

ABSTRACT

The thesis contains 45 pages, 26 figures and 0 references.

Video recordings of lectures are no longer a rarity in the conditions of distance learning. Videos may be in an inconvenient format for students or contain different artifacts due to compression, camera quality, and other factors. It is useful to have a presentation of the study material, which contains only the text from the board because such a view of the material is most like the compendium.

The item of this work is creating an algorithm for obtaining panorama slides without a teacher from video lecture.

To perform the study were used:

- SIFT method for obtaining image's keypoints;
- homography for getting panorama slides;
- Boykov-Kolmogorov max-flow algorithm for creating mask of moving objects;
- convolutional neural networks for human detecting;
- denoising and binarizing operators.

Keywords: IMAGES PROCESSING, INTELLECTUAL VIDEO PROCESSING,
VIDEO STABILIZATION

РЕФЕРАТ

Дисертація містить 45 сторінки, 26 ілюстрацій і бібліографію з 0 найменувань.

Відеозаписи лекцій вже не рідкість в умовах дистанційного навчання. Відео може бути у незручному форматі для студентів або містити різні артефакти через стиснення з втратами, якість зйомки та інші фактори. Добре було б мати презентацію навчального матеріалу, яка містить лише текст з дошки, оскільки це більш наближено до формату конспекту.

Метою роботи є створення інформаційної технології, якф з відео лекції зможе створити панорамні слайди без викладача.

Для досягнення мети було використано:

- SIFT алгоритм для знаходження ключових точок зображення;
- гомографію для отримання панорамних слайдів;
- алгоритм максимального потоку Бойкова-Колмогорова для отримання маски рухомих об'єктів;
- згорткові нейронні мережі для детекції людини;
- Оператори знешумлення та бінаризації зображень.

Ключові слова: ОБРОБЛЕННЯ ЗОБРАЖЕНЬ, ІНТЕЛЕКТУАЛЬНЕ ОБРОБЛЕННЯ ВІДЕО, СТАБІЛІЗАЦІЯ ВІДЕО

ЗМІСТ

Перелік умовних позначень, символів, одиниць, скорочень і термінів	9
Вступ	10
1 Аналіз попередніх робіт.	12
1.1 Приклади	12
Висновки до розділу 1	17
2 Постановка задачі створення слайдів	18
2.1 Постановка задачі	18
2.2 Пропоновані рішення	19
2.3 Вхід алгоритму	20
Висновки до розділу 2	22
3 Методи локалізації людини та рухомих об'єктів	23
3.1 Алгоритм Бойкова-Колмогорова	23
3.2 Застосування алгоритму Бойкова-Колмогорова	27
3.3 Згорткові нейронні мережі	29
Висновки до розділу 3	45

ПЕРЕЛІК УМОВНИХ ПОЗНАЧЕНЬ, СИМВОЛІВ, ОДИНИЦЬ, СКОРОЧЕНЬ І ТЕРМІНІВ

Стандартні позначення

\mathbb{N} — множина натуральних чисел;

\mathbb{R} — множина дійсних чисел;

\mathbb{R}^n — n -вимірний векторний простір дійсних чисел;

Позначення, введені в дисертації

F — множина кадрів відео;

T — довжина відео (кількість кадрів);

P — множина координат пікселів зображення;

C — множина інтенсивностей пікселів зображення;

F_p^i — інтенсивність пікселя з координатою $p \in P$;

Б-К алгоритм — алгоритм Бойкова-Колмогорова.

ВСТУП

Актуальність роботи. Задача створення конспекту лекцій не є новою, оскільки вже є роботи по даній темі. Вона стала ще більш актуально оскільки з масовим переходом навчання у віддалений режим постала проблема створення якісних лекційних матеріалів, зокрема слайдів, які містять стислу суть занять. Було б добре мати технологію, що перетворюватиме відео лекцію у стисле слайд шоу, на якому будуть написи з дошки без викладача і до того ж всю область дошки, навіть якщо камера рухалась.

Дана інформаційна технологія має мати ряд властивостей:

- мобільність (працювати на звичайному смартфоні);
- швидкість обробки відеозапису лекції;
- якість (мати мінімальну кількість дефектів на слайдах, а саме викладача або не правильної склейки кадрів).

На даний час жодний аналог не може такого дати, тому була поставлена задача створити таку технологію.

Мета і завдання дослідження.

Об'єкт дослідження — відеозаписи лекцій.

Предмет дослідження — автоматична обробка відеозаписів.

Метою роботи є розробка алгоритму, що перетворює відеозаписи лекцій лекції у панорамні знімки без викладача.

Завдання наступні:

- 1) вивчити та доповнити математичні методи, що допоможуть визначати рухомі об'єкти;
- 2) опрацювати літературу про згорткові нейронні мережі, які застосовуються для знаходження в кадрі людини;
- 3) вивчити методи обробки та порівняння зображень для створення панорамних знімків;
- 4) розробити демонстраційне програмне забезпечення.

Методи дослідження:

- 1) опрацювання літератури за темою;
- 2) створення теоретичного підґрунтя алгоритму;
- 3) написання програми;
- 4) аналіз отриманих результатів.

Наукова новизна одержаних результатів.

Створено алгоритм та реалізовано інформаційну технологію для одержання панорамних слайдів з відеозапису лекції.

Практичне значення одержаних результатів.

За допомогою програми викладач може надати короткий вміст відео матеріалу. Наступними кроками є автоматичне детектування дошки, розбиття її на сектори та розпізнавання написаного на дошці тексту та формул.

Публікації. Стаття «Перетворення відеозапису з дошки у слайд-шоу» авторів Кригін В. М. та Шило М. К. прийнята до друку Міжнародним науковим журналом “Control Systems and Computers” (“Системи керування та комп’ютери”) та буде опублікована в № 2 (298) 2022 року.

1 АНАЛІЗ ПОПЕРЕДНІХ РОБІТ

У першому розділі розглядаються попередні роботи по створенню слайдів з відеозаписів або фотографій дошки. Аналізуються різні методи створення панорамних слайдів та алгоритми прибирання викладача з відео. Описуються переваги даної роботи над аналогічними та робиться постановка задачі створення панорамних слайдів.

1.1 Приклади

1.1.1 Перша робота по оцифровуванню дошки

У 2004 році інженери з Microsoft Research Zhengyou Zhang та Li-wei He представили свій алгоритм по скануванню написів білої дошки. В їхній роботі обробляються фотографії білої дошки, локалізується область написів, вирівнюється у прямокутну форму і бінаризуються написи без втрати кольору [?] (Рис. 1.1).

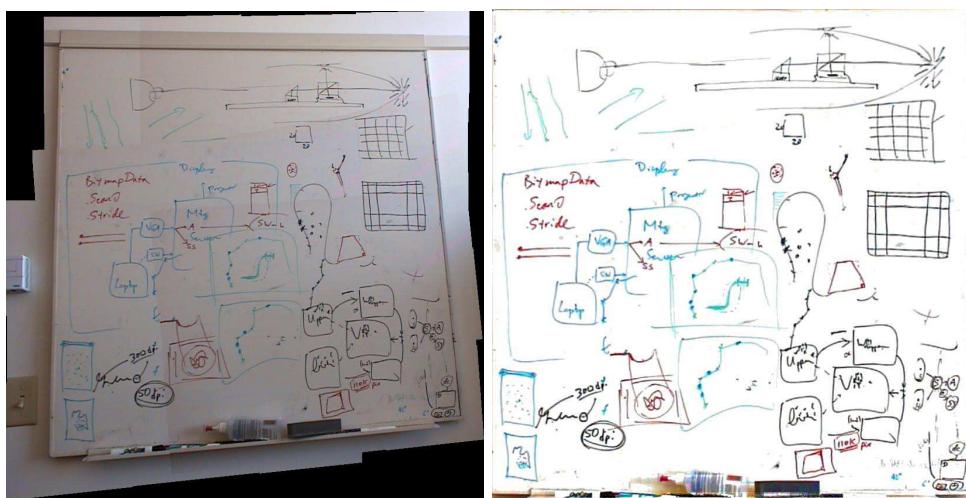


Рисунок 1.1 — Демонстрація роботи алгоритму інженерів з Microsoft [?]

Також автори реалізували склейку зображень дошки зроблених з різних перспектив за допомогою гомографії. Гарна якість оцифрування дошки досягається на самперед тим, що вона має білий колір, що в свою чергу накладає обмеження на використання технологій з дошками відмінного від білого кольорів. У наступній свої

роботі [?] ці ж самі автори побудували технологію, яка в реальному часі оброблює відеозапис, видаляє людину біля дошки за допомогою часової медіани, але тут немає панорамного склеювання знімків. Головна ідея роботи полягала у розробці програми для телеконференсій.

1.1.2 Автоматичне сканування дошки

Автори роботи [?] створили програму яка переводить написи на білій дощі у цифрові (Рис. 1.2). Вони реалізували локалізацію тексту та подальшу його обробку. Дано технологія не вирішує проблему перекривання викладачем написів або дошку іншого кольору, відмінного від білого.



Рисунок 1.2 — Демонстрація роботи сканування дошки [?]

Можна помітити, що, як і в попередній роботі, гарна якість виокремлення написів досягається тим що дошка білого кольору.

1.1.3 Відстежування об'єкту та віднімання фону від Стенфордських науковців

У 2012 році науковці зі Стенфордського університету Alex Gonzalez, Bongsoo Suh, Eun Soo Choi представили технологію [?] локалізації дошки (навіть такої, яка розділена на частини), відстеження викладача та його подальше прибирання. Алго-

ритм також може працювати з різними кольорами дошок. Для прибирання викладача і всіх рухомих об'єктів автори також використали тимчасову медіану (Рис. 1.3).

Дана програма не працює в реальному часі, оскільки всі операції над кадрами відео займають тривалий час, не кажучи вже, що відео перед обробкою піддають компресії.

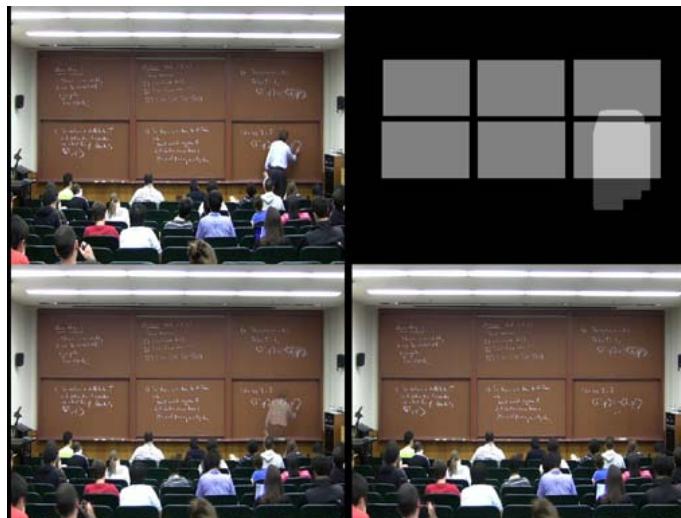


Рисунок 1.3 — Демонстрація роботи авторів зі Стенфордського університету [?]

Головною особливістю даної роботи є те, що алгоритм автоматично локалізує різну кількість дошок. Однак варто відмітити, що тестування відбувалось на відео лекціях де камера знімає всю дошку і не рухається за викладачем. Тим більше якість отриманих написів теж погана.

1.1.4 Відокремлення написів дошки від Тайванського університету

У 2014 році науковці із Тайванського університету представили свій аналог [?] алгоритму по оцифровуванні дошки (Рис. 1.4). Для видалення викладача автори застосували алгоритм кластеризації K-means. Для отримання бінаризованих написів з дошки використана адаптивне вирівнювання. Варто відмітити гарну якість власного методу зменшення шуму.

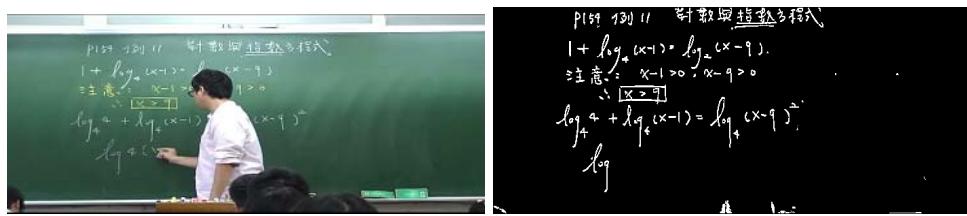


Рисунок 1.4 — Демонстрація роботи сканування дошки [?]

Автори не надали швидкість обробки всього відео. Щоб отримати якісну сегментацію дошки та викладача потрібно, щоб кадр містив тільки викладача, причому щоб одяг викладача був сильно відмінним від кольору дошки. Це потрібно для коректної роботи алгоритму K-means. Тобто нема гарантії, що якийсь рухомий об'єкт не стане дошкою під час класифікації.

1.1.5 Сучасна робота

На даний момент найсучаснішою повноцінною технологією [?], яка оцифрує дошку є робота науковців з університету Рочестер. Автори Kenny Davila та Richard Zanibbi використали просторовий темпоральний індекс для виокремлення написів і викладача (Рис. 1.5). Відбувається видалення не самого викладача, а його контурів, після бінаризації картинки. Варто відмітити, що і тут камера має бути нерухомою.

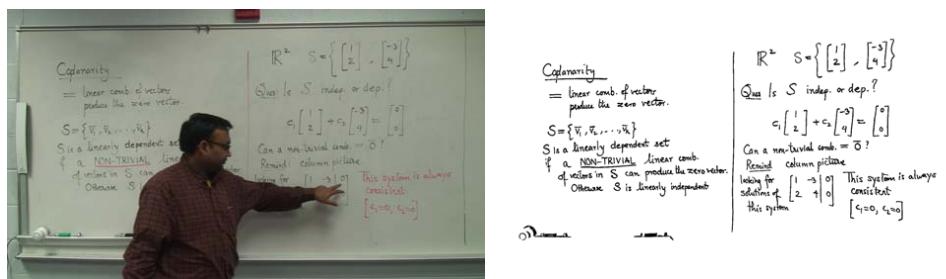


Рисунок 1.5 — Демонстрація роботи сканування дошки [?]

Пізніше ці ж автори створили повністю згорткову нейронну мережу [?] для обробки написів дошки. Дана нейронна мережа LectureNet досить добре бінаризує написи з дошки.

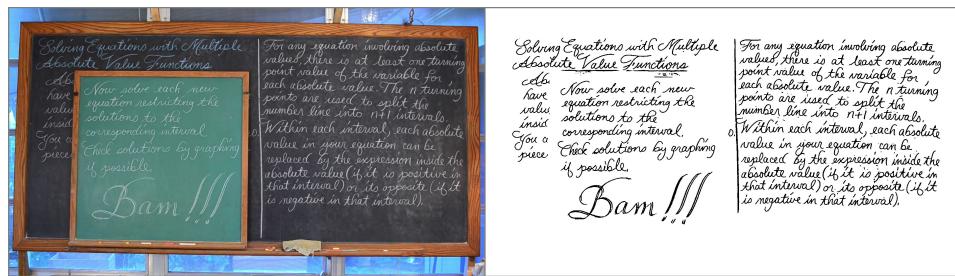


Рисунок 1.6 — Приклад роботи авторів з Рочестер

Висновки до розділу 1

Як ми бачимо, всі вищеописані алгоритми є частковими (тобто не повністю вирішують всі проблеми з оцифруванням дошки): деякі методи опрацьовують тільки написи з дошки, причому досить непогано; частина аналогів створюють панорамні знімки тільки з фотографій дошки. Спільними елементами вищеописаних аналогів є використання темпорального медіанного фільтру для видалення рухомих об'єктів. У даній роботі даний метод теж має місце, але вже для знешумлення вихідних слайдів, а не для видалення лектора з відео. Найбільшими недоліками всіх аналогів є час обробки відео. Більшість технологій тестувались на відео поганої якості, наприклад 240р - 720р. Також жодний аналог не пропонує створювати панорамні знімки по мірі руху камери під час зйомки.

2 ПОСТАНОВКА ЗАДАЧІ СТВОРЕННЯ СЛАЙДІВ

У другому розділі описується постановка головних задач та можливих рішень для отримання в результаті панорамних знімків.

2.1 Постановка задачі

Головна ціль даної роботи - це створення власної інформаційної технології на вхід якої буде даватись відео лекції, а на вихід панорамні слайди без викладача.

Для одержання бажаних результатів було запропоновано вирішити такі проблеми:

1) Стабілізація кадрів

Багато відео лекцій записуються не в найкращих умовах. Камера може випадково затруситися, якщо її прикріпiti до столу де студенти пишуть лекцію, або закріплена не стабільно, таким чином це заважає нормальну слухати лекцію і фокусуватись на написах дошки.

2) Прибирання викладача

Також однією із задач є видалення викладача з відео, оскільки було поставлено за мету надавати користувачу чисті написи з дошки. Є чимало методів як вирішувати цю задачу. Можна локалізувати тільки людину, а можна і всі об'єкти, що рухаються в площині дошки. Маючи дані про положення в кадрі викладача, ми матимемо змогу оновлювати з часом інформацію з дошки, яка була тимчасово перекрита.

3) Створення панорамних слайдів

Часто, коли дошки сильно об'ємні по площі камера знімає тільки ту частину де викладач щось пише. Під час лекції камеру переміщують так, щоб лектор був завжди в полі зору. Таким чином, якщо студент не встиг переписати все з однієї частини дошки, а камеру перемістили, то учень втрачає частину інфор-

мації. Було б добре мати слайди, які по мірі руху камери містили всю дошку.

4) Оцифрування написів

Умови освітлення, розводи на дощі, неякісна зйомка, шуми - все це сильно впливає на сприйняття лекційного матеріалу. Непогано було б мати бінаризовані слайди без шумів тільки з написами як в записнику.

2.2 Пропоновані рішення

У даній роботі описується алгоритм напівавтоматичного створення слайдів на основі відеозапису лекції (Рис. 2.1). За допомогою наведеного алгоритму можна обробляти відео у режимі реального часу, адже кожна його ітерація потребує лише поточний на попередні кадри. Між кожною парою сусідніх кадрів відео розраховується бінарна маска областей, де потенційно знаходяться рухомі об'єкти або викладач в залежності від методу створення маски.

Ті частини зображення, де не було помічено рух або людина, зберігаються до зображення, яке ми в даній роботі називаємо панорамою, тому що зображення може розширюватись у випадку, коли камера рухається навмисно або хитається через небажаний вплив на неї. Отриману панорamu ми порівнюємо з тими панорамами, що були отримані на попередніх кроках, і створюємо новий слайд, якщо було помічено достатню кількість змін.

Інформаційна технологія, що реалізує даний алгоритм, працює у напівавтоматичному режимі – вона потребує від користувача введення деяких параметрів.

- 1) Крок або кількість кадрів між тими, які беруться в обробку.
- 2) Ступінь згладжування маски рухомих об'єктів для алгоритму Бойкова-Колмогоров
- 3) Рівень довіри присутності людини для згорткових мереж.
- 4) Крок між панорамами для перевірки необхідності створення нового панорамного слайду.
- 5) Кількість необхідних змін між двома панорамами для створення нового слайд-



Рисунок 2.1 — Процедура створення панорамних слайдів

ду.

2.3 Вхід алгоритму

Для опису алгоритму створення панорамних слайдів потрібно визначити та описати об'єкти з якими взаємодіє інформаційна технологія.

Дошка - це плоска поверхня, яку знімає камера. Це може бути крейдяна дошка, маркерна дошка, стіна тощо.

Записи - це ті місця дошки, де відбулася зміна кольору, яка тривала відносно довгий час. Важливо зауважити, що ці записи мають бути саме у площині дошки, при чому людина яка проходить біля неї не вважається зміною кольору, оскільки цей рух був не тривалим.

В область огляду камери має потрапляти дошка або її частина. Наведений алгоритм не розрахований на відео, що містить декілька дошок, які знаходяться не в одній плоскій площині. Камера, що знімає це відео, може рухатись, проте чим більше вона нерухома, тим краще: алгоритм не буде працювати, якщо камера рухається постійно. Дошка на відео може перекриватися сторонніми об'єктами, проте бажано, щоб ці об'єкти були рухливими, щоб алгоритм виявлення рухомих об'єктів їх помічав та для подальшого оновлення написів на дошці.

Кадром під номером i шириною w і висотою h називаємо відображення, де $P \rightarrow C$, де P - множина координат пікселів, C - скінченна множина можливих рівнів

яскравостей (інтенсивностей) пікселів.

$$P = [1, \dots, w] \times [1, \dots, h], C \subset R \quad (2.1)$$

,

Відео F довжиною T є послідовністю $(F^i : i = \overline{1, T})$ кадрів $F^i : P \rightarrow C$. Той факт, що піксель з координатою $p \in P$ на кадрі F^i має інтенсивність $c \in C$, позначимемо $F_p^i = c$.

Висновки до розділу 2

Зроблена постановка задачі створення слайдів. Проведений аналіз проблем. Описано ввідні дані алгоритму та запропонована його блок-схема. Таким чином, для створення інформаційної технології потрібно вивчити методи локалізації людини або рухливих об'єктів. Також потрібно зробити стабілізацію відео і панорамне склеювання кадрів.

3 МЕТОДИ ЛОКАЛІЗАЦІЇ ЛЮДИНИ ТА РУХОМИХ ОБ'ЄКТІВ

Третій розділ присвячено опису методів отримання маски людини та маски рухомих об'єктів, щоб в подальшому прибрати викладача з кадру. Описано будову алгоритму Бойкова-Колмогорова, згорткових мереж та їх комбінації YOLO, MobileNet, SSD, R-CNN.

3.1 Алгоритм Бойкова-Колмогорова

3.1.1 Задача знаходження Min-Cut/Max-Flow

Перед описом алгоритму Бойкова-Колмогорова варто зрозуміти яку конкретну задачу він вирішує. Існує проблема знаходження мінімального зрізу або її еквівалентна максимального потоку. Данна задача базується на концепції трубопроводів. Є мережа труб, кожна з яких має свою пропускну здатність та потік води, що вона пропускає. У даній мережі є джерело води та стік(кінець мережі). Головна задача - знайти максимальний потік, який потрібно пропустити через джерело, щоб ефективно використовувати трубопроводи.

Якщо дану концепцію перекласти у мову математики, то мережею трубопроводів є граф G (Рис. 3.1) з множинами вузлів T та направлених дуг(ребер) τ . В ньому є джерело s , стік e , дві множини дуг $N_t = \{t' : tt' \in \tau\}$ та $P_t = \{t' : t't \in \tau\}$, які складають τ . Потік позначатимемо як f , а пропускну здатність c .

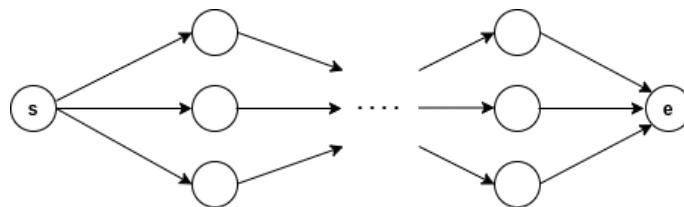


Рисунок 3.1 — Приклад графу

Задача максимального потоку формулюється так:

$$\sum_{t \in N_s} f_{st} \rightarrow \max_{f: \tau \rightarrow R} \quad (3.1)$$

З обмеженнями:

$$\begin{cases} f_{tt'} \leq c_{tt'}, & \forall tt' \in \tau, \\ \sum_{p \in P_t} f_{pt} - \sum_{t' \in N_t} f_{tt'} = 0, & \forall t \in T \setminus \{s, e\}, \\ \sum f_{tt'} \geq 0, & \forall tt' \in \tau \end{cases} \quad (3.2)$$

Що значить:

- 1) Потік має не перевищувати пропускну здатність для всіх ребер;
- 2) Сума потоків, що входять у вузол не повинна змінитись на виході;
- 3) Потік завжди додатній.

Як вже було зазначено розв'язавши задачу, максимального потоку одночасно вирішується і задача мінімального зрізу. Даний висновок отримується з Max-Flow Min-Cut теореми. Мінімальним зрізом є множина тих ребер, які стали насиченими після знаходження максимального потоку. Тобто мінімальний зріз створює дві множини, що формують множину всіх дуг.

Вирішення Min-cut/Max-Flow задачі може базуватись на двох принципах: з використанням пошуку в глибину (Едмондса-Карпа) або пошуку в ширину (Форда-Фалкерсона).

Algorithm 1 Алгоритм Min-Cut/Max-Flow

Вхід: Граф, з об'єктами $t \in T$, ребрами tt'

Вихід: $F_{maxflow}$ - значення максимального потоку;

Ініціалізація: $F_{maxflow} = 0$, $f_{tt'}^0 = 0 \quad \forall tt' \in \tau$.

Поки існує шлях з s в e повторюємо кроки 1,2:

Крок 1: Знаходимо шлях від s до e (пошуком в ширину чи в глибину).

Відвідуємо t' із t якщо:

1. $f_{tt'} \neq c_{tt'}$
2. $\nexists p_{t'}^i \Rightarrow p_{t'}^i = t$ (запам'ятали вершину)
3. $t' \neq s$

Крок 2: Проходимо по заданому шляху:

1. Знаходимо $\Delta f^i = \min_{tt' \in \{se\}} f_{tt'}$
2. Змінюємо потік: $f_{tt'}^{i+1} = f_{tt'}^i + \Delta f^i$
3. Оновлюємо $F_{maxflow}$: $F_{maxflow}^{i+1} = F_{maxflow}^i + \Delta f^i$

Знайшовши максимальний потік, можемо знайти і мінімальний зріз:

Для $\forall t \in T$ знайти $\theta_t \in \{0,1\}$

Крок 3: Запускаємо пошук в ширину або глибину вже з оновленим графом.

Якщо $c_{tt'} \geq f_{tt'}$ та $c_{tt'} \geq 0 \Rightarrow \theta_{t'} = 1$, інакше $\theta_{t'} = 0$

У 2004 році Юрій Бойков та Володимир Колмогоров запропонували свій підхід [?] у вирішенні Max-Flow/Min-Cut задачі. Запропонована ідея методу полягає в огументації шляхів. Будується два дерева S та T коренями яких є s та t відповідно. Вершини загаль но діляться на ті що в S , T , та *вільні*. Кожне дерево має *активні* та *внутрішні* вершини. **Алгоритм Бойкова-Колмогорова** складається зі стадій *росту*, *огументації*, *всиновлення*.

Коротко розглянемо кожну з них:

1) **Стадія Росту**

Проводимо одночасний ріст дерев з вершин s та e , знаходимо активні вершини і додаємо їх як вершини, що відвідали. Після такого сканування вершини ста-

ють внутрішніми. Цей процес продовжується поки не залишиться не активної вершини.

2) Стадія Огментації

На цій стадії шлях, що був знайдений на попередньому етапі огментується (розділено по ребру залишкової пропускної здатності (*bottleneck*). Якщо ребра дерева стають насиченими (пропускна здатність = потоку) найвіддаленіші вершини від коренів дерев стають *сиротами*. Тобто, якщо наприклад вершини t та t' знаходяться в дереві S і ребро (t, t') є насиченим, тоді t' називається S -*сиротою*. Аналогічно, якщо t та t' знаходяться в дереві T , то $t - T$ -*сирота*. Якщо ребро знаходиться в *bottleneck* (t в S , t' в T , ребро (t, t') насичене) відповідно немає ніяких сирот. Всі сироти потрапляють у список сирот.

3) Стадія Всиновлення

На даному етапі ми проходимось по кожній сироті в списку сирот для кожного дерева. Нехай t' S -*сирота*. Знаходимо всі t в S , які формують ребро (t, t') . Для кожного такого t перевіряємо чи шлях з t в s містить сироти включаючи t . Якщо сирот не знайшли, то t - батько t' .

Якщо не вдається знайти батька, ми позначаємо вершину t' як *вільну*, а всіх дітей t' сиротами. Після цього ми оброблюємо залишкові ребра (t, t') і для кожного t в S позначаємо t - активною.

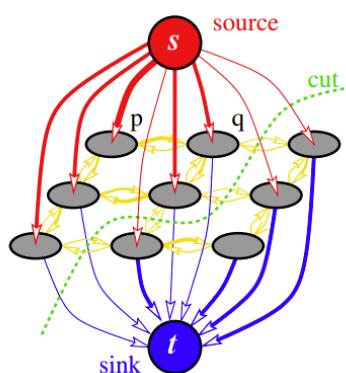


Рисунок 3.2 — Приклад графу-решітки з мінімальним розрізом

Найбільша перевага даного алгоритму це те що, він працює швидше та краще на графах-решітках (Рис. 3.2). Оскільки саме таку структуру ми використовуємо

в алгоритмі Б-К для отримання маски рухомих об'єктів це дає змогу оброблювати кадри відео досить швидко.

3.2 Застосування алгоритму Бойкова-Колмогорова

Окремо Б-К алгоритм не є корисним для детекції рухомих об'єктів. У даній роботі використано метод [?], який у свою чергу використовує алгоритм Б-К для пошуку мінімального розрізу на графі, що дозволяє знаходити маску рухомих об'єктів та має можливість налаштовувати ступінь взаємодії сусідніх пікселів.

Маскою рухомих об'єктів кадру F^i будемо називати бінарне зображення $B^i : P \rightarrow \{0,1\}$, де тим пікселям, в яких на відповідному кадрі F^i було помічено рух, відповідає одиниця, а іншим відповідає нуль. Для обраного користувачем кроку $s > 0$ на двох кадрах F^i і F^{i+s} рухомі об'єкти являють собою підмножину пікселів, колір яких було змінено більше, ніж на певне значення, з урахуванням зміни кольорів у сусідніх пікселях. Тобто, якщо рухомий об'єкт складається з одного пікселя, його рух може бути проігнорованим в залежності від обраних користувачем налаштувань, про які йдеться мова далі; аналогічно, якщо рухомий об'єкт на кадрі містить нерухомі «дірки» (пікселі, де колір не змінився), вони можуть вважатися частиною рухомого об'єкту.



(a) Попередній кадр F^i



(б) Поточний кадр F^{i+s}

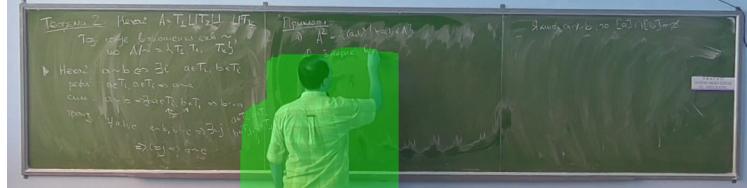
(в) Інвертована різниця F^i і F^{i+s} (г) Маска рухомих об'єктів на кадрі F^{i+s}

Рисунок 3.3 — Процес створення маски рухомих об'єктів з відео [?]

Для того, щоб видалити всі рухомі об'єкти, які можуть перекривати дошку, ми беремо кадри F^i та F^{i+s} (Рис. 3.3, (а), (б)) та дляожної пари кольорів пікселів p з одинаковими координатами знаходимо модуль $D_p^i = |F_p^i - F_p^{i+s}|$ різниці інтенсивностей (Рис. 3.3(в)). Зображення D^i подаємо на вхід Б-К алгоритму.

Треба знайти маску $B^i : P \rightarrow \{0,1\}$ рухомих об'єктів для кадрів F^i і F^{i+s} .

Введемо функції.

$$q_p(B_p^i) = \begin{cases} \alpha D_p^i, & B_p^i = 0 \\ 255 - D_p^i, & B_p^i = 1 \end{cases} \quad (3.3)$$

$$g(B_p^i, B_{p'}^i) = \beta |B_p^i - B_{p'}^i| \quad (3.4)$$

де α та β – параметри згладжування маски, що задаються користувачем інформаційної технології. Позначимо множину $\Gamma \subset P^2$ сусідніх пікселів. У даній роботі сусідніми до пікселя $p \in P$ вважаються пікселі з множини $\{(p_{x+1}, p_y), (p_x, p_{y+1})\} \cap P$. Сформулюємо пошук маски B^i у вигляді задачі мінімізації виразу

$$E(B_p^i) = \sum_{p \in P} q_p(B_p^i) + \sum_{(p, p') \in \Gamma} g(B_p^i, B_{p'}^i) \quad (3.5)$$

На виході отримуємо маску B_p^i рухомих об'єктів (Рис. 3.3(г)). Її ми використовуємо, щоб не переносити на фінальне зображення ті пікселі, на яких було помічено рух, адже зміна яскравості пікселя виникає не тільки під час створення напису, а й під час тимчасового затуляння дошки.

3.3 Згорткові нейронні мережі

Введемо поняття **маски людини (викладача)**.

Маскою людини F^i будемо називати бінарне прямокутне зображення $M^i : P \rightarrow \{0,1\}$, де тим пікселям, в яких на відповідному кадрі F^i була помічена людина, відповідає одиниця, а іншим відповідає нуль.

Для локалізації людини (створення маски людини) були використані так звані **згорткові нейронні мережі** (англ. *convolutional neural networks, CNN*). Це частина машинного навчання, яке називається глибоким навчанням, оскільки використовується більше двох нейронних шарів разом зі згортковими.

В таких мережах застосовується операція згортки (англ. *convolution*) та пулінгу (англ. *pooling*), батч-нормалізація, та різні функції активації такі як ReLU, Tanh.

Надалі комбінацію (згортка + батч-нормалізації + функція активації) будемо називати згортковим шаром, але кожний автор нейронної мережі створює свої шари відмінні від вищезазначеного.

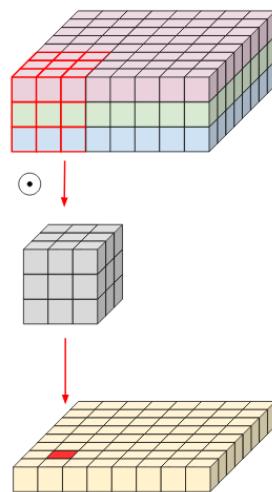


Рисунок 3.4 — Ілюстрація взяття звичайної згортки [?]

Розглянемо архітектури нейронних мереж, що застосовувались у роботі для локалізації людини. Всі нищеписані нейронні мережі були використані вже з на тренованими вагами у програмній бібліотеці PyTorch [?]. За мету було поставлено підібрати таку мережу, що здатна швидко та якісно оброблювати один знімок навіть на смартфоні.

3.3.1 YOLO: You-Only-Look-Once

YOLO - це сімейство нейронних мереж. YOLOv1 вперше представили Joseph Redmon. Вона розв'язує задачу детекції об'єктів як задачу регресії щодо просторового розділення знайдених областей об'єктів та їх ймовірностей. Її зараз широко використовують для класифікації та знаходження об'єктів оскільки вона здатна оброблювати відео в реальному часі 30 кадрів в секунду на мобільних пристроях, що є її найбільшою перевагою серед інших аналогів.

Опишемо коротко головні особливості YOLOv1, оскільки YOLOv5, яка застосувалась в роботі є лише модифікацією:

- 1) Спочатку зображення розділяється решіткою $S \times S$. Якщо центр об'єкту потрапляє в комірку решітки, тоді ця комірка є кандидатом, для подальшої локалізації об'єкта.

- 2) Кожна комірка решітки має передбачувати B областей та рівнів довіри. Даний рівень довіри показує на скільки модель впевнена, що дана комірка містить об'єкт та на скільки точна область. Рівень довіри визначається $Pr(\text{Object}) * IOU_{pred}^{truth}$, де $Pr(\text{Object})$ - ймовірність об'єкту, IOU_{pred}^{truth} - величина перетину передбаченої області об'єкту до її справжньої. Відповідно якщо модель не знайшла об'єкт цей рівень нульовий. Задача, щоб рівень довіри був якомога близчим до IOU_{pred}^{truth} .
- 3) Кожна область об'єкту складається з 5 чисел: рівень довіри, x, y - координати центру об'єкту, w, h - його ширина та висота. Кожна комірка передбачає C умовних ймовірностей $Pr(\text{Class}_i|\text{Object})$

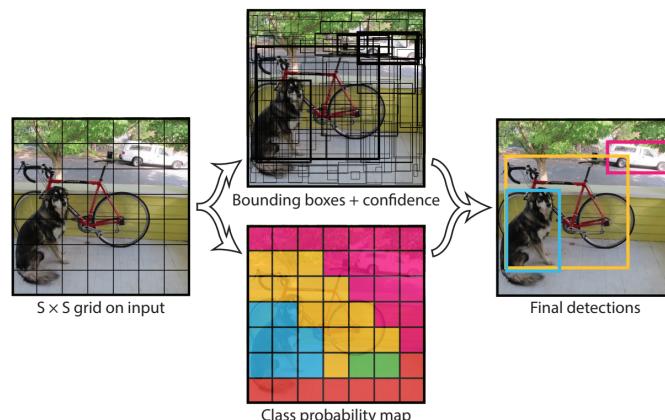


Рисунок 3.5 — Процес локалізації об'єктів мережею YOLO [?]

Для тренування мережі використовують суму 4 штрафних функцій.

$$\begin{aligned}
& \underbrace{\lambda_{coord} \left(\sum_{i=0}^{S^2} \sum_{j=0}^B \mathbb{1}_{ij}^{obj} [(x_i - \hat{x}_i)^2 + (y_i - \hat{y}_i)^2] \right)}_{\text{по координатам центру}} \\
& + \underbrace{\sum_{i=0}^{S^2} \sum_{j=0}^B \mathbb{1}_{ij}^{obj} [(\sqrt{w_i} - \sqrt{\hat{w}_i})^2 + (\sqrt{h_i} - \sqrt{\hat{h}_i})^2]}_{\text{ширина та висота об'єкту}} \\
& + \underbrace{\sum_{i=0}^{S^2} \sum_{j=0}^B \mathbb{1}_{ij}^{obj} (C_i - \hat{C}_i)^2 + \lambda_{noobj} \sum_{i=0}^{S^2} \sum_{j=0}^B \mathbb{1}_{ij}^{noobj} (C_i - \hat{C}_i)^2}_{\text{точності класифікації}} \\
& + \underbrace{\sum_{i=0}^{S^2} \mathbb{1}_i^{noobj} \sum_{c \in classes} (p_i(c) - \hat{p}_i(c))^2}_{\text{ймовірності класів}} \quad (3.6)
\end{aligned}$$

, де $\mathbb{1}_i^{obj}$ визначає чи знайшовся об'єкт в комірці i , а $\mathbb{1}_{ij}^{obj}$ чи в комірці i в j -ій області знаходиться об'єкт.

Загалом архітектура нейронної мережі YOLOv1 складається з 24 згорткових шарів та 2 повнозв'язних лінійних шарів.

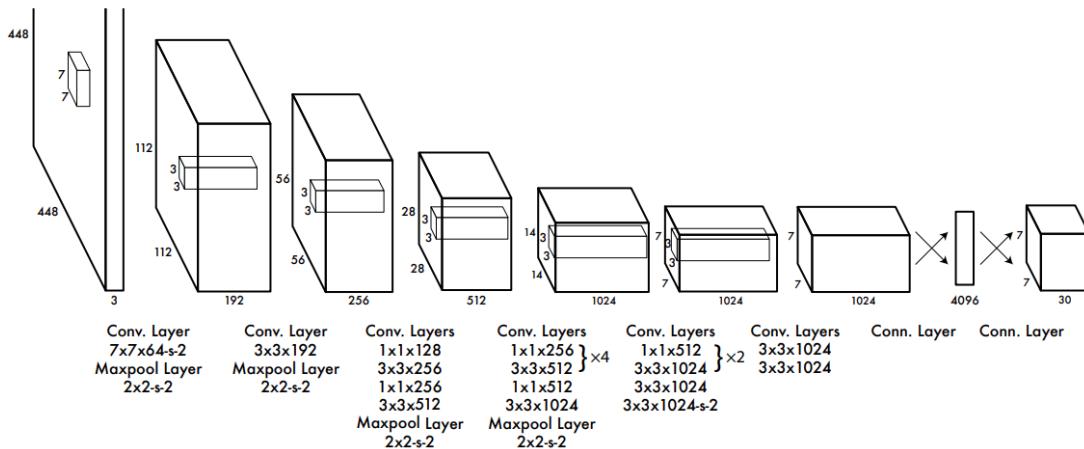


Рисунок 3.6 — Архітектура YOLOv1 [?]

На момент написання була використана одна з мереж YOLOv5, яка була роз-

роблена Glenn Jocher вже на програмній бібліотеці PyTorch.

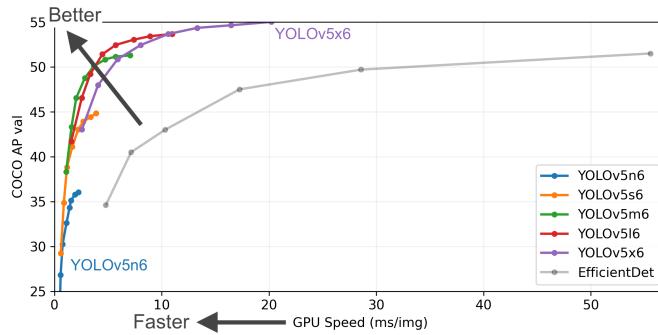


Рисунок 3.7 — Графік залежності точності на датасеті COCO від швидкості обробки однієї картинки різними мережами YOLOv5

3.3.2 MobileNet

MobileNet це також ще одне сімейство, що часто використовується у комп’ютерному зорі. Вперше була представлена у 2017 році науковцями з Google [?]. Мережі даної категорії теж зробили свою революцію у обчисленні глибоких шарів з використанням мінімальних обчислювальних ресурсів. Були запропоновані два гіперпараметри, змінюючи які, можна отримати приrostи в швидкості та точності. Мережі MobileNet застосовуються для локалізації, класифікації об’єктів і також для широкомасштабної гео-локалізації.

Розглянемо особливостіожної версії MobileNet.

3.3.2.1 Mobilenetv1

Одним з головних задач для побудови першої мережі даного сімейства була заміна звичайного згорткового шару на новий глибинно просторовий згортковий шар (Рис. 3.9) (англ. *depth-wise separable convolution*).

Нехай маємо:

- квадратне зображення I розмірами $S_I \times S_I \times M$: широта, висота та кількість

каналів відповідно;

- ядро C розмірами $S_C \times S_C \times M \times N$, де N вихідна розмірність отриманої згортки;
- вихідна згортка C розмірами $S_K \times S_K \times N$.

Тоді формулу звичайної згортки (Рис. 3.4) можна записати як:

$$G_{k,l,n} = \sum_{i,j,m} C_{i,j,m,n} \cdot F_{k+i-1,l+j-1,m} \quad (3.7)$$

Щоб обчислити дану згортку потрібно $S_C \cdot S_C \cdot M \cdot N \cdot S_I \cdot S_I$ операцій, що є створює обчислювальні обмеження на мобільний пристрій, якщо наприклад матимемо декілька таких згорток. Для вирішення даної проблеми застосовується глибинна згортка (Рис. 3.8). Вона полягає у застосуванні окремої згортки кожного каналу ядра до кожного каналу зображення. Нехай \widehat{C} ядро глибинної згортки, тоді маємо:

$$\widehat{G}_{k,l,n} = \sum_{i,j,m} \widehat{C}_{i,j,m,n} \cdot F_{k+i-1,l+j-1,m} \quad (3.8)$$

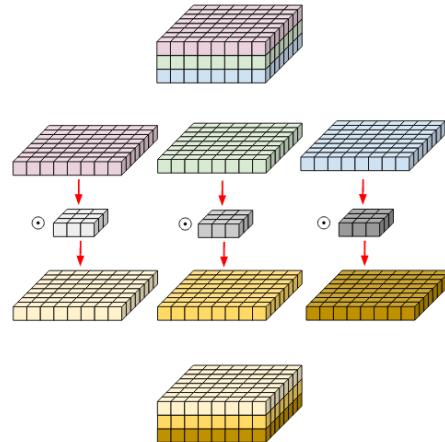


Рисунок 3.8 — Ілюстрація взяття глибинної згортки [?]

Для обчислення вже цієї згортки треба $S_C \cdot S_C \cdot M \cdot S_I \cdot S_I$.

Як ми бачимо ми вже позбулись N операцій, але маємо пам'ятати, що зараз \widehat{G} складається з M окремих вихідних згорток, тому, щоб створити єдиний вихід додатково до глибинної застосовують ще й точкову згортку (англ. *point-wise*

Convolution), в якій розмір ядра 1×1 . Тоді маємо $S_C \cdot S_C \cdot M \cdot S_I \cdot S_I + M \cdot N \cdot S_I \cdot S_I$ операцій. Даною комбінацією має називу глибинно просторова згортка, для обчислення якої потрібно в $1/N + 1/S_C^2$ менше операцій ніж для звичайної.

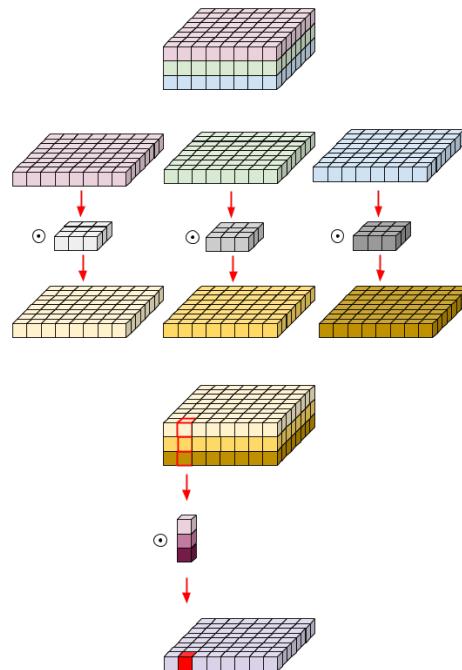


Рисунок 3.9 — Ілюстрація взяття глибинно просторової згортки [?]

Таке нововведення до глибинного навчання дало змогу в рази пришвидшити навчання та швидкість нейронної мережі MobileNetv1. Вона використовує просторово глибинні згортки розміром ядра 3×3 . Таким чином маємо таку заміну блоку (Рис. 3.10).

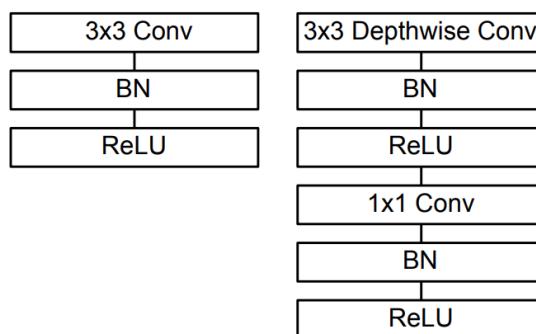


Рисунок 3.10 — Ліворуч звичайний згортковий шар, праворуч згортковий шар у MobileNetv1 [?]

Також варто відмітити ще одну особливість MobileNetv1, а саме два гіперпараметри ширини та розмірності. Множник ширини α застосовується, щоб зменшити кожен шар мережі, що в свою чергу дає приріст у швидкості. Із множником $\alpha \in (0, 1]$ потрібно буде зробити $S_C \cdot S_C \cdot \alpha M \cdot S_I \cdot S_I + \alpha M \cdot \alpha N \cdot S_I \cdot S_I$ операцій. Множник розмірності ρ зменшує вхідну картинку і відповідно розмірність згорток. Разом із α та $\rho \in (0, 1]$ необхідно буде $S_C \cdot S_C \cdot \alpha M \cdot \rho S_I \cdot \rho S_I + \alpha M \cdot \alpha N \cdot \rho S_I \cdot \rho S_I$ операцій.

Повна архітектура мережі MobileNetv1 виглядає так (Рис. 3.11):

Type / Stride	Filter Shape	Input Size
Conv / s2	$3 \times 3 \times 3 \times 32$	$224 \times 224 \times 3$
Conv dw / s1	$3 \times 3 \times 32$ dw	$112 \times 112 \times 32$
Conv / s1	$1 \times 1 \times 32 \times 64$	$112 \times 112 \times 32$
Conv dw / s2	$3 \times 3 \times 64$ dw	$112 \times 112 \times 64$
Conv / s1	$1 \times 1 \times 64 \times 128$	$56 \times 56 \times 64$
Conv dw / s1	$3 \times 3 \times 128$ dw	$56 \times 56 \times 128$
Conv / s1	$1 \times 1 \times 128 \times 128$	$56 \times 56 \times 128$
Conv dw / s2	$3 \times 3 \times 128$ dw	$56 \times 56 \times 128$
Conv / s1	$1 \times 1 \times 128 \times 256$	$28 \times 28 \times 128$
Conv dw / s1	$3 \times 3 \times 256$ dw	$28 \times 28 \times 256$
Conv / s1	$1 \times 1 \times 256 \times 256$	$28 \times 28 \times 256$
Conv dw / s2	$3 \times 3 \times 256$ dw	$28 \times 28 \times 256$
Conv / s1	$1 \times 1 \times 256 \times 512$	$14 \times 14 \times 256$
5× Conv dw / s1	$3 \times 3 \times 512$ dw	$14 \times 14 \times 512$
	$1 \times 1 \times 512 \times 512$	$14 \times 14 \times 512$
Conv dw / s2	$3 \times 3 \times 512$ dw	$14 \times 14 \times 512$
Conv / s1	$1 \times 1 \times 512 \times 1024$	$7 \times 7 \times 512$
Conv dw / s2	$3 \times 3 \times 1024$ dw	$7 \times 7 \times 1024$
Conv / s1	$1 \times 1 \times 1024 \times 1024$	$7 \times 7 \times 1024$
Avg Pool / s1	Pool 7×7	$7 \times 7 \times 1024$
FC / s1	1024×1000	$1 \times 1 \times 1024$
Softmax / s1	Classifier	$1 \times 1 \times 1000$

Рисунок 3.11 — Архітектура нейронної мережі MobileNetv1 [?]

3.3.2.2 MobileNetv2

Вже у 2018 році з'являється 2-га версія мережі MobileNet. Тут автори додали нові зміни в архітектуру такі як інвертовані залишки (англ. *inverted residuals*) та лінійні вузькі містя (англ. *linear bottlenecks*). Також представили застосування осо-бливостей MobileNetv2 у фреймворку для локалізації SSDLite, що теж був викори-станий в даній роботі.

Автори зробили дослідження щодо застосування функції ReLU (rectified linear unit) в контексті низьких розмірностей. Вводиться поняття *manifold of interest* різно-

манітність інтересів - це множина шарів активацій. Була висунута гіпотеза про те що, різноманітність інтересів з високою розмірністю можна стиснути у підпростір меншої розмірності при чому зі збереженням інформації.

Розпишемо детальніше з яких кроків складається новий структурний шар:

- 1) Нехай на вході зображення розмірами $S_I \cdot S_I \cdot M$, його приймає перший розширюючий блок. Головна особливість цього блоку є новий параметр t , що називається розширюючим фактором. Найкращими значеннями для нього є $[5, 10]$. Менші значення краще застосовувати для меншої мережі, а більші відповідно для більших. Саме тут можна побачити різноманітність інтересів. Вихід $S_I \cdot S_I \cdot (t \cdot M)$.
- 2) Наступним кроком є вже відома глибинна згортка з функцією активації $ReLU6(x) = \min(\max(0, x), 6)$. Вхід $S_I \cdot S_I \cdot (t \cdot M)$, а вихід $(S_I / \text{stride}) \cdot (S_I / \text{stride}) \cdot (t \cdot M)$, де stride - шаг згортки.
- 3) Далі застосовується точкова згортка, щоб створити єдиний тензор. Як можна побачити на Рис. 3.12 також застосовуються переваги residual block, де вхід в шар поєднується з передостаннім блоком.

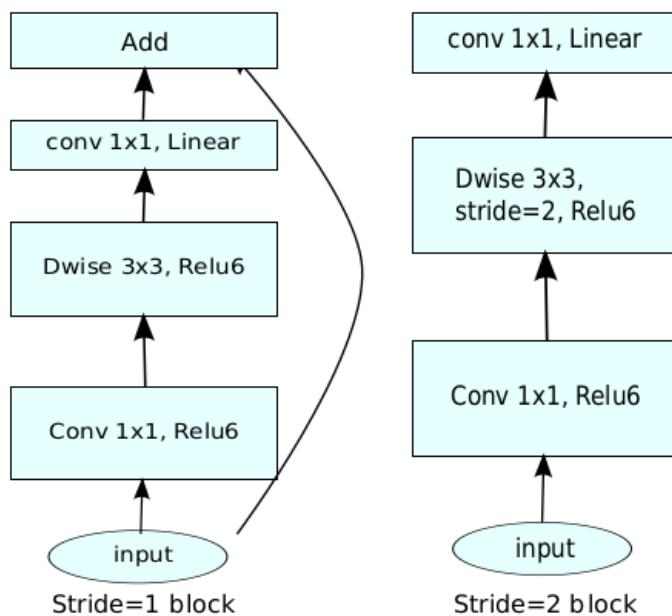


Рисунок 3.12 — Відмінність MobileNetv2 від MobileNetv1: ліворуч структурний блок MobileNetv2, праворуч - MobileNetv1 [?]

Input	Operator	t	c	n	s
$224^2 \times 3$	conv2d	-	32	1	2
$112^2 \times 32$	bottleneck	1	16	1	1
$112^2 \times 16$	bottleneck	6	24	2	2
$56^2 \times 24$	bottleneck	6	32	3	2
$28^2 \times 32$	bottleneck	6	64	4	2
$14^2 \times 64$	bottleneck	6	96	3	1
$14^2 \times 96$	bottleneck	6	160	3	2
$7^2 \times 160$	bottleneck	6	320	1	1
$7^2 \times 320$	conv2d 1x1	-	1280	1	1
$7^2 \times 1280$	avgpool 7x7	-	-	1	-
$1 \times 1 \times 1280$	conv2d 1x1	-	k	-	-

Рисунок 3.13 — Архітектура мережі MobileNetv2 [?]

Також варто відмітити, що автори вдосконалили мережу SSD (Single Shot Detector), вона подібна до YOLO і застосовується для локалізації об'єктів. Автори замінили звичайні згорткові шари на розширюючі згорткові, які використовуються в MobileNetv2. Таким чином створивши досконалішу версію SSDLite, про це буде описано пізніше.

3.3.2.3 MobileNetv3

На даний час існує остання 3-тя версія [?] архітектури сімейства нейронні мереж MobileNet. Тут автори представили вже 2 нейронні мережі MobileNetv3-Small та MobileNetv3-Large. Це зроблено для того, щоб використовувати модель на слабких і потужних пристроях. Як запевняють автори MobileNetV3-Small на 6.6 % точніша за MobileNetv2, а локалізація об'єктів з MobileNetV3-Large на COCO датасеті на 25 % швидша при тій же точності. Головний блок мережі знову змінився у 3-ій версії порівняно з 2-ої. Окрім того що тут опрацьовуються як ідеї MobileNetv1, MobileNetv2 також автори взяли до уваги певні особливості мережі MnasNet [?], в якій з'явився блок стиснення та збудження (англ. squeeze and excitation). Мережі з такими блоками називаються Se-Nets.

Мета підходу стиснення та збудження (Рис. ??) полягає в тому, щоб взяти параметри виходу згортки (nehай це матриця u_c розмірами $C \times H \times W$) як вхід блоку

стиснення та збудження, потім зробити операцію стиснення (маємо $1 \times 1 \times C$), операцію збудження ($1 \times 1 \times C$). Далі потрібно масштабувати параметри щоб поєднати u_c . Ідея полягає в тому, щоб підвищити чутливість мережі до інформативних ознак і передавати їх до наступного кроку.

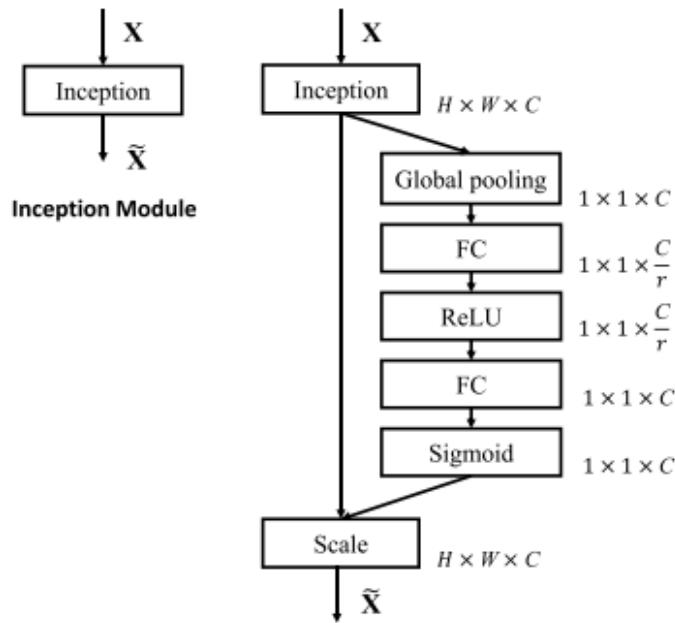


Рисунок 3.14 — Блок стиснення та збудження [?]

- 1) **Операція стиснення** полягає у відокремленні глобальної інформації з кожного каналу вхідного зображення. Данна операція є краща за звичну згортку, оскільки бере всю інформацію з каналу зображення за один раз. Також операція стиснення відома під назвою глобального середнього пулінгу (англ. global average pooling). Це взяття середнього по кожному каналу.

$$z = F_{sq}(u_c) = \frac{\sum_{i=0}^H \sum_{j=0}^W u_c(i,j)}{H \cdot W} \quad (3.9)$$

Вихід $1 \times 1 \times C$.

- 2) **Операція збудження** створює множину ваг для кожного каналу шляхом застосування активацій *Sigmoid* та *ReLU* для двох повнозв'язних лінійних шарів

$$s = F_e(x(z, W)) = \text{Sigmoid}(FC_2 \text{ReLU}(FC_1 z)) \quad (3.10)$$

Перший лінійний шар FC_1 використовується для зменшення розмірності z з деяким множником r , тому після цього шару розмірність буде $1 \times 1 \times C/r$, а FC_2 навпаки для збільшення $ReLU(W_1 z)$. Знаючи, що значення сигмоїди від 0 до 1, то можна масштабувати її вихід із входом в блок u_c

$$\tilde{x}_c = F_{scale}(u_c, s_c) = s_c \cdot u_c \quad (3.11)$$

Автори покрашили даний підхід у своїй MobileNetv3, але з використанням різної нелінійності на кожному шарі. Тут мається на увазі заміна лінійних функцій активацій. Було вирішено замість нелінійної функції

$$swish(x) = x \cdot Sigmoid(x) \quad (3.12)$$

використати

$$h - swish(x) = x \cdot \frac{ReLU6(x + 3)}{6} \quad (3.13)$$

Це пов'язано з тим, що сигмоїда складна в обчисленні для малопотужних пристроїв. Також автори помітили, що використання $h - swish(x)$ дає приріст в точності, якщо її використовувати у глибоких шарах мережі.

Так само як в MnasNet автори MobileNetv3 автори звернулись за допомогою до платформи NAS (neural architecture structure), яка створена для підбирання глобальних параметрів мережі. Тобто NAS рекомендує найкращу знайдену архітектуру, а далі NetAdapt (схожий до NAS) допомагає у підбиранні параметрів вже всередині одного обчислювального блоку.

Всі вищеописані техніки допомогли створити нову MobileNetv3-Small та MobileNet Large (Рис. 3.15).

Input	Operator	exp size	#out	SE	NL	s	Input	Operator	exp size	#out	SE	NL	s
$224^2 \times 3$	conv2d	-	16	-	HS	2	$224^2 \times 3$	conv2d, 3x3	-	16	-	HS	2
$112^2 \times 16$	bneck, 3x3	16	16	-	RE	1	$112^2 \times 16$	bneck, 3x3	16	16	✓	RE	2
$112^2 \times 16$	bneck, 3x3	64	24	-	RE	2	$56^2 \times 16$	bneck, 3x3	72	24	-	RE	2
$56^2 \times 24$	bneck, 3x3	72	24	-	RE	1	$28^2 \times 24$	bneck, 3x3	88	24	-	RE	1
$56^2 \times 24$	bneck, 5x5	72	40	✓	RE	2	$28^2 \times 24$	bneck, 5x5	96	40	✓	HS	2
$28^2 \times 40$	bneck, 5x5	120	40	✓	RE	1	$14^2 \times 40$	bneck, 5x5	240	40	✓	HS	1
$28^2 \times 40$	bneck, 5x5	120	40	✓	RE	1	$14^2 \times 40$	bneck, 5x5	240	40	✓	HS	1
$14^2 \times 80$	bneck, 3x3	200	80	-	HS	1	$14^2 \times 40$	bneck, 5x5	120	48	✓	HS	1
$14^2 \times 80$	bneck, 3x3	184	80	-	HS	1	$14^2 \times 48$	bneck, 5x5	144	48	✓	HS	1
$14^2 \times 80$	bneck, 3x3	184	80	-	HS	1	$14^2 \times 48$	bneck, 5x5	288	96	✓	HS	2
$14^2 \times 80$	bneck, 3x3	480	112	✓	HS	1	$7^2 \times 96$	bneck, 5x5	576	96	✓	HS	1
$14^2 \times 112$	bneck, 3x3	672	112	✓	HS	1	$7^2 \times 96$	bneck, 5x5	576	96	✓	HS	1
$14^2 \times 112$	bneck, 5x5	672	160	✓	HS	2	$7^2 \times 96$	conv2d, 1x1	-	576	✓	HS	1
$7^2 \times 160$	bneck, 5x5	960	160	✓	HS	1	$7^2 \times 576$	pool, 7x7	-	-	-	-	1
$7^2 \times 160$	bneck, 5x5	960	160	✓	HS	1	$1^2 \times 576$	conv2d 1x1, NBN	-	1024	-	HS	1
$7^2 \times 160$	conv2d, 1x1	-	960	-	HS	1	$1^2 \times 1024$	conv2d 1x1, NBN	-	k	-	-	1
$1^2 \times 960$	pool, 7x7	-	-	-	-	1							
$1^2 \times 960$	conv2d 1x1, NBN	-	1280	-	HS	1							
$1^2 \times 1280$	conv2d 1x1, NBN	-	k	-	-	1							

(a) MobileNetv3-Large

(б) MobileNetv3-Small

Рисунок 3.15 — Дві архітектури мережі MobileNetv3 [?]

3.3.2.4 SSD: Single Shot Multibox Detector

Оскільки для відокремлення ознак застосовується в цій роботі SSD із структурними елементами MobileNetv3, тому є причина показати як саме SSD вдається локалізовувати об'єкти та його відмінності з YOLO.

Мережа SSD (Рис. 3.16) на відміну від YOLO проганяє зображення через шари лише один раз. Це пояснюється словами в назві Single Shot. SSD використовує задачу MultiBox регресії локалізованих областей. Розпишемо її детальніше.

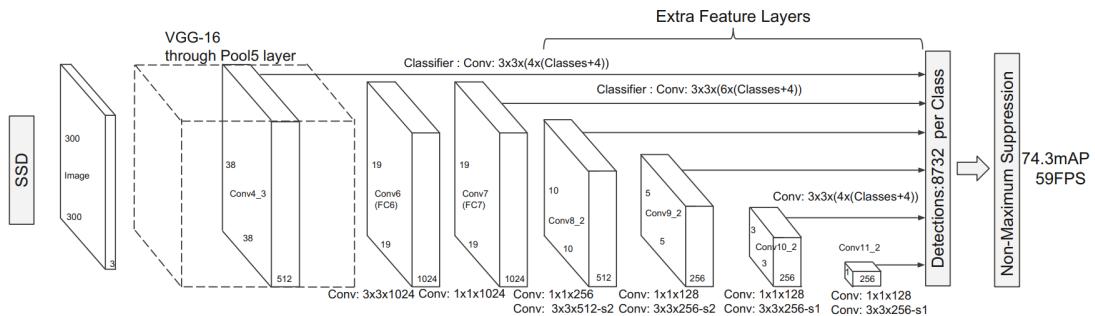


Рисунок 3.16 — Архітектура мережі SSD на основі VGG-16 [?]

Головна задача MultiBox це оцінювати як точно локалізувати об'єкти. Тут використовується дві штрафні функції: довіри, в основі якої лежить категоріаль-

на перехресна ентропія та локалізація з L2 нормою, яка показує як точно справжня область об'єкту співпадає із передбаченою.

Варто також помітити, що SSD застосовує вже фіксовані області для подальшого передбачення із згортками малого ядра. Чим більше фіксованих областей, то тим більша точність локалізації об'єкту, але тим довша обробка фото.

Принцип відокремлення інформативних ознак SSD полягає у розбитті зображення на решітку (Рис. 3.17) (аналогічно YOLO). Запускається класифікатор і вирішує чи брати ту чи іншу клітинку кандидатом на локалізацію. Для кожної фіксованої області обчислюється розмір області та рівень довіри дляожної категорії об'єктів.

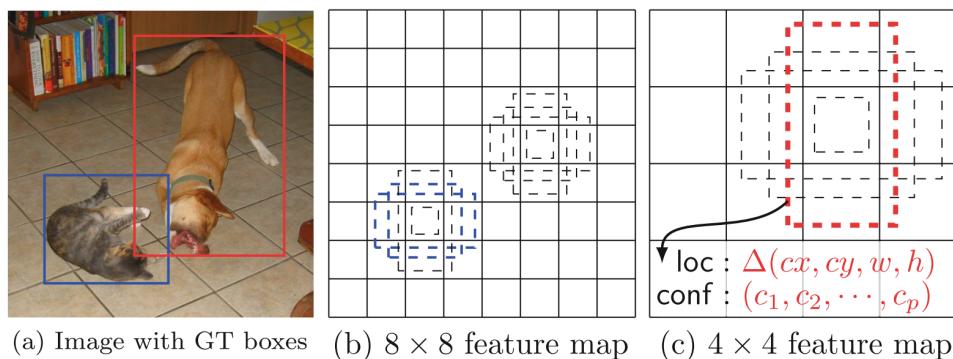


Рисунок 3.17 — Приклад роботи SSD для локалізації об'єктів [?]

3.3.2.5 Faster R-CNN

Говорячи про детекцію і класифікацію об'єктів не можна не згадати про також відомий клас згорткових нейронних мереж як R-CNN (region-based convolutional neural network).

Перша мережа R-CNN складалась з 3 незалежних один від одного етапів. На першому генерується 2000 пропозицій областей за допомогою вибіркового пошуку. Далі ці області проходять стиснення розміру до якогось фіксованого. Останній етап це метод опорних векторів вже з натренованими вагами, який і робить класифікацію.

R-CNN не була досить потужною, оскільки використовувала вибірковий пошук, який займає чимало часу. Також варто відмітити, що потрібно зберігати чимало кешованих даних для натренованої мережі, щоб натренувати CNN.

Багато проблем було вирішено вже з новою Fast R-CNN. У ній відсутні етапи як такі, а вся архітектура складається з одного модуля, що в рази полегшує навчання мережі. Тут також вводиться новий шар ROI Pooling, головна ціль якого надати вектори ознак фіксованої довжини. Даний шар розбиває кожний запропонований регіон на решітку, в кожній клітинці потім знаходимо максимальне значення (операція max pooling). Але навіть якщо і Fast R-CNN швидша за R-CNN в ній досі лишився вибірковий алгоритм.

У Faster R-CNN [?], який саме теж тестувався для локалізації людини в цій роботі, запропоновано використовувати RPN (Region Proposal Network), як спосіб генерації областей-кандидатів та Fast R-CNN для виявлення об'єктів в цих областях. Ці два етапи поєднуються в одну мережу за допомогою поширення ознак (feature sharing).

RPN приймає на вхід картинку, і повертає множину координат прямокутних областей як подальших кандидатів для класифікації з їхніми мірами присутності об'єкту. RPN - повнозв'язана згорткова мережа, що значить в ній немає лінійних шарів. Саме вона стала заміною вибіркового алгоритму у Fast R-CNN.

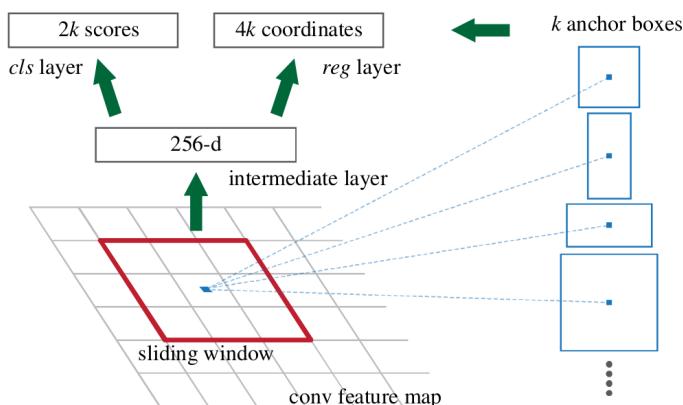


Рисунок 3.18 — Архітектура мережі RPN [?]

У RPN ми застосовуємо принцип ковзкого вікна (sliding window) на згортко-

вій мапі ознак, отриманої після останнього згорткового шару. Кожне таке вікно відображається на вектор меншої розмірності. Для кожного вікна генеруються прямокутні області-кандидати, що називаються якірними регіонами (anchor boxes) з параметрами масштабу та співвідношення сторін. Далі цей вектор подається на вхід двом повнозв'язним шарам: локалізації об'єктів(box-regression layer) та класифікації(box-classification layer). Використання якірних регіонів дозволяє детектувати об'єкти практично будь-якого масштабу та пов'язувати ознаки RPN з Fast R-CNN.

Як вже було сказано, принцип поширення ознак дозволяє поєднати вихід RPN як вхід в Fast R-CNN. Головна його ідея у використанні одних і тих же згорток у двох мережах, що дозволяє тренувати RPN разом з Fast R-CNN, а не окремо.

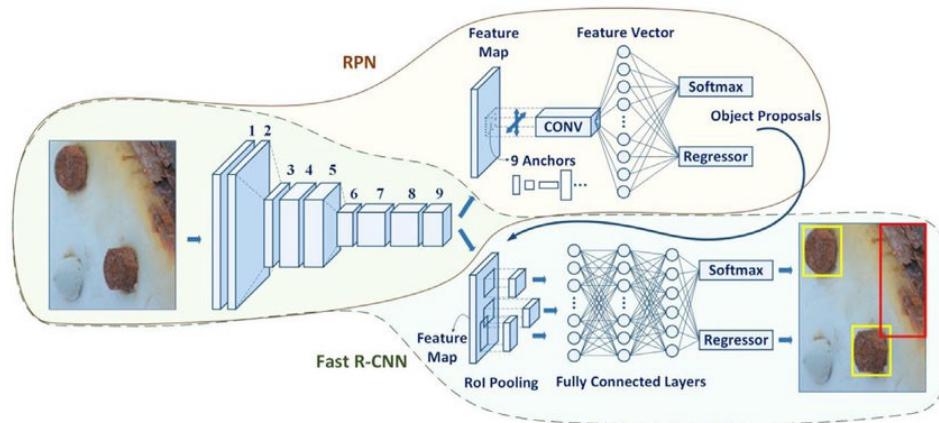


Рисунок 3.19 — Архітектура мережі Faster R-CNN [?]

Висновки до розділу 3

Було розглянуто алгоритм Бойкова-Колмогорова для отримання маски рухомих об'єктів. Також описано згорткові мережі YOLO, MobileNet, SSD, R-CNN як спосіб детектування людини. Описано архітектури, переваги та недоліки кожної згорткової мережі. Дані методи є досить швидкими, щоб створювати інформаційну технологію побудови слайдів на мобільних пристроях.