jpgs)
             nomes = nomes + aux_nomes
         # criar os encodings de cada rosto para treinamento
         encodings = []
         for i in range(len(jpgs)):
             # carrega a imagem e transforma para rgb
             img = cv2.imread(jpgs[i])
             rgb = cv2.cvtColor(img, cv2.COLOR_BGR2RGB)
             # encontra os as 128 medidas de cada imagem
             encoding = face_recognition.face_encodings(rgb)
             if (len(encoding) > 0):
                 encodings.append(encoding[0])
         # cria um dicionário com as medidas e sua classificação
         data = {"encodings": encodings, "names": nomes}
         # salva o dicionário em um arquivo
         f = open("encodings/encoding", "wb")
         f.write(pickle.dumps(data))
         f.close()
[24]: medidas_imagens_base()
```

4.0.2 Reconhecer os Rostos

Para reconhecer os rostos vamos pegar as medidas já salvas no arquivo 'encoding' e iremos comparar com as novas medidas. A identificação implementada pela biblioteca 'face_recognition' é o princípio do KNN, onde é medido a distância euclidiana entre a nova imagem e a base de treinamento e é passado um threshold(raio) de aceitação para definir os vizinhos. Após a detecção dos vizinhos, por meio do voto majoritário, classificaremos a nova imagem.

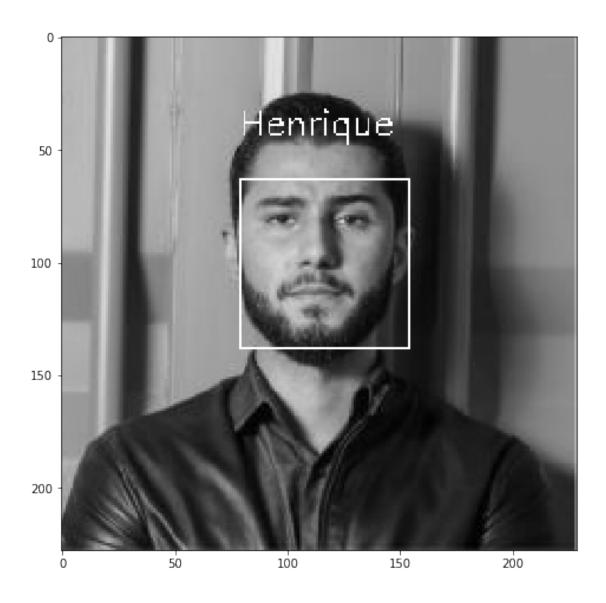
```
[13]: def reconhecer_rosto(face, data):
         # definir as medidas do novo rosto
         encoding = face_recognition.face_encodings(face)
         nomes = []
         if len(encoding) > 0:
             # define quais os rostos estão na distância de tolerância definida
             matches = face_recognition.compare_faces(np.array(data["encodings"]),_
      →np.array(encoding[0]), tolerance = 0.5)
             # adiciona todas as pessoas próximas da imagem
             for i in range (len(matches)):
                 if matches[i] == True:
                     nomes.append(data["names"][i])
         if len(nomes) == 0: nomes = ["desconhecido"]
         # cria um histograma das pessoas reconhecidas
         nomes_unique = set(nomes)
         qtd_matches = []
         for i in nomes unique:
             qtd_matches.append([i, nomes.count(i)])
         # seleciona a pessoa de maior ocorrÊncia
         maior = qtd_matches[0]
         for i in qtd_matches:
             if maior[1] < i[1]:</pre>
                 maior = i
         # retorna o nome da pessoa se a pessoa for reconhecida
         return maior[0]
```

4.0.3 Classificando uma pessoa

Utilizaremos o trabalho realizado acima para identificar uma pessoa da base de treinamento

```
[12]: # carregar as dimensões treinadas
data = pickle.loads(open("encodings/encoding", "rb").read())
```

```
# carregar imagem para classificação e converter para RGB
image = cv2.imread("capturar.jpg")
rgb = cv2.cvtColor(image, cv2.COLOR_BGR2RGB)
# transformar para tons de cinza para detecção do rosto
gray = cv2.cvtColor(image, cv2.COLOR_BGR2GRAY)
# utilizando HOG para detecção
face_detect = dlib.get_frontal_face_detector()
rects = face_detect(gray, 1)
# separar as medidas do rosto encontrado
for (i, rect) in enumerate(rects):
    recta = list(face_utils.rect_to_bb(rect))
# separar rosto
(x, y, w, h) = recta
face = rgb[y:y+h, x:x+w]
reconhecimento = reconhecer_rosto(face, data)
cv2.rectangle(gray, (x, y), (x + w, y + h), (255, 0, 0), 1)
cv2.putText(gray, reconhecimento, (x, y-20), cv2.FONT_HERSHEY_SIMPLEX,0.5,
\hookrightarrow (255, 0, 0), 1)
plt.figure(figsize=(12,8))
plt.imshow(gray, cmap="gray" )
plt.show()
```



4.0.4 Atualizando a função 'deteccao_wc_video' para o reconhecimento de faces em tempo real

Vamos adicionar as funções de reconhecimento de face para o vídeo e a web cam.

```
# carregando o detector de acordo com o código passado
  if detector_cod == 1:
      cascPath = "C:/Users/Henrique/Anaconda3/Lib/site-packages/cv2/data/
\rightarrowhaarcascade_frontalface_default.xml"
      detector = cv2.CascadeClassifier(cascPath)
  elif detector cod == 2:
      detector = dlib.get_frontal_face_detector()
  elif detector_cod == 3:
      detector = dlib.cnn face_detection_model_v1("mmod_human_face_detector.
→dat")
  # habilitando o input escolhido
  if input_style == 1:
      video_capture = cv2.VideoCapture(0)
  elif input_style == 2:
      video_capture = cv2.VideoCapture(arquivo_vid)
      if (video_capture.isOpened()== False):
           return 0
   # variáveis para a contagem de frames
  seg_anterior = datetime.now().second
  qtd_frames = 0
  cont_frames = 0
  imagem = 1
  if salvar_video: out = cv2.VideoWriter(nome_saida,cv2.
→VideoWriter_fourcc('M','J','P','G'), 30, (640,480))
  # loop de execucao
  while True:
       # lendo o próximo frame e a flag de validação de leitura
      ret, frame = video_capture.read()
      if ret == True:
           # utiliza o detector
           if detector cod == 1:
               faces = detect_faces_cascade(frame, detector)
           elif detector cod == 2:
               faces = detect_faces_hog(frame, detector)
           elif detector cod == 3:
               faces = deteccao_faces_cnn(frame, detector)
           # desenhar o retangulo do rosto
```

```
for x, y, w, h in faces:
               # salvar imagem para o treinamento
               if salvar_rosto:
                   cv2.imwrite("datasets/" + nome_rosto + "/" + nome_rosto +__
→str(imagem) + ".jpg", frame[y:y+h, x:x+w])
                   if imagem == 35:
                       video_capture.release()
                       cv2.destroyAllWindows()
                       return 1
                   imagem += 1
               face = frame[y:y+h, x:x+w]
               reconhecimento = reconhecer_rosto(face, data)
               cv2.rectangle(frame, (x, y), (x + w, y + h), (0, 255, 0), 2)
               cv2.putText(frame, reconhecimento, (x, y-20), cv2.
\rightarrowFONT_HERSHEY_SIMPLEX,1, (255, 0, 0), 2)
           #contador de frames
           cont_frames += 1
           # sequndo atual
           seg = datetime.now().second
           # atualizar contagem de frames
           if seg_anterior != seg:
               seg_anterior = seg
               qtd_frames = cont_frames
               cont_frames = 0
           # adiciona o contador de frames
           cv2.putText(frame, str(qtd_frames),(5,30), font, 1,(255,0,0),2)
           cv2.imshow('Video', frame)
           if salvar_video: out.write(frame)
           if cv2.waitKey(1) & OxFF == ord('q'):
               break
       else:
           break
  if salvar_video: out.release()
  video_capture.release()
```

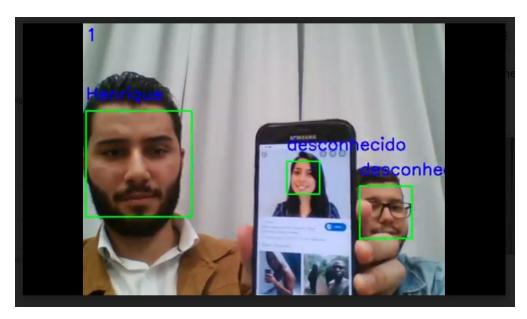
```
cv2.destroyAllWindows()
return 1
```

Por conta de poder computacional foi testado o método de classificação somente com os detectores Cascade Classifier e HOG. O reconhecimento ocorreu muito bem mesmo com algumas obstruções mínimas no rosto e como o método de reconhecimento é o KNN, reostos não treinados aparecem como desconhecido.

4.0.5 Teste com o Cascade Classifier

[26]: 1

vídeo completo: https://drive.google.com/open?id=1gVohwMYdBCgQR_W2TZ4LatwPP1cJDFF7



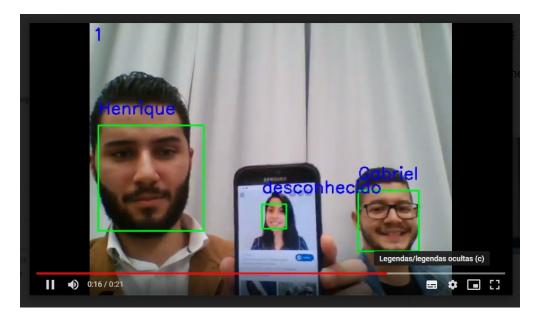
title

Com obstruções maior o reconhecimento se mostrou falho. Todos as pessoas foram treinadas sem óculos, as pessoas que utilizaram óculos nos testes demonstraram mais inconsistências nas classificações.

4.0.6 Teste com o HOG

```
[]: # input_style: 1 = web-cam, 2 = arquivo de video
# detector_cod: 1 = Cascade, 2 = HOG, 3 = CNN
```

 $v\'ideo\ completo:\ https://drive.google.com/open?id=122VfcvjBsbeJzU0zsvIaENX7Jb9xZzqr$



title

5 Melhorias futuras

- Melhorar a base de treinamento e fazer um data augmentation para extrair features que representam melhor cada indivíduo.
- Testar outros algoritmos de classificação(Regressão Logística, SVM...) e determinar qual é o mais eficiênte para trabalhar com esses dados.
- Utilizar GPU.