

Распознавание автодорожных знаков

Никита Багров, Влад Шахуро



Обзор задания

В данном задании предлагается реализовать классификацию автодорожных знаков с помощью SVM и признаков HOG. Такой классификатор может использоваться для автоматического составления автомобильных карт, систем помощи водителю и в роботизированных транспортных средствах.



Описание задания

В данном задании необходимо написать собственную реализацию подсчёта гистограмм ориентированных градиентов, и затем найти оптимальные параметры классификатора SVM. Опишем схему вычисления HOG:

1. Вычисляются производные изображения I_x и I_y путем свертки с обычными разностными ядрами или ядрами Собеля:

$$D_x = (-1 \ 0 \ 1), \quad D_y = (-1 \ 0 \ 1)^T,$$

$$S_x = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 1 \\ -2 & 0 & 2 \\ -1 & 0 & 1 \end{pmatrix}, \quad S_y = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ -1 & -2 & -1 \end{pmatrix}.$$

2. Вычисляется модуль градиента по формуле

$$|G| = \sqrt{I_x^2 + I_y^2},$$

и направление градиента по формуле

$$\Theta = \text{atan2}(I_y, I_x),$$

где atan2 — знаковый арктангенс, принимающий значения от $-\pi$ до π .

3. (опционально) Направления градиента зеркалируются и приводятся к значениям от 0 до π .
4. Изображение разбивается на ячейки размером $cellRows \times cellCols$ пикселей и для каждой ячейки строится гистограмма направлений с $binCount$ корзин. Пиксель ячейки входит в одну из корзин гистограммы с весом, равным модулю градиента в данном пикселе. В простейшем случае ячейки не пересекаются.

5. Ячейки объединяются в блоки размером $blockRowCells \times blockColCells$, блоки могут пересекаться. Гистограммы различных ячеек в блоке конкатенируются в вектор v и нормируются:

$$v = \frac{v}{\sqrt{|v|^2 + eps}},$$

где $eps > 0$ — небольшое число, исключающее деление на ноль.

6. Конкатенация векторов v из всех блоков является дескриптором изображения.

Интерфейс программы, данные и скрипт для тестирования

Необходимо реализовать две функции. Функция извлечения признака HOG `extract_hog` принимает на вход изображение и ограничивающий объект прямоугольник (ROI — region of interest). Дорожные знаки на изображениях сняты с запасом (10%, не меньше 5 пикселей). Вторая функция — функция классификации `fit_and_classify` обучает и тестирует SVM. Функция не должна осуществлять поиск оптимальных параметров для классификатора, найденные параметры должны быть уже подставлены. Использовать можно линейный или нелинейный SVM, для нелинейного нужно дополнительно подбирать параметры ядра.

Полезные ресурсы

[Dalal, Triggs. Histograms of Oriented Gradients for Human Detection](#) — оригинальная статья про HOG.

[LibSVM](#) — библиотека SVM с нелинейными ядрами.

[LibLinear](#) — библиотека, реализующая быстрый линейный SVM.

[HOGgles: Visualizing Object Detection Features](#) — статья и визуализации про построение изображения по HOG-признакам.