Recuperación de Información Multimedia

Procesamiento de Videos

(Codecs, Shots, Keyframes)

CC5213 – Recuperación de Información Multimedia

Departamento de Ciencias de la Computación Universidad de Chile Juan Manuel Barrios – https://juan.cl/mir/ – 2020



Videos

- CODEC "compressor-decompressor"
 - Método para comprimir frames o audio
 - Compresión de frames
 - h.261, h.264, mpeg-2, Xvid, DV, etc.
 - □ Compresión de audio
 - MP3, speex, vorbis, aac, etc.

Container

- □ Formato para almacenar frames comprimidos, audio comprimido y metadatos
 - avi, mov, mpg, mkv, ogv, etc.
- □ Algunos container soportan solo algunos codecs



Estándares

- Los estándares para codecs se enfocan en:
 - □ Normar el decoder
 - □ Favorecer un decoder muy simple
 - □ Dejar la complejidad para el encoder
- MPEG (Moving Pictures Experts Group)
 - □ Grupo de trabajo ISO/IEC, creado en 1998
 - MPEG-1, MPEG-2, MPEG-4, MPEG-7, MPEG-21
- VCEG (Video Coding Experts Group or Visual Coding Experts Group)
 - □ Grupo de trabajo de ITU-T, creado 1994
 - □ h.261, h.262, h.263, h.264

70

Estándares MPEG

- MPEG-1: 1993, estándar inicial con 5 partes
 - □ Parte 1: Definición de archivo container = mpg
 - □ Parte 2: Codificación de video. Basado en h.261
 - □ Parte 3: Codificación de audio, 3 formatos posibles:
 - Layer I (mp1), Layer II (mp2), Layer III (mp3)
- MPEG-2: 1995, 11 partes
 - □ Parte 1: Definición de archivo container incluyendo streams
 - □ Parte 2: Extensión MPEG-1 para calidad DVD y HDTV = h.262
 - □ Parte 3: Extensión MPEG-1 para multi-channel = 5.1
 - □ Parte 7: Advanced Audio Coding (AAC)
- MPEG-4: 1998, 28 partes (aún en desarrollo)
 - □ Parte 1, 12, 14, 15: Transmisión y formato del container = mp4
 - □ Parte 2: Compresión de video = h.263
 - □ Parte 10: Advanced Video Coding (AVC) = h.264
 - □ Parte 3: Inclusión de audio lossless y otros encoders



Otros estándares MPEG

■ MPEG-7:

- Estándar para incluir metadatos en contenido multimedia
- Metadata de alto nivel y bajo nivel (descriptores visuales)

■ MPEG-21:

- Marco para intercambio de contenido multimedia
- □ Mercado digital, restringiendo derechos de autor

Ver: https://en.wikipedia.org/wiki/Moving_Picture_Experts_Group

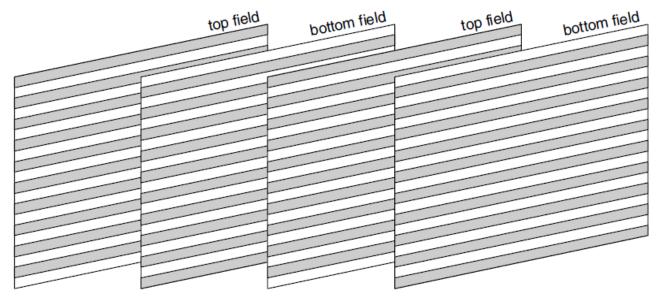


Resoluciones de Video

- SD TV (análogo)
 - □ NTSC: 480i, 29.97fps (333x480, 640x480)
 - □ PAL: 576i, 25fps (335x576, 768x576)
- HD TV
 - □ HD-1: 720p, 1280x720
 - □ HD-2: 1080i, 1080p, 1920x1080
- Ultra HD TV
 - □ UHD-1: 2160p, 3840x2160, 4K
 - □ UHD-2: 4320p, 7680x4320, 8K



Interlaced Videos



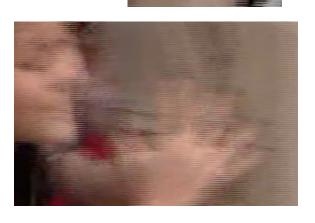




Interlaced Videos

 Aparecen tramas horizontales y bordes dobles cuando hay movimiento







Colores

- Convertir RGB a un canal gris (Y) y dos canales cromáticos (U,V)
- Bajar resolución de los canales de color
 - 4:4:4
 - □ 4:2:0

- \bigcirc
- 4:2:0 sampling

Y sample Cr sample Cb sample



Espacios "Y___"

- YUV ≈ Y'UV ≈ YCbCr ≈ YPbPr
 - Más que espacios de color son codificaciones de RGB
- Conversión RGB ↔ YCbCr

$$Y = 0.299R + 0.587G + 0.114B + 0 \ C_B = -0.169R - 0.331G + 0.499B + 128 \ C_R = 0.499R - 0.418G - 0.0813B + 128$$

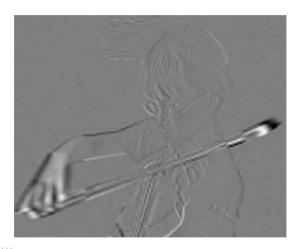
$$egin{aligned} R &= [(Y+1.402 imes (C_R-128)]_0^{255} \ G &= [(Y-0.344 imes (C_B-128) - 0.714 imes (C_R-128)]_0^{255} \ B &= [(Y+1.772 imes (C_B-128)]_0^{255} \end{aligned}$$



Optical Flow











Codificación de frames

- Usualmente dos frames consecutivos son muy similares.
- En vez de guardar dos frames consecutivos en forma independiente basta con guardar sólo la diferencia.
 - Si tiene muchos ceros tendrá mejor compresión.
 - □ Imagen Residual = Frame 2 Frame 1







Frame 1



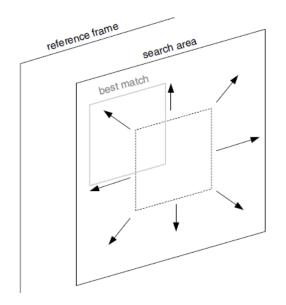


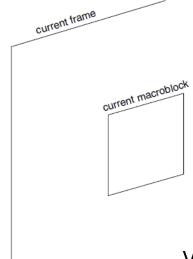
Imagen Residual



Estimación de movimiento por bloques

- Se hace una estimación del movimiento usando bloques:
 - □ Se divide un frame en "macrobloques" de NxN.
 - Cada macrobloque del frame 2 se forma con algún bloque de NxN del frame 1 más la imagen residual.
 - □ El vector que apunta al lugar de donde obtener el bloque base desde el frame 1 se denomina "Motion Vector".





Ver Richardson, cap 3



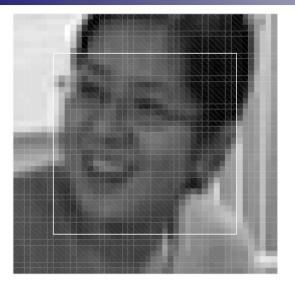
Estimación del movimiento

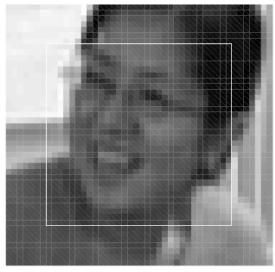
Dado dos frames, buscar la posición del macrobloque actual dentro de la imagen previa que minimiza el error:

Mean Squared Error:
$$MSE = \frac{1}{N^2} \sum_{i=0}^{N-1} \sum_{j=0}^{N-1} (C_{ij} - R_{ij})^2$$

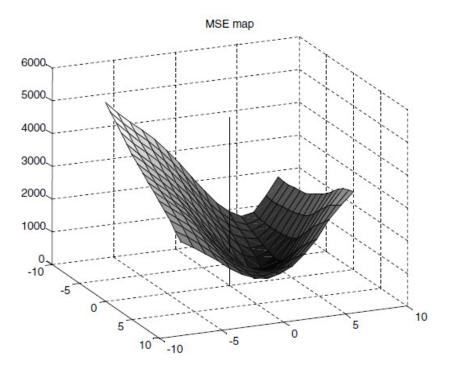
Mean Absolute Error:
$$MAE = \frac{1}{N^2} \sum_{i=0}^{N-1} \sum_{j=0}^{N-1} |C_{ij} - R_{ij}|$$

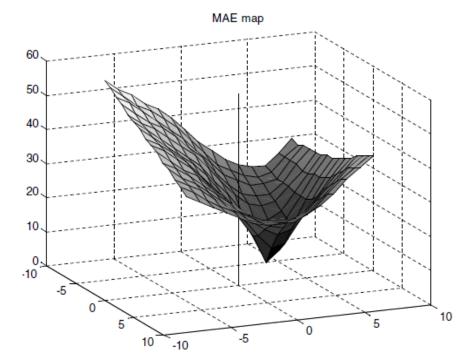
Sum of Absolute Errors:
$$SAE = \sum_{i=0}^{N-1} \sum_{j=0}^{N-1} |C_{ij} - R_{ij}|$$





Mínimo error para el desplazamiento (2,0)





Ver Richardson, cap 7

Motion Vectors para macrobloques 4x4

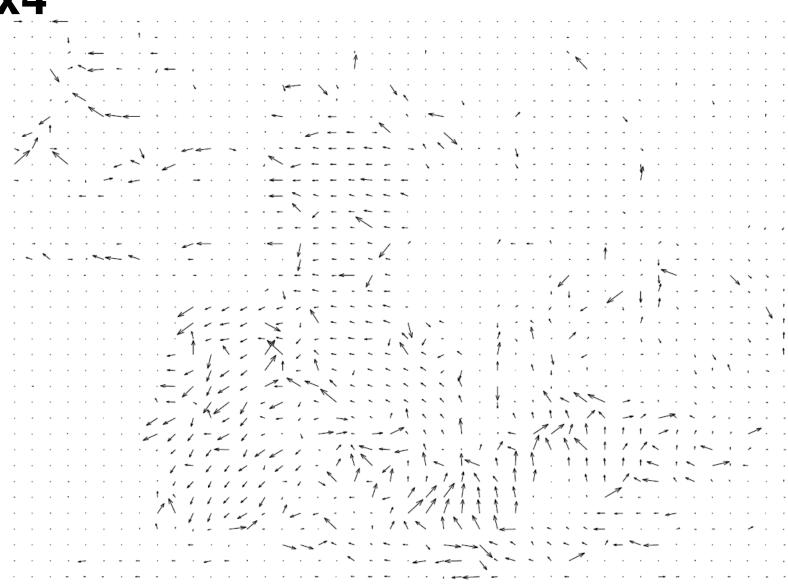


Imagen residual luego de ajustar frame 2 con motion vectors para macrobloques de 4x4

Frame 2 = Frame 1 + motion vectors + imagen residual

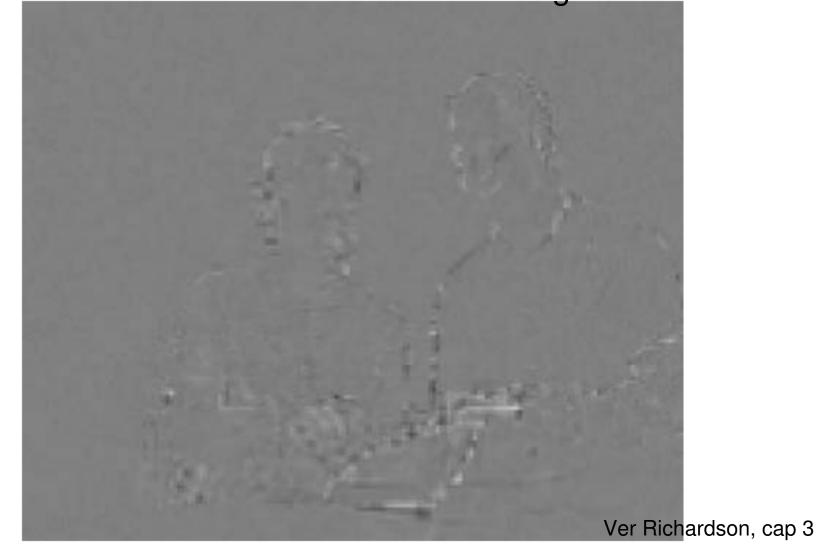


Imagen residual luego de ajustar frame 2 con motion vectors para macrobloques de 16x16

(aumenta la información en la imagen residual)



Ver Richardson, cap 3



Codificación con MPEG-1

- Dado un video, se quieren comprimir los frames para reducir el tamaño del archivo
- La compresión se basa en:
 - Estimación del movimiento de un frame usando motion vectors
 - Comprimir la imagen residual como en jpg:
 - Transformación de la imagen residual con DCT
 - Compresión de la entropía (compresión sin pérdida como codificación huffman o codificación aritmética)

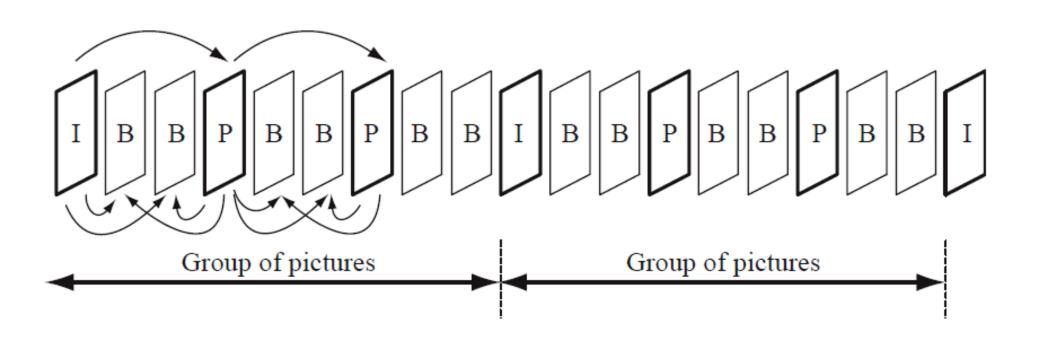


Tipos de frames

- Los frames del video se clasifican en 3 tipos:
 - □ Intra-coded (frames I): se comprime como una imagen estática (jpg)
 - □ Predictive coded (frames P): se comprime usando motion vectors con un frame I o P previo
 - □ Bidirectional predicted (frames B): se comprime usando como referencia frames I o P previos y posteriores

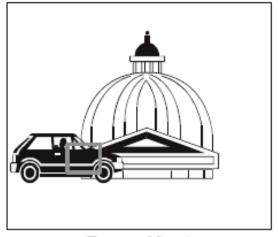


Tipos de frames

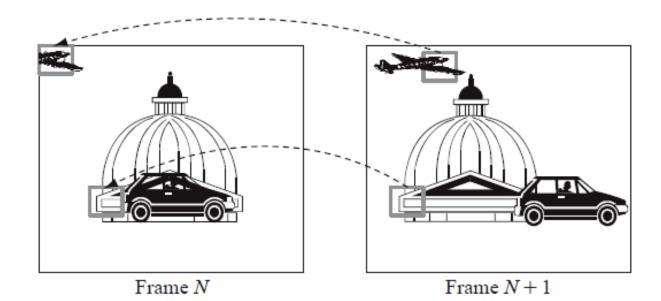


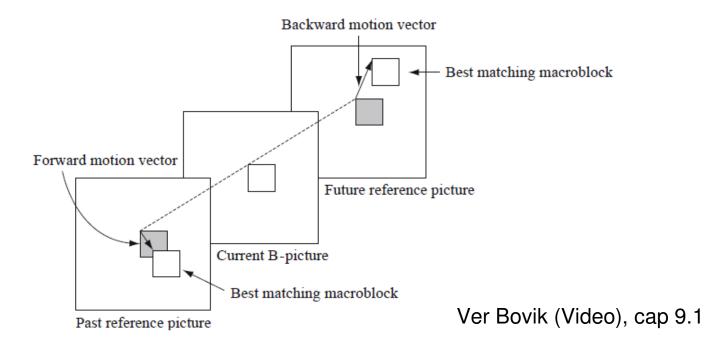


Frames B



Frame N-1







Tipos de frames

Frames I

- □ No dependen de otro frame.
- Su compresión el relativamente baja.
- □ Finaliza la propagación de errores previos.

Frames P

- □ Dependen del frame I o P previo.
- □ Propagan los errores que pueden existir en frames I o P previos

Frames B

- Dependen de frames previos y posteriores
- □ Mayor compresión.
- Para poder decodificarlos se debe decodificar frame posterior.
- No hay dependencias sobre frames B por lo que un error en un frame B no se propaga (pero propaga los errores de los frames en los que depende).



Reordenamiento de frames

- Los frames no se guardan en orden correlativo, si no que se deben guardar primero los frames I o P y luego los B
- Se requiere un buffer de decodificación

Encoder input:

1I 2B 3B 4P 5B 6B 7P 8B 9B 10I 11B 12B 13P 14B 15B 16P

GOP2

Decoder input:

1I 4P 2B 3B 7P 5B 6B 10I 8B 9B 13P 11B 12B 16P 14B 15B

M

Ejercicio

Se tiene un video compuesto de 19 frames, donde un algoritmo MPEG-1 decide que los frames tipo I, P y B serán de acuerdo a la siguiente tabla :

	В	B	P	В	В	В	P	В	P	В	В	_	В	В	P	В	P	ı
1	2	ദ	4	5	6	7	80	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19

- □ ¿En qué orden se guardarán los frames en el archivo mpg resultante de la codificación?
- □ Si ocurre un error al decodificar un frame y se obtiene una imagen verde ¿En qué otros frames se verán manchas de color verde? Específicamente, qué sucede cuando el frame errónero es:
 - El frame 2, el frame 8, el frame 13

M

Herramientas

- FFmpeg https://ffmpeg.org/
 - □ Librería open source (LGPL/GPL) para videos
 - □ Librerías: libavcodec, libavformat, libavfilter, ...
 - □ Comandos: ffmpeg, ffplay
- x264
 - Librería codec h.264 con licencia GPL
 - □ Incluido en FFmpeg (GPL)
- VLC https://www.videolan.org/
 - □ Reproductor de video open source
- Mplayer, Mencoder http://www.mplayerhq.hu
 - □ Reproductor de video y encoder open source
- ImageMagick https://imagemagick.org/
 - □ Librería open source para editar imágenes
 - □ Comandos: convert, display, identify



Algunos Comandos Útiles

- https://trac.ffmpeg.org/wiki
 - □ https://trac.ffmpeg.org/wiki/Encode/H.264
 - □ https://trac.ffmpeg.org/wiki/Scaling
 - □ https://trac.ffmpeg.org/wiki/Concatenate
- https://imagemagick.org/Usage/
 - https://imagemagick.org/Usage/quantize/
 - □ https://imagemagick.org/Usage/resize/



Detección de Shots



Videos

- Frame: unidad mínima
- Shot: secuencia continua de frames procedente de una cámara que representa una acción continua en el tiempo y espacio
- Scene: conjunto de shots en una misma ubicación



- Los frames pertenecientes a shots distintos presentan un cambio en su contenido
 - Detectar discontinuidades en el flujo del contenido de los frames
- En general, extraer un descriptor global al frame *i* y al frame *i*+1, calcular la distancia d(i, i+1)
 - □ Si es mayor a un umbral entonces hay un cambio de shot



- Diferencia de frames:
 - □ Hay un cambio de shot si la distancia L1 entre frames consecutivos es mayor a un umbral
- Cantidad de pixeles cambiados:
 - Se define que un pixel cambia cuando la diferencia de intensidad entre dos frames supera un umbral2
 - Hay un cambio de shot cuando el número de pixeles que cambian sea mayor a un umbral1
- Reducir la imagen o usar filtro gaussiano para reducir ruido



- Diferencias estadísticas
 - □ Dividir cada frame en zonas y conocer la media y varianza del canal Y para cada zona en el video
 - Cuando las zonas se alejan de la media hay un límite de shot
- Histogramas
 - Cambio cuando la distancia entre histogramas consecutivos supera un umbral
 - 4x4 zonas, histograma por zona, eliminar las 8 zonas con más cambios, hay cambio cuando la suma de las 8 menores supera un umbral



- Falso positivo:
 - □ Fotografías con flash.
 - □ Comparar 2 pares:
 - Diferencia es min{ d(i,i+1), d(i-1,i+2) }
- Falso negativo:
 - □ Transiciones suaves entre shots.
 - Detectores específicos para transiciones (fadein, fade-out)



- TRECVID durante 2001-2007 evaluó la detección de shots:
 - □ Resultados en:

 http://www-nlpir.nist.gov/projects/tvpubs/tv.pubs.org.html#2007
- Algunos Papers:
 - □ J.S. Boreczky and L.A. Rowe. "Comparison of video shot boundary detection techniques". 1996.
 - S.Eickeler and S.Müller. "Content-Based Video Indexing Of Tv Broadcast News Using Hidden Markov Models". 1999.



Selección de Keyframes



Selección de Keyframes

- Selección constante, por ej.:
 - □ 1 frame por segundo
 - □ 5 frames por segundo
 - 1 frame cada 3 segundos
- Calcular un descriptor global para todos los frames, clusterizar, y seleccionar los frames más cercano a los centroides

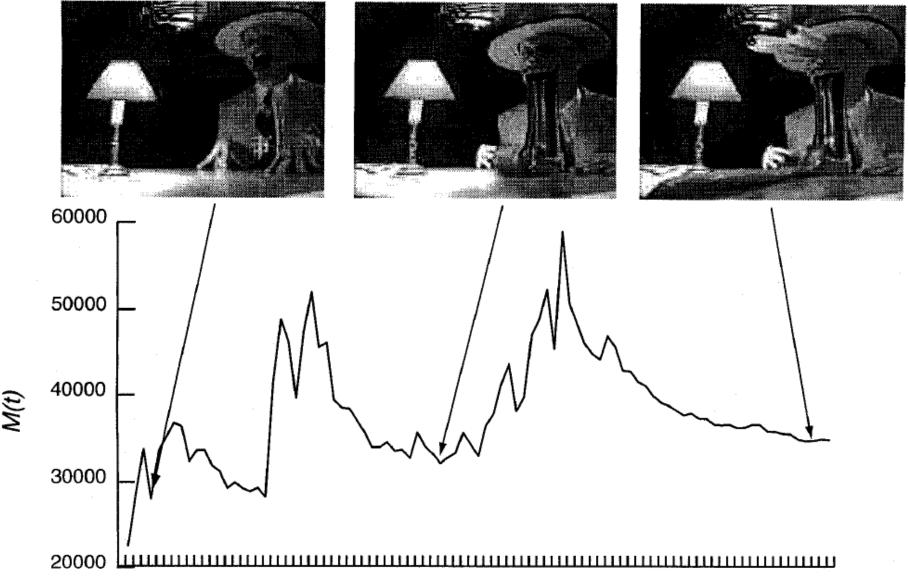


Selección de Keyframes

- Dividir en shots, para cada shot tomar los frames estables
 - Menor diferencia con el anterior según un descriptor global
 - Menor movimiento según el optical flow

$$M(t) = \sum_{i} \sum_{j} |o_{x}(i, j, t)| + |o_{y}(i, j, t)|$$





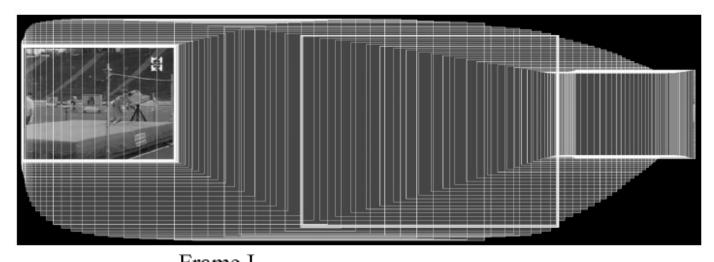
Ver Paper Wolf, 1997.

t (frame)



Selección de Keyframes

Por estimación del movimiento:





Ver Paper Fauvet et al., 2004.



Imagen + Audio



Combinación de descriptores

- En un video, para un segmento se puede obtener un descriptor visual y un descriptor de audio. Por ej:
 - Visual: Promedio de los valores de un descriptor de bordes (como Edge Histogram)
 - Visual: Promedio de los histogramas de color de todos los frames dentro del segmento
 - Audio: Promedio del vector de coeficientes de la escala Mel o del cepstrum
- ¿Como combinar toda esta información?
 - □ "Early Fusion" versus "Late Fusion"



Late Fusion

- Se realiza la búsqueda cada modalidad por separado y se obtienen resultados finales (o casi finales)
- Realizar combinación de resultados
 - □ Unión, intersección, suma de scores
- Requiere que cada modalidad por separado pueda obtener resultados razonables

M

Early Fusion

- Opción 1: Descriptor combinado
 - Escalar las dimensiones y crear un único descriptor
 - □ Usar distancia Euclidiana (u otra)
- Opción 2: Distancia combinada
 - □ No modificar los descriptores
 - Escalar valores de distancia de cada descriptor para que sean comparables

$$\delta_{av}(q,r) = \frac{w_1}{\tau_1} * L_1\text{-Eh}(q,r) + \frac{w_2}{\tau_2} * L_1\text{-Rgb}(q,r) + \frac{w_3}{\tau_3} * L_1\text{-Aud}(q,r)$$



Early Fusion

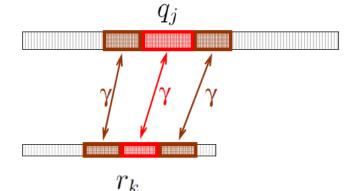
- Se realiza una única búsqueda con la distancia combinada
- Puede localizar elementos que requieran usar varias modalidades a la vez
- Los resultados son afectados por descriptores ruidosos
 - Se pueden descartar descriptores ruidosos en forma dinámica
 - Ver capítulo de multi-métricas



Distancia Temporal

- Se puede aumentar la robustez de la distancia si se incluyen los segmentos anteriores y posteriores
 - □ Para ventana W:

$$\delta(q_j, r_k) = \frac{1}{W} \sum_{w=-\lfloor W/2 \rfloor}^{\lfloor W/2 \rfloor} \gamma(q_{j+w}, r_{k+w})$$





Bibliografía

The Essential Guide To Video Processing. Bovik. 2009.



- □Cap 9
- H.264 and MPEG-4 Video Compression. Richardson. 2003.
 - □ Cap 3 y 7

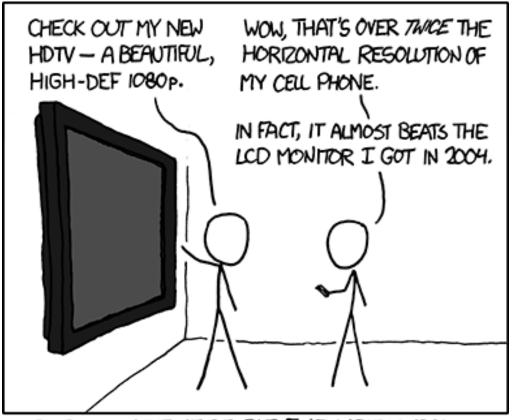




Papers

- Wolf. "Keyframe selection by motion analysis". 1996.
- Fauvet et al. "A Geometrical Key-Frame Selection Method Exploiting Dominant Motion Estimation in Video". 2004.
- Sun et al. "Content-based representative frame extraction for digital video". 1998.
- Zhuang et al. "Adaptive Keyframe Extraction Using Unsupervised Clustering". 1998.





IT BAFFLES ME THAT PEOPLE FIND HDTV IMPRESSIVE.

"We're also stuck with blurry, juddery, slow-panning 24fps movies forever because (thanks to 60fps home video) people associate high framerates with camcorders and cheap sitcoms, and thus think good framerates look 'fake'."

http://xkcd.com/732/