

ABSTRACT

The thesis contains 64 pages, 38 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 64 сторінки, 38 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 Перша робота по оцифруванню дошки | 12 |
| 1.2 Автоматичне сканування дошки | 13 |
| 1.3 Відстежування об'єкту та віднімання фону | 13 |
| 1.4 Відокремлення написів дошки | 14 |
| 1.5 Сучасна робота | 15 |
| 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 Локалізація рухомих об'єктів | 23 |
| 3.2 Застосування алгоритму Бойкова-Колмогорова | 27 |
| 3.3 Згорткові нейронні мережі | 29 |
| Висновки до розділу 3 | 45 |
| 4 Створення панорами | 46 |
| 4.1 Пошук відповідності між кадрами | 46 |
| 4.2 Знаходження гомографії за допомогою RANSAC | 52 |
| 4.3 Створення панорамного знімку | 55 |
| 4.4 Створення слайдів з відео. | 58 |
| Висновки до розділу 4 | 59 |
| 5 Практичні результати | 60 |
| 5.1 Результати алгоритму Б-К та згорткових мереж | 60 |

| | |
|--|----|
| 5.2 Результати згорткових мереж. | 62 |
| 5.3 Швидкість методів локалізації людини чи рухомих об'єктів | 63 |
| 5.4 Результати створення панорами | 64 |

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 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 [?]. Система оброблює фотографії білої дошки, локалізує область написів, вирівнює у прямокутну форму дошку та бінаризує написи без втрати кольору (Рис. 1.1).

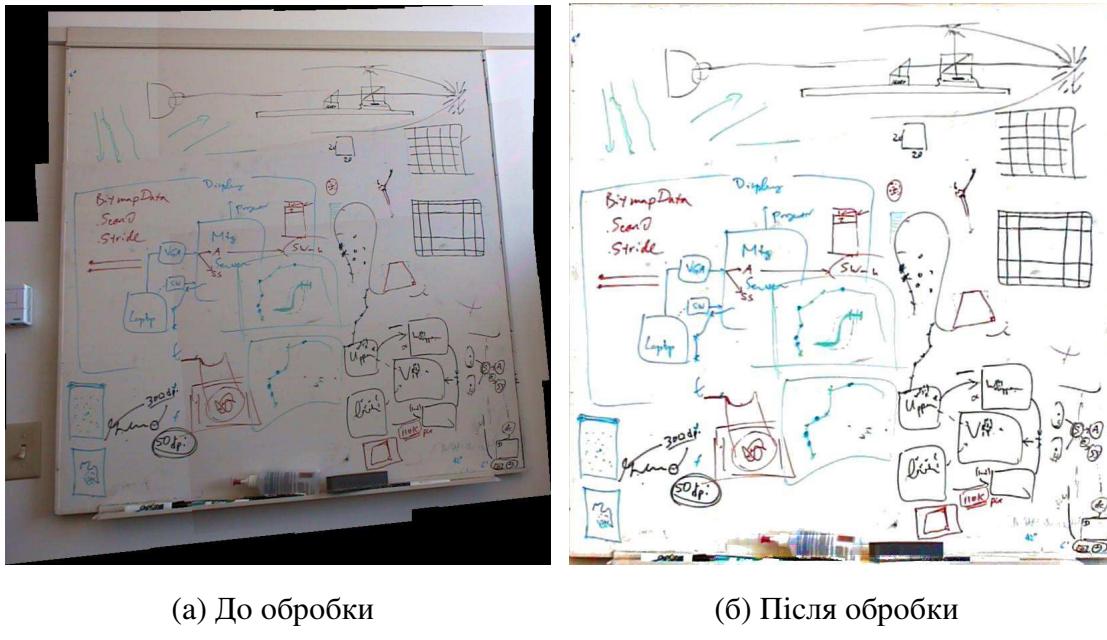


Рисунок 1.1 — Демонстрація роботи алгоритму інженерів з Microsoft [?]

Також автори реалізували склейку зображень дошки зроблених з різних ракурсів за допомогою гомографії. Гарна якість оцифрування дошки досягається на самперед тим, що вона має білий колір, що в свою чергу накладає обмеження на

використання технології 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.

1.2 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.

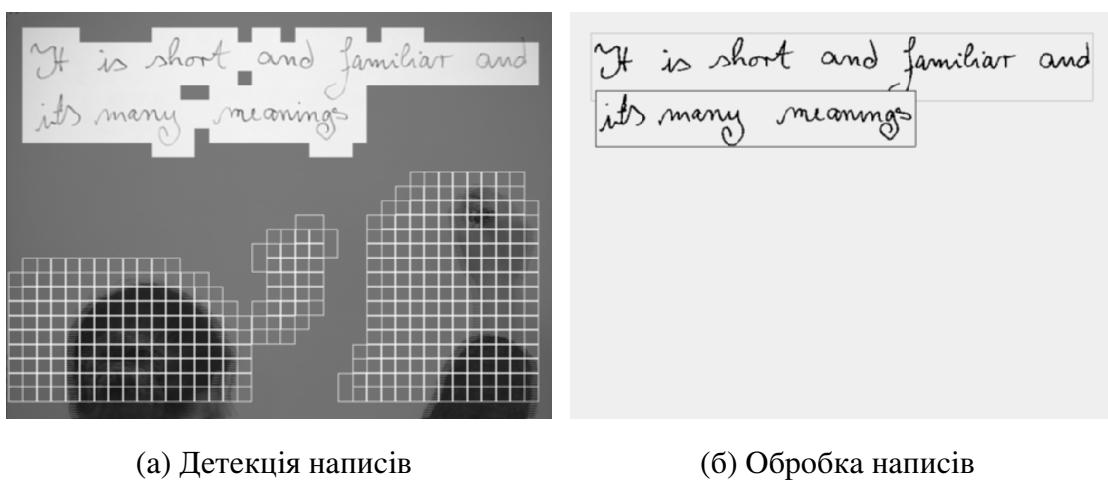


Рисунок 1.2 — Демонстрація роботи сканування дошки [?]

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

1.3 Відстежування об'єкту та віднімання фону

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. Алгоритм 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, а також саме відео перед обробкою піддають компресії.

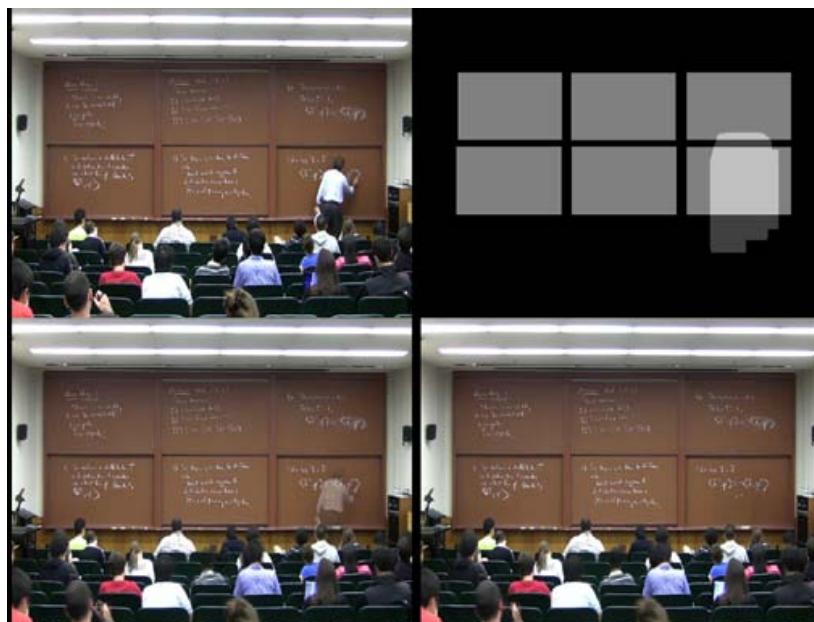


Рисунок 1.3 — Демонстрація роботи авторів зі Стенфордського університету [?]

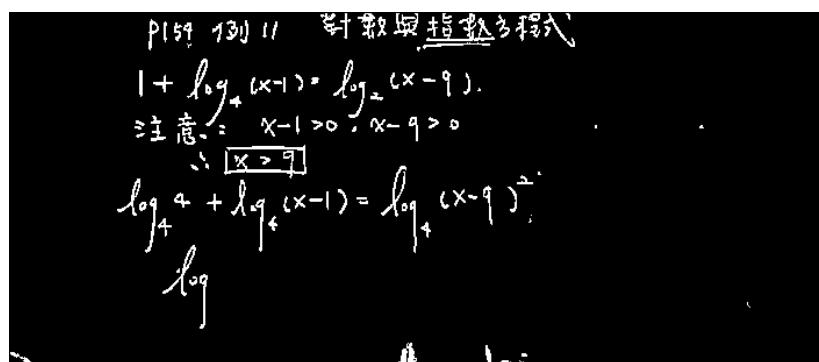
Головною особливістю даної роботи є те, що алгоритм автоматично локалізує різну кількість дошок. Однак, варто відмітити, що тестування відбувалось на відео лекціях де камера знімає всю дошку і не рухається за викладачем.

1.4 Відокремлення написів дошки

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



(a) До обробки



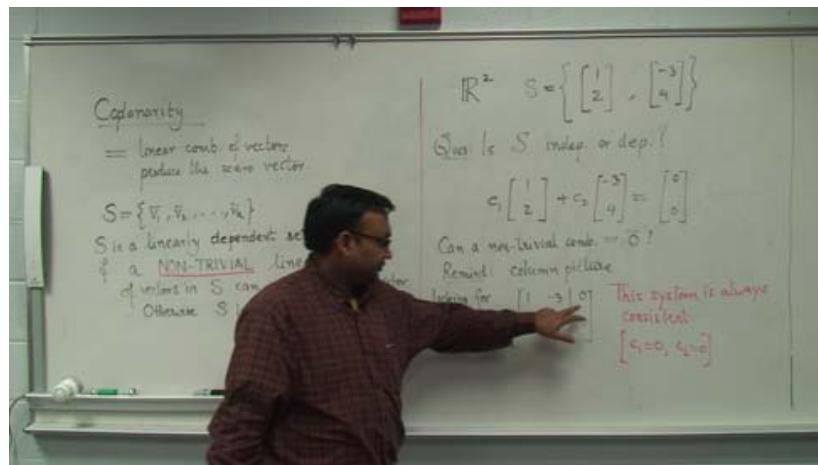
(б) Після обробки

Рисунок 1.4 — Демонстрація роботи сканування дошки [?]

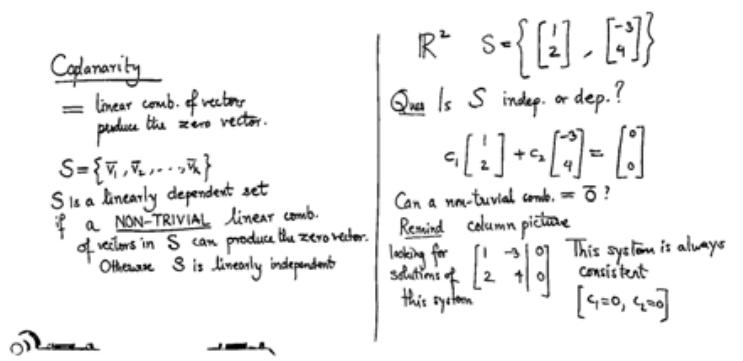
Автори не надали час обробки всього відео. Щоб отримати якісну сегментацію дошки та викладача потрібно, щоб кадр містив не тільки викладача, причому одяг викладача має бути сильно відмінним від кольору дошки. Це потрібно для коректної роботи алгоритму K-means. Тобто нема гарантії, що якийсь рухомий об'єкт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

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 просторово-часовий 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.



(a) До обробки



(b) Після обробки

Рисунок 1.5 — Демонстрація роботи сканування дошки [?]

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

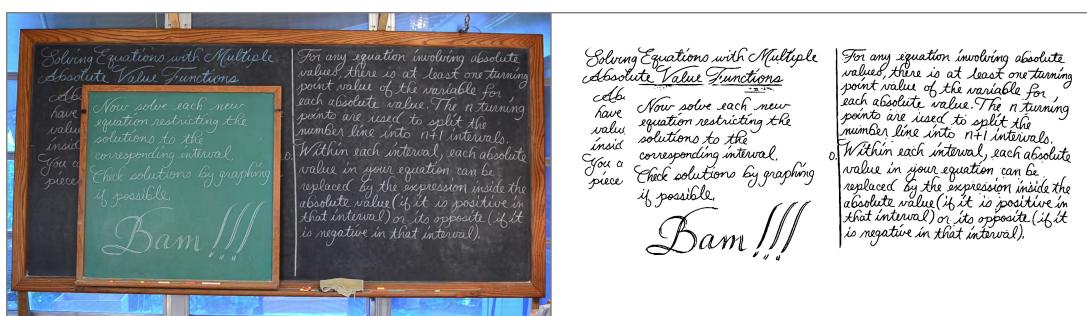


Рисунок 1.6 — Приклад роботи авторів з Рочестер

Висновки до розділу 1

Як ми бачимо, всі вищеописані алгоритми є частковими (не повністю вирішують проблеми з оцифруванням дошки): деякі методи обробляють 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 панорамних знімків.

2.1 Постановка задачі

Головна ціль даної роботи — це створення власної інформаційної технології на вхід якої буде даватись відеозапис 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 інформації. Було б добре мати слайди, які по мірі руху камери містили всю дошку.

4) Оцифрування написів.

Умови освітлення, розводи на дощці, 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, а саме:

- 1) крок або кількість кадрів між тими, які беруться в обробку;
- 2) ступінь згладжування маски рухомих об'єктів для алгоритму Бойкова-Колмогорова;
- 3) рівень довіри присутності людини для згорткових мереж;
- 4) крок між панорамами для перевірки необхідності створення нового панорам-

ного слайду;

- 5) кількість необхідних змін між двома панорамами для створення нового слайду.



Рисунок 2.1 — Процедура створення панорамних слайдів

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 ширину w і висотою h називаємо відображення $P \rightarrow C$, де P — множина координат пікселів, — скінченна множина можливих рівнів

яскравостей (інтенсивностей) пікселів.

$$P = [1, \dots, w] \times [1, \dots, h], C \subset R$$

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 $c \in C$, позначатимемо $F_p^i = c$.

Висновки до розділу 2

Зроблена постановка задачі створення слайдів. Описано ввідні дані алгоритму та запропонована його блок-схема. Таким чином, для створення інформаційної технології потрібно вивчити методи локалізації людини або рухливих об'єктів, зробити стабілізацію відео та 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 у подальшому прибрати викладача з панорамних знімків. Описано будову алгоритму Бойкова-Колмогорова та згорткових мереж YOLO, MobileNet, SSD, R-CNN.

3.1 Локалізація рухомих об'єктів

Розглянемо теоретичне підґрунтя методів, які використовуються в даній роботі для локалізації рухомих об'єктів, а саме задачу Min-Cut/Max-Flow, та її рішення у вигляді алгоритму Бойкова-Колмогорова.

3.1.1 Задача знаходження Min-Cut/Max-Flow

Перед описом алгоритму Бойкова-Колмогорова варто описати яку задачу він вирішує. Існує задача знаходження мінімального зрізу або її еквівалентна максимального потоку. Вона базується на концепції трубопроводів. Є мережа труб, кожна з яких має свою пропускну здатність та потік води, який пропускає. У даній мережі є джерело води та стік(кінець мережі). Головна задача — знайти максимальний потік.

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 .

Означення 1. Максимальний потік — це найбільша величина потоку, який можна пропустити через джерело з метою найефективнішого використання мережі.

Означення 2. Мінімальним зріз — це множина тих ребер, які стали насиченими пі-

ся знаходження максимального потоку. Мінімальний зріз розділяє множину ребер на дві множини.

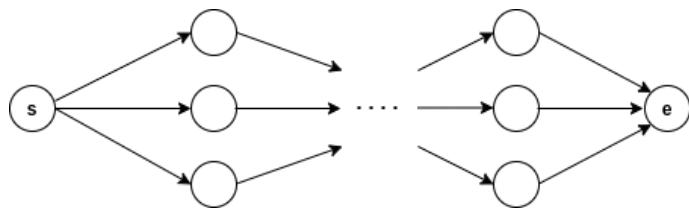


Рисунок 3.1 — Приклад графу

Сформулюємо задачу максимального потоку

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

з обмеженнями:

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

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 [?].

Вирішення Min-cut/Max-Flow задачі може базуватись пошуці в глибину Едмондса-Карпа [?] або 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:

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

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 загально діляться на ті що в S , T , та *вільні*. Кожне дерево має *активні* та *внутрішні* вершини. Алгоритм Бойкова-Колмогорова (надалі Б-К алгоритм) складається зі стадій *росту, огументації та 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 (розділяється по ребру залишкової пропускної здатності (*bottleneck*). Якщо ребра дерева стають насиченими (пропускна здатність = потоку) — найвіддаленіші вершини від коренів дерев стають *сиротами*, тобто, якщо вершини t та t' знаходяться в дереві S і ребро (t,t') є насиченим, тоді t' називається S - *сиротою*. Analogічно, 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 сироти 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.

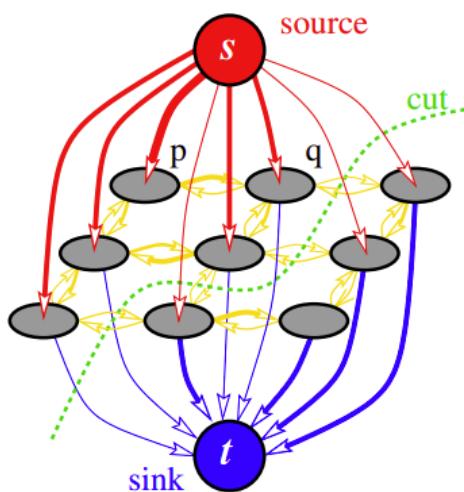


Рисунок 3.2 — Приклад графу-решітки з мінімальним розрізом [?]

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.

Означення 3. 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 проігнорованім 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.

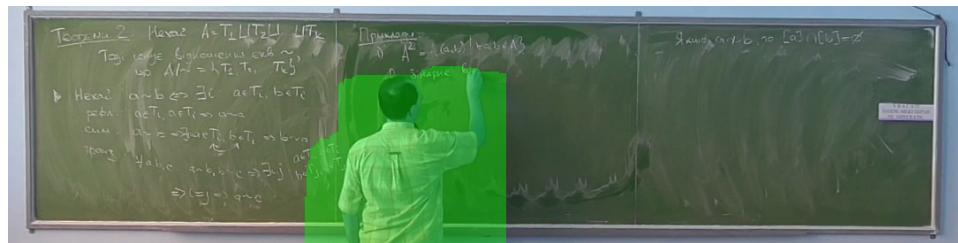
(а) Попередній кадр F^i (б) Поточний кадр F^{i+s} (в) Інвертована різниця F^i і F^{i+s} (г) Маска рухомих об'єктів на кадрі F^{i+s}

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 однаковими 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.

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

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

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

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

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

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

Означення 4. 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 були використані 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 пулінг (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.

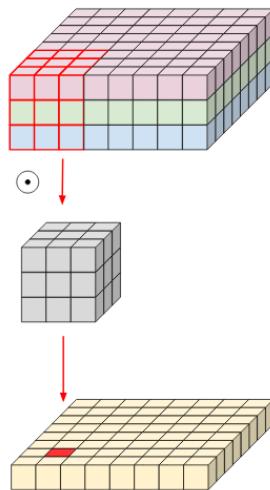


Рисунок 3.4 — Ілюстрація взяття згортки [?]

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

3.3.1 YOLO: You-Only-Look-Once

YOLO - це сімейство нейронних мереж, вперше представлене Joseph Redmon [?]. Мережа YOLO розв'язує задачу детекції об'єктів як задачу регресії щодо просторового розділення знайдених областей об'єктів та їх ймовірностей. Її зараз широко використовують для локалізації та класифікації 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 принцип роботи YOLOv1, оскільки YOLOv5, яка застосовувалась в роботі є лише її 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 t визначається як

$$t = \Pr(\text{Object}) * IOU_{pred}^{truth},$$

де $\Pr(\text{Object})$ — ймовірність об'єкту, а IOU_{pred}^{truth} - величина перетину передбаченої області об'єкту до її справжньої. Відповідно, якщо модель не знайшла об'єкт — цей рівень нульовий. Необхідно, щоб t 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 $\Pr(\text{Class}_i | \text{Object})$.

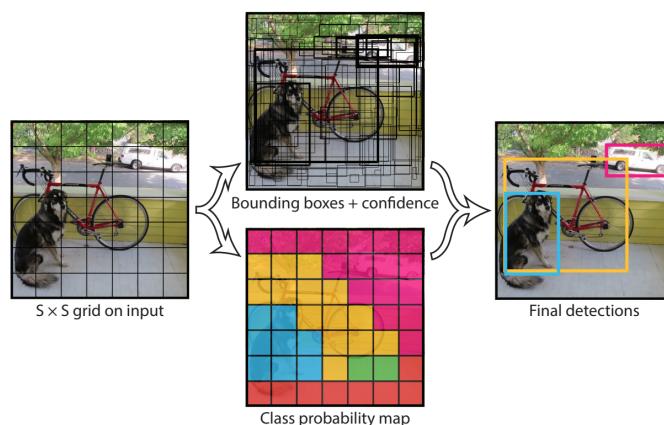


Рисунок 3.5 — Процес локалізації об'єктів мережею YOLOv1 [?]

Для тренування мережі використовують суму 4 штрафних функцій.

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

, 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.

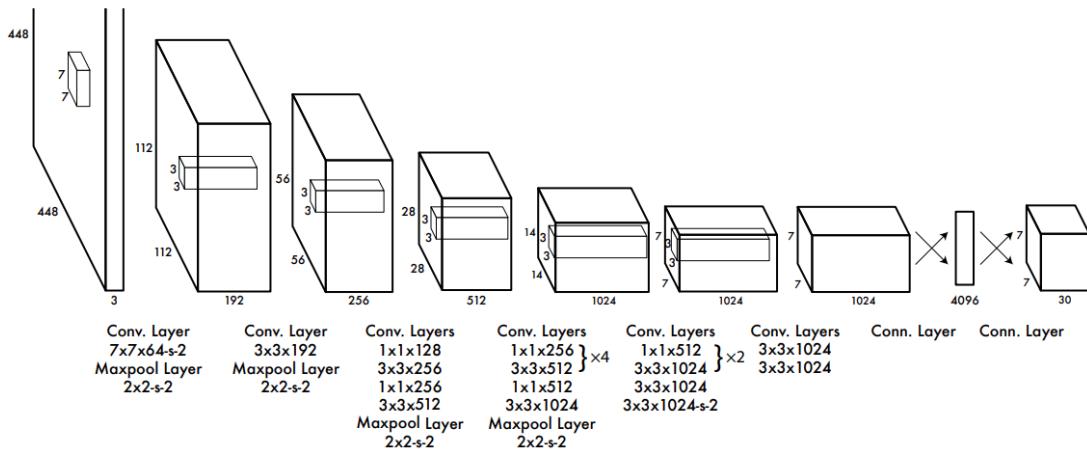


Рисунок 3.6 — Архітектура YOLOv1 [?]

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

роблена Glenn Jocher вже на програмній бібліотеці PyTorch.

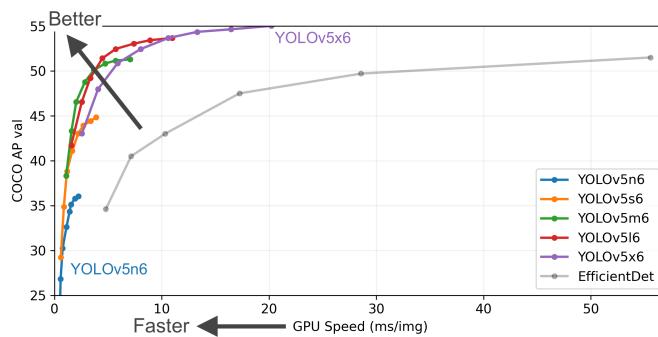


Рисунок 3.7 — Графік залежності точності на датасеті COCO від швидкості обробки однієї картинки різними мережами YOLOv5

3.3.2 MobileNet

MobileNet — це також ще одне сімейство, що часто використовується у комп’ютерному зорі. Вперше MobileNetv1 [?] була представлена у 2017 році науковцями з Google. Мережі даної категорії теж зробили свою революцію в обчисленні глибоких шарів з використанням мінімальних обчислювальних ресурсів. Були запропоновані два гіперпараметри, змінивши які, можна отримати приrostи в швидкості або 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 (англ. depth-wise separable convolution) (Рис. 3.9).

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:

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

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:

$$\widehat{G}_{k,l,n} = \sum_{i,j,m} \widehat{C}_{i,j,m,n} \cdot F_{k+i-1,l+j-1,m} \quad (2)$$

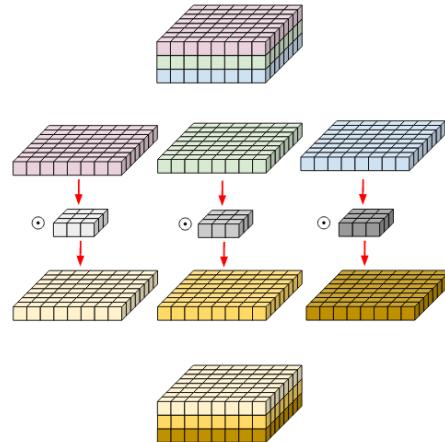


Рисунок 3.8 — Ілюстрація взяття глибинної згортки [?]

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.

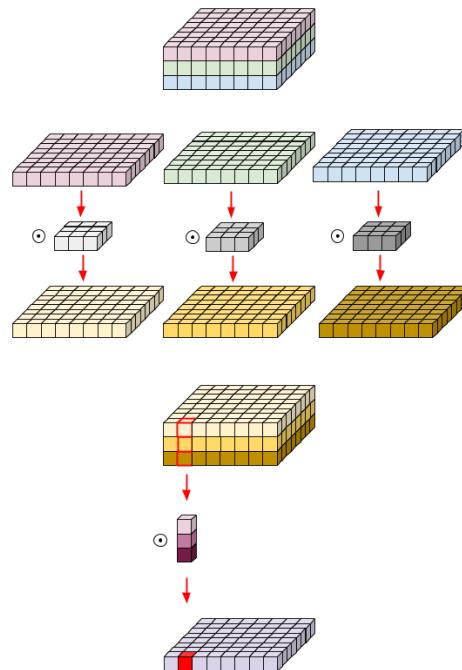


Рисунок 3.9 — Ілюстрація взяття глибинно просторової згортки [?]

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).

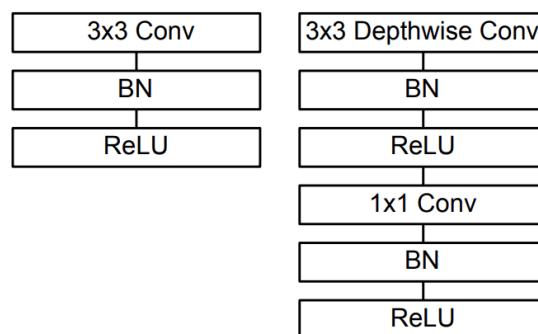


Рисунок 3.10 — Ліворуч звичайний згортковий шар, праворуч згортковий шар у MobileNetv1 [?]

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.

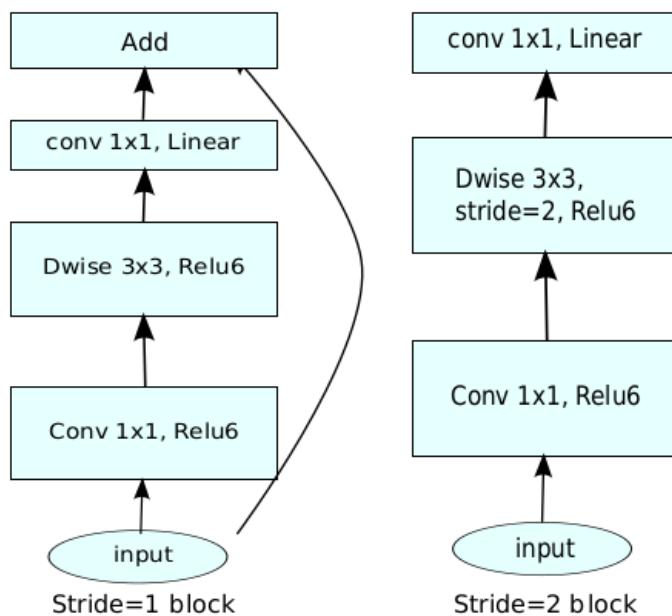


Рисунок 3.12 — Відмінність MobileNetv2 від MobileNetv1: ліворуч структурний блок MobileNetv2, праворуч - MobileNetv1 [?]

| 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.

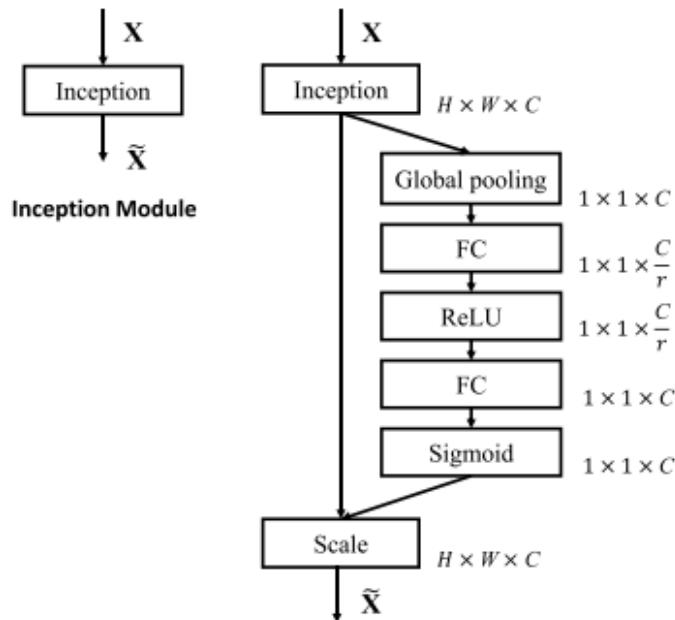


Рисунок 3.14 — Блок стиснення та збудження [?]

- 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.

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

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

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

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

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

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

$$swish(x) = x \cdot Sigmoid(x) \quad (3)$$

використати

$$h - swish(x) = x \cdot \frac{ReLU6(x + 3)}{6} \quad (4)$$

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 локалізувати 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.

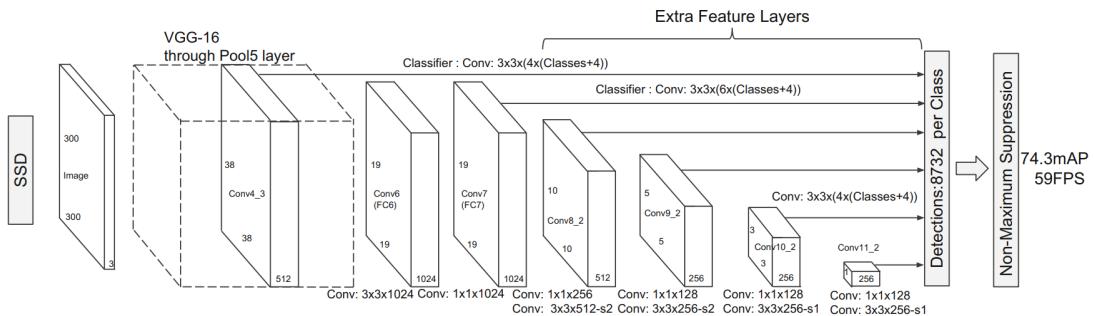


Рисунок 3.16 — Архітектура мережі SSD на основі VGG-16 [?]

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.

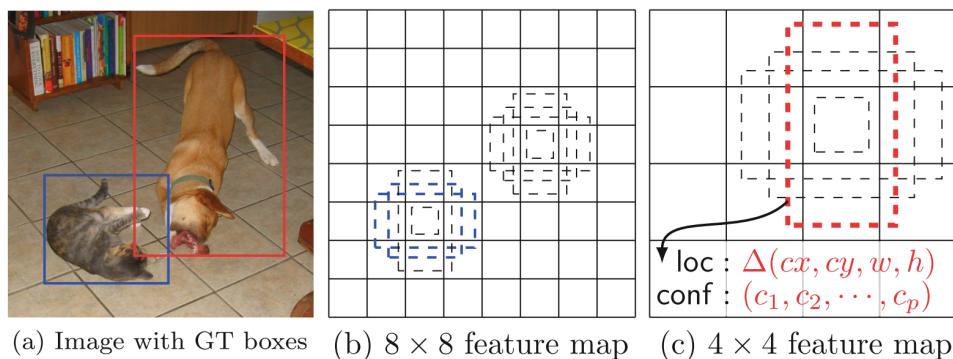


Рисунок 3.17 — Приклад роботи SSD для локалізації об'єктів [?]

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.

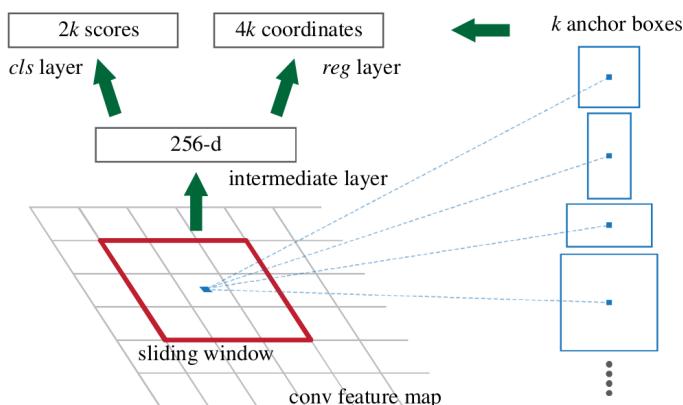


Рисунок 3.18 — Архітектура мережі RPN [?]

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.

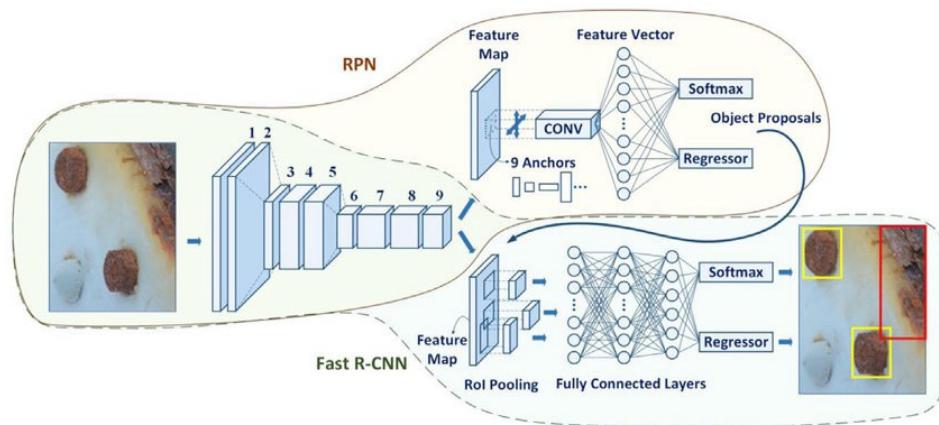


Рисунок 3.19 — Архітектура мережі Faster R-CNN [?]

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.

4 СТВОРЕННЯ ПАНОРАМИ

У четвертому розділі описується пошук відповідності між кадрами, матриці гомографії, та створення кінцевого панорамного знімку без викладача.

4.1 Пошук відповідності між кадрами

Рух камери не є рідкістю для відеозаписів лекцій. Камера може труситись, коли її прикріплено до столу, де студенти пишуть лекцію, або від вібрацій полу, коли викладач ходить по ньому. Камеру може рухати оператор для того, щоб сфокусувати увагу глядачів на певному сегменті дошки. У даному розділі описано оцінку гомографії за допомогою дескриптора ознак SIFT, як одного з кроків вирішення вищеписаних проблем.

Оскільки дошка вважається плоскою поверхнею, побудувати відповідність між точками дошки на різних зображеннях можна за допомогою гомографії. Рухи камери під час лекції можуть змінюватися від незначних субпіксельних зсувів до зміщень, в результаті яких видимою стає частина дошки, яка до цього була прихованою. Наша мета – зробити слайди, де камера виглядає статичною, а сегменти дошки поступово стають видимими та поєднуються для утворення панорами.

Ми можемо використовувати дескриптори ознак, такі як SIFT, SURF або ORB, щоб знайти ключові точки (feature points / keypoints). Був обраний SIFT, оскільки під час експериментів він надав візуально кращі результати, ніж інші алгоритми.

4.1.1 SIFT

У 1999 році англієць Девід Лоу представив алгоритм SIFT (Scale-invariant feature transform) [?], (укр. масштабозалежне перетворення ознак). Даний алгоритм застовується для знаходження ключових точок (локальних ознак) зображення. Ме-

тод досить точно і швидко знаходить дані точки. Головною перевагою алгоритму є інваріантність щодо просторової орієнтації та якості освітлення. Має широке застосування в області комп'ютерного зору як один з кроків для побудови 3D-карт, ректифікації стереопари та детекції об'єктів.

Коротко розпишемо структуру алгоритму.

1) Пошук масштабно-просторових екстремумів.

На даному етапі потрібно знайти зони зображення та такі масштаби, які можна повторно знайти при різних перспективах (точок погляду). Тут використовується просторово та масштабно інваріантне ядро оператора гауса з операцією згортки до зображення $L(x,y,\sigma) = G(x,y,\sigma) * I(x,y)$, де $G(x,y,\sigma) = (1/2\pi\sigma^2) \exp(-(x^2 + y^2)/2\sigma^2)$.

Будується різниця гаусіан (DoG метод) (Рис. 4.1) з константою k :

$$D(x,y,\sigma) = (L(x,y,k\sigma) - L(x,y,\sigma))$$

Тобто початкове зображення поступово піддається згорткам гаусіанів з константою k на кожну епоху. При чому кожна епоха відрізняється між собою значенням $k = 2^{1/s}$, де s число, що показує на скільки інтервалів розділити кожну епоху. В стеку однієї епохи зберігається $s + 3$ зображень. Коли епоха завершиться, то створюється нове гаусове зображення з двох найвищих в стеку, взяттям кожного 2-го пікселя рядка і колонки.

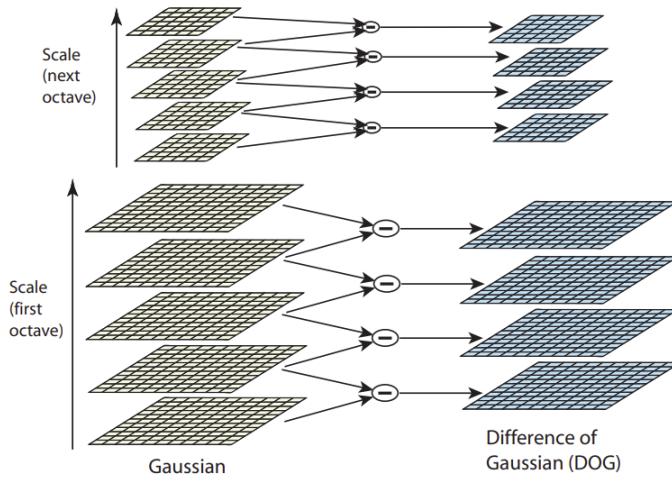


Рисунок 4.1 — Знаходження різниць гаусіанів 1-ий етап SIFT [?]

Пошук локальних екстремумів

Для знаходження локальних екстремумів (Рис. 4.2) зображення різниці гаусіан якоїсь точки беруться 8 сусідів цього ж зображення і 9 зображення різниць зверху та знизу. Точка є екстремум якщо вона значення її більше або менше за значення всіх її сусідів.

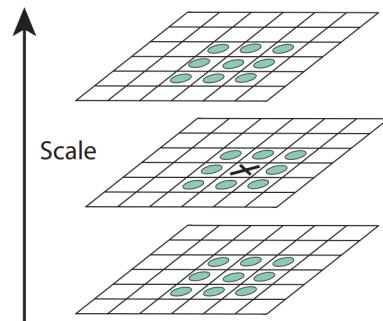


Рисунок 4.2 — Пошук локальних екстремумів: 2-ий етап SIFT [?]

Частота вибірки по масштабу.

Тут автор обґруntовує кількість того, скільки разів потрібно робити зміну масштабу зображення. Експерименти показують (Рис. 4.3), що на даному етапі метод дає велику кількість кандидатів екстремумів, і що це дуже важко обрахувати їх всі.

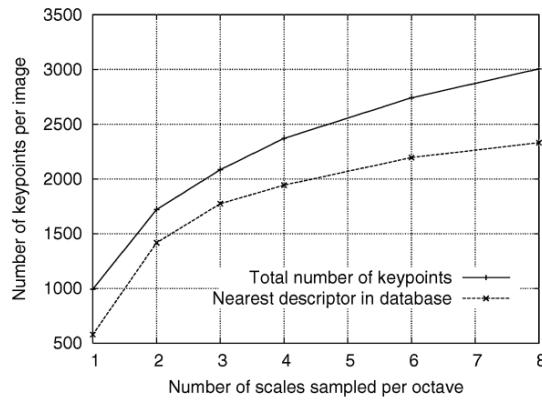


Рисунок 4.3 — Графік залежності кількості змін масштабу на кожну епоху до кількості ключових точок на зображенні [?]

Частота вибірки по простору.

Пропонується використовувати оптимальне значення $\sigma = 1.6$ при якому маємо найбільший відсоток збігів екстремумів при багаторазовому повторенні експерименту.

2) Точна локалізація ключових точок.

Після знаходження точок-кандидатів потрібно відсіяти точки зі слабким контрастом на основі інформації масштабів та відношення головних викривлень.

Для цього застосовується розклад Тейлора масштабно-просторової функції $D(x,y,\sigma)$ в точці $\mathbf{x} = (x,y,\sigma)$.

$$D(\mathbf{x}) = D + \frac{\partial D^T}{\partial \mathbf{x}} \mathbf{x} + \frac{1}{2} \mathbf{x}^T \frac{\partial^2 D}{\partial \mathbf{x}^2} \mathbf{x} \quad (5)$$

Місце де знаходиться екстремум $\hat{\mathbf{x}}$:

$$\hat{\mathbf{x}} = \frac{\partial^2 D^{-1}}{\partial \mathbf{x}^2} \frac{\partial D}{\partial \mathbf{x}} \quad (6)$$

Підставивши 6 у 5, маємо можливість відсіяти нестабільні екстремуми по мо-

дулю значення (Рис. 4.3):

$$D(\hat{\mathbf{x}}) = D + \frac{1}{2} \frac{\partial D^T}{\partial \mathbf{x}} \hat{\mathbf{x}}$$

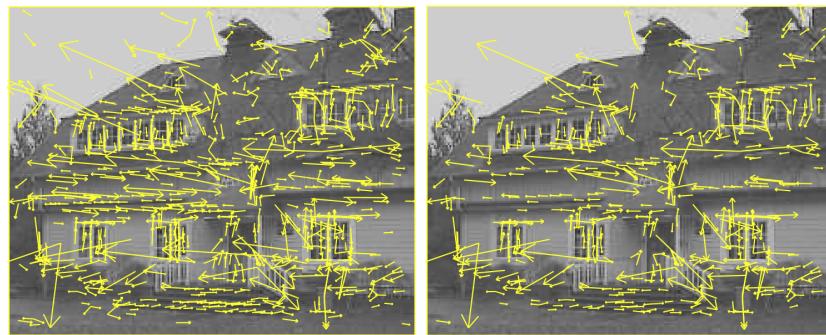


Рисунок 4.3 — Приклад відсіювання екстремумів [?]

Тобто обмежуючи $|D(\hat{\mathbf{x}})| < \alpha$. Якщо кожен піксель в діапазоні $[0,1]$, то і $\alpha \in [0,1]$.

3) Визначення орієнтації градієнтів.

Доожної точки визначається декілька орієнтацій градієнтів. Магнітуда градієнта по сусідам $m(x,y)$ та його орієнтація $\theta(x,y)$:

$$m(x,y) = \sqrt{(L(x+1,y) - L(x-1,y))^2 + (L(x,y+1) - L(x,y-1))^2}$$

$$\theta(x,y) = \tan^{-1}(L(x,y+1) - L(x,y-1)) / (L(x+1,y) - L(x-1,y))$$

, де $L(x,y)$ - значення згладженого гаусового зображення з найближчим масштабом.

4) Дескриптор точок.

Локальні градієнти обчислюються для кожного масштабу навколоожної ключової точки. Створюються дескриптори кожної ключової точки.

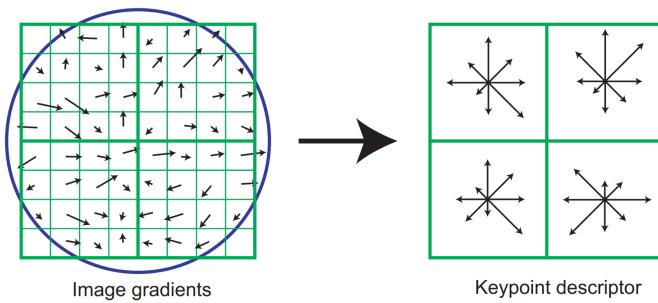


Рисунок 4.4 — Створення дескрипторів точок [?]

4.1.2 Знаходження відповідних точок зображень

Дано два кадри F^i та F^{i+s} . Нехай ми маємо набір $\{(p_j^i, p_j^{i+s}) : j = \overline{1,4}\}$ пар координат відповідних точок, де $p_j^i \in R^2 \times \{1\}$ – координата пікселя p на кадрі номер i , $p_j^{i+s} \in R^2 \times \{1\}$ – відповідна їй координата на кадрі номер $i + s$. Відповідними точками є ті, що є проекціями однієї і тієї ж точки у просторі.

Нехай D^i та D^{i+s} множина дескрипторів кадрів F^i та F^{i+s} відповідно. Мета – отримати $M^{i,i+s}$ множину усіх знайдених відповідних точок між кадрами F^i і F^{i+s} .

Був використаний **Brute Force Matcher** для знаходження відповідних точок.

Algorithm 2 Алгоритм Brute Force Matcher

Вхід: Множини дескрипторів D^i та D^{i+s}

Вихід: Множина відповідних точок $M^{i,i+s}$

Ініціалізація: Створюємо множину відповідних дескрипторів $D^{i,i+s}$

$\forall i \in D^i :$

$$h_{i,j}^{\min} \leftarrow 0$$

$\forall j \in D^{i+s} :$

$$h_{i,j} \leftarrow \text{distance}(i,j)$$

Якщо $h_{i,j} \leq h_{i,j}^{\min}$

j є відповідним дескриптором для i , додаємо до $D^{i,i+s}$

З $D^{i,i+s}$ формуємо $M^{i,i+s}$

Тобто для кожного дескриптора першого зображення шукаємо найближчий на другому. Маючи список відповідних дескрипторів можна знайти відповідні точки на обох зображеннях.

Приклад застосування SIFT разом з Brute Force Matcher (Рис. 4.5) на дощі з викладачем наведений нижче.



Рисунок 4.5 — Кадри F^i та F^{i+s} з ключовими точками та лініями, які поєднують відповідні точки з відео [?]

4.2 Знаходження гомографії за допомогою RANSAC

Гомографія - матриця, що описує зв'язок точок між двома зображеннями площею поверхні.

$$H = \begin{bmatrix} h_{11} & h_{12} & h_{13} \\ h_{21} & h_{22} & h_{23} \\ h_{31} & h_{32} & h_{33} \end{bmatrix} \quad (7)$$

$$H^i \cdot p_j^{i+s} = c \cdot p_j^i, \quad \forall i = \overline{1,4} \quad (8)$$

Рівняння 8 можна легко розв'язати відносно невідомої гомографії H^i . Цю матрицю можна використовувати для компенсації руху камери – ми застосовуємо її до координат пікселів кадру номер $i + s$, після чого точки зображення, отриманого в результаті перетворення, мають ті ж координати, що й відповідні їм точки на кадрі під номером i . Якщо отримані координати не цілочисельні, їх можна округлити, що не матиме значного негативного впливу на якість результату.

Знаходження H вимагає знаходження всіх 9 параметрів матриці 7. Візьмемо пару відповідних точок T та T' :

$$T = ((x_1, y_1, 1), (x_2, y_2, 1), (x_3, y_3, 1), (x_4, y_4, 1)),$$

$$T' = ((x'_1, y'_1, 1), (x'_2, y'_2, 1), (x'_3, y'_3, 1), (x'_4, y'_4, 1))$$

Перепишемо 8 у матричній формі для T та T' :

$$\begin{bmatrix} x'_i \lambda \\ y'_i \lambda \\ \lambda \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} h_{11} & h_{12} & h_{13} \\ h_{21} & h_{22} & h_{13} \\ h_{31} & h_{32} & h_{33} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_i \\ y_i \\ 1 \end{bmatrix}, \quad \forall i, j = \overline{1, 4} \quad (9)$$

Таким чином ми приходимо до розв'язку системи:

$$\underbrace{\begin{bmatrix} x_1 & y_1 & 1 & 0 & 0 & 0 & -x_1x'_1 - y_1x'_1 \\ x_2 & y_2 & 1 & 0 & 0 & 0 & -x_2x'_2 - y_2x'_2 \\ x_3 & y_3 & 1 & 0 & 0 & 0 & -x_3x'_3 - y_3x'_3 \\ x_4 & y_4 & 1 & 0 & 0 & 0 & -x_4x'_4 - y_4x'_4 \\ 0 & 0 & 0 & x_1 & y_1 & 1 & -x_1y'_1 - y_1y'_1 \\ 0 & 0 & 0 & x_2 & y_2 & 1 & -x_2y'_2 - y_2y'_2 \\ 0 & 0 & 0 & x_3 & y_3 & 1 & -x_3y'_3 - y_3y'_3 \\ 0 & 0 & 0 & x_4 & y_4 & 1 & -x_4y'_4 - y_4y'_4 \end{bmatrix}}_A \begin{bmatrix} h_{11} \\ h_{12} \\ h_{13} \\ h_{21} \\ h_{22} \\ h_{23} \\ h_{31} \\ h_{32} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x'_1 \\ x'_2 \\ x'_3 \\ x'_4 \\ y'_1 \\ y'_2 \\ y'_3 \\ y'_4 \end{bmatrix}$$

Варто відмітити, що ми потім позбуваємося h_{33} , щоб H була нормованою, оскільки вона зв'язує точки площин, в яких 3-тя координата 1. У A маємо 8 рівнянь, для знаходження параметрів яких потрібно, щоб A була повноранговою. Для отримання H застосовується сингулярний розклад (SVD) матриці $= U\Sigma V^*$. Після розкладу V^* має розмір 9×9 . Параметри H знаходяться в останньому рядку V^* .

$$H = V_{9,:}^*/V_{9,9}^*, \quad H \in R^{1 \times 9} \rightarrow H \in R^{3 \times 3} \quad (10)$$

Для оцінки гомографії використовували RANSAC [?]. Користувач вводить рівень $\varepsilon > 0$ дозволеної похибки розрахунків – що менше, то краще, проте тим довше буде працювати алгоритм пошуку гомографії.

$$E(H) = \sum_{(x,x') \in M^{i,i+s}} [\|\frac{H \cdot x'}{(H \cdot x')_z} - x\| \leq \varepsilon] \rightarrow \max_{\substack{H \in \mathbb{R}^{3 \times 3} \\ \det H \neq 0}} \quad (11)$$

Algorithm 3 Алгоритм знаходження гомографії за принципом RANSAC

Вхід: $M^{i,i+s}$ - множина відповідних точок, ε та n - кількість ітерацій

Вихід: H^{best} - найкраща матриця гомографії

$\forall i = \overline{1,n} :$

1. Вибираємо випадковим чином 4 пари відповідних точок T та T' з $M^{i,i+s}$.
2. Обчислюємо H по формулі 10
3. Обчислюємо $E(H)$ по формулі 11
4. Якщо $E(H) < E(H^{best})$:

$$H^{best} \leftarrow H$$

4.2.1 Обробка ключових точок з маскою

Ключові точки (Рис. 4.6(а)), що дає нам дескриптор ознак SIFT ми використовуємо для оцінки гомографії, але також видаляємо ті ключові точки, які потрапляють в область маски рухомих об'єктів. Таким чином ми зменшуємо шанси того, що замість дошки алгоритм ”зачепиться” за одяг викладача або інші рухомі об'єкти. На Рис. 4.6(б) можна помітити, що існують точки, які насправді не належать рухомим об'єктам кадру F^{i+s} , але були видалені. Це відбулось через те, що такі точки відповідають точкам з кадру F^i які в свою чергу лежать в межах маски рухомих об'єктів.

(a) Ключові точки на кадрі F^{i+s} (б) Відповідні ключові точки на кадрі F^{i+s} , що залишились після видалення тих точок, що попали в область маски рухомих об'єктів

Рисунок 4.6 — Результат застосування маски для відповідних точок з відео [?]

4.3 Створення панорамного знімку

Часто бувають ситуації, коли для запису лекції використовується камера з невисокою роздільною здатністю, через що виникає необхідність рухати камеру, тому написи, які були на дошці, перестають бути видимими для глядачів, які не встигли записати матеріал, що було тільки-но представлено. Рішенням цієї проблеми і проблем, пов'язаних з третінням камери, є побудова панорами, яка створюється шляхом склеювання та накладання кадрів з відео.

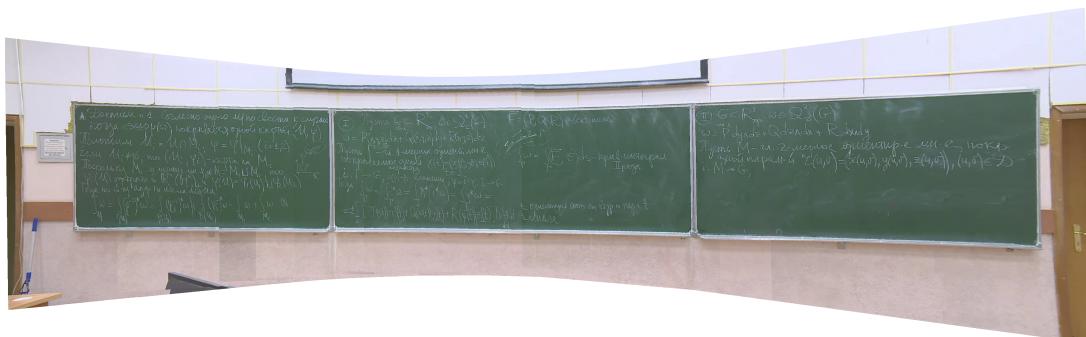


Рисунок 4.7 — Приклад отриманої панорами з автоматичним видаленням викладача з відео [?]

Панорамою W^i називатимемо відображення $W^i : P_W^i \rightarrow C$ з множини $P_W^i = \{1, \dots, w^i\} \times \{1, \dots, h^i\}$ пікселів у множину $C \subset \mathbb{R}$ інтенсивностей. Зауважимо, що у кожної панорами може бути своя ширина $w^i \geq w$ і висота $h^i \geq h$.

Algorithm 4 Створення панорами

Вхід: Два кадри F^i та F^{i+s} , поточна панорама W^i ($W^1 = F^1$)

Вихід: Панорама W^{i+s} .

Етап отримання відповідних точок

1. Знаходимо набір M^i пар відповідних пікселів між кадрами F^i і F^{i+s} і будуємо множину $M'^i = \{(p^i, p^{i+s}) \in M^i : B_{p^i}^i = B_{p^{i+s}}^i = 0\}$ тих пар відповідних пікселів, координати яких не належать області рухомих об'єктів.

2. Якщо $|M'^i| < 0.5 \cdot |M^i|$ або $|M'^i| < 4$, завершуємо алгоритм з результатом $W^{i+s} = W^i$.

3. Знаходимо набір M_W^i пар відповідних пікселів між панорамою W^i і кадром F^{i+s} і будуємо множину $M'_W^i = \{(p_W^i, p^{i+s}) \in M_W^i : \exists p^i \in P : (p^i, p^{i+s}) \in M'^i\}$.

Етап обчислення матриці гомографії

4. На базі множини M'_W^i пар відповідних точок знаходимо матрицю H_W^i гомографії, що співставляє пікселі кадру F^{i+s} та панорами W^i .

Етап обчислення розміру нової панорами

5. Рахуємо координати $l_1^i = H_W^i \cdot (0, 0, 1)^T$, $l_2^i = H_W^i \cdot (w - 1, 0, 1)^T$, $l_3^i = H_W^i \cdot (0, h - 1, 1)^T$, $l_4^i = H_W^i \cdot (h - 1, h - 1, 1)^T$ крайніх точок кадру F^{i+s} після застосування до них матриці H_W^i .

6. Для визначення множини P_W^{i+s} нової панорами W^{i+s} рахуємо величини $x_{\min}^i = \min_{j=1,4} \frac{(l_j^i)_x}{(l_j^i)_z}$, $x_{\max}^i = \max_{j=1,4} \frac{(l_j^i)_x}{(l_j^i)_z}$, $y_{\min}^i = \min_{j=1,4} \frac{(l_j^i)_y}{(l_j^i)_z}$, $y_{\max}^i = \max_{j=1,4} \frac{(l_j^i)_y}{(l_j^i)_z}$. Позначимо $P_W^{i+s} = 1, \dots, \max(w^i, x_{\max}^i - x_{\min}^i) \times 1, \dots, \max(h^i, y_{\max}^i - y_{\min}^i)$.

Етап створення нової панорами

7. Будуємо панораму W^{i+s} . Для зручності позначимо обернену матрицю $H' = (H_W^i)^{-1}$, числа $x'_{\min} = \min(x_{\max}^i, 0)$, $y'_{\min} = \min(y_{\max}^i, 0)$ і відображення $f^i : p \rightarrow \left(\left|\frac{(H' \cdot p)_x}{(H' \cdot p)_y}\right|, \left|\frac{(H' \cdot p)_y}{(H' \cdot p)_z}\right|\right)$, що перетворює координати з панорами до пікселів кадру за допомогою гомографії. Інтенсивність у пікселі p панорами W^{i+s} визначається за формулою

$$W^{i+s}(p) = \begin{cases} F^{i+s}(f(p)), & f(p) \in P, \\ W^i(p + (x'_{\min}, y'_{\min})), & p + (x'_{\min}, y'_{\min}) \in P^i, \\ 0, & p + (x'_{\min}, y'_{\min}) \notin P^i \end{cases}$$

4.4 Створення слайдів з відео

Після видалення викладача та суміщення кадрів ми створюємо слайди у вигляді коротких нотаток відеозапису лекції. Ми по черзі беремо пари кадрів панорами, які необов'язково є сусідніми – для збільшення чутливості алгоритму створення нових слайдів можна використовувати кадри, різниця між індексами яких є більшою, тому що змін на дощі між сусідніми кадрами може не бути.

4.4.1 Порівняння слайдів

Ми використовуємо оператор Лапласа для знаходження перепадів яскравості і зменшення рівня шуму. У наших експериментах саме цей оператор надав кращі результати, ніж інші диференціальні оператори

$$L(x,y) = \nabla^2 f(x,y) = \frac{\partial^2 f(x,y)}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 f(x,y)}{\partial y^2}$$

Для одержання маски всіх написів на дощі застосовуємо метод бінаризації Оцу . Це швидкий алгоритм, який на наш погляд дає прийнятну якість бінаризації для створення слайдів (Рис. 5).

Не кожна панорама є новим слайдом. Коли зміни на дощі невеликі (наприклад, лектор дописав формулу), треба лише оновити існуючий слайд. Якщо ж зміни значні (наприклад, лектор стер попередні записи), треба створити новий слайд і працювати з ним. Щоб мінімізувати недоліки маски та отримувати слайди з новою інформацією на дощі, ми виділяємо нові написи за допомогою оператора Лапласа.

Слайд – це та панорама W^i , на якій відображені стан дошки напередодні стану з великою кількістю змін. Ми порівнюємо між собою не кожну панораму, а пропускаємо вказану користувачем кількість q панорам. Оскільки розміри слайду W^i і панорами $W^{i+s \bullet q}$ можуть бути різними, треба враховувати це у процесі їх порівняння. Для цього розраховуємо горизонтальний зсув $x_{\min}^{i,i} = \sum_{j=1}^q \min(x_{\min}^{i+s \cdot j}, 0)$ і верти-

кальний зсув $y'_{\min} = \sum_{j=1}^q \min(y_{\min}^{i+s \cdot j}, 0)$. Користувач вказує кількість змін $t \in [0; 1]$ між слайдом та панорамою, яка є вирішальною для прийняття рішення щодо створення нового слайду. Нехай L^i та $L^{i+s \cdot q}$ панорами після обробки оператором Лапласа панорам W^i та $W^{i+s \cdot q}$ відповідно. Якщо виконується нерівність

$$\sum_{(x,y) \in P^i} |L^i(x,y) - L^{i+s \cdot q}(x - x'_{\min}, y - y'_{\min})| > t \cdot |P^{i+s \cdot q}|$$

бінаризовану W^i та додаємо до списку слайдів, а в іншому випадку переходимо до перевірки слайду $W^{i+s \cdot q}$.

Висновки до розділу 4

Було розглянуто алгоритм знаходження ключових точок SIFT. Показано як знаходити найкращу матрицю гомографії за принципом RANSAC. Побудований кінцевий алгоритм створення панорамного знімку без викладача.

5 ПРАКТИЧНІ РЕЗУЛЬТАТИ

У п'ятому розділі наводяться результати застосування алгоритму Бойкова-Колмогорова, згорткових нейронних мереж YOLOv5, MobileNetv3, SSD та Faster R-CNN. Показано на прикладах як працює інформаційна технологія для створення панорамних слайдів без викладача. Наступні результати були отримані за допомогою мови програмування Python її бібліотек PyTorch та PyMaxflow. Наступні тестування проводились на комп'ютері з процесором Intel Core i5-7200U @ 4x 3,1GHz на операційній системі Ubuntu 21.04.

5.1 Результати алгоритму Б-К та згорткових мереж

В даній роботі досить непогано проявив себе метод Б-К, а саме програмна бібліотека PyMaxflow автором якої є сам Колмогоров. Даний метод найшвидше працює саме в ній.

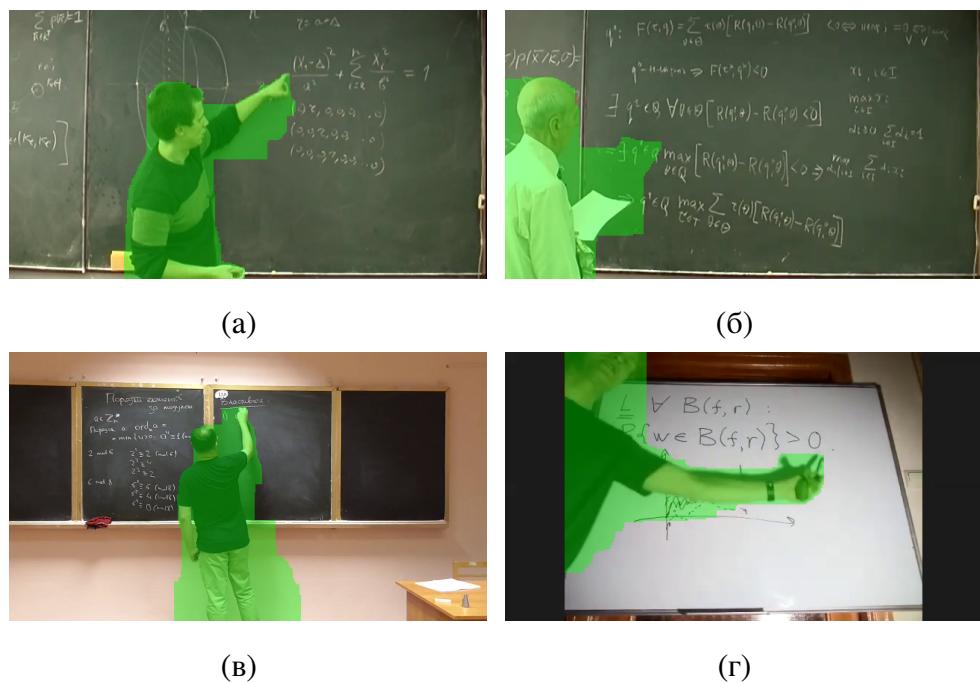


Рисунок 5.1 — Приклад роботи алгоритму Б-К для отримання маски рухомих об'єктів

Як ми бачимо на прикладах (Рис. 5.1) досить гарна якість маски рухомих об'єктів.

Переваги методу:

- 1) Алгоритм Б-К досить швидко будує мінімальний розріз. Статистика на ОС під, час 0.15 секунди на кадр розміром 330x640.
- 2) Даний метод не потребує ніякої передобробки, тобто не потрібно навчати як нейронну мережу.

Недоліки методу:

- 1) Оскільки даний метод локалізує рух на кадрах відео, то коли рухається камера, відповідно практично все що в кадрі стає рухомим об'єктом (Рис.5.2). Частково дана проблема вирішена на 2-му кроці алгоритму створення панорами (Алгоритм 4).

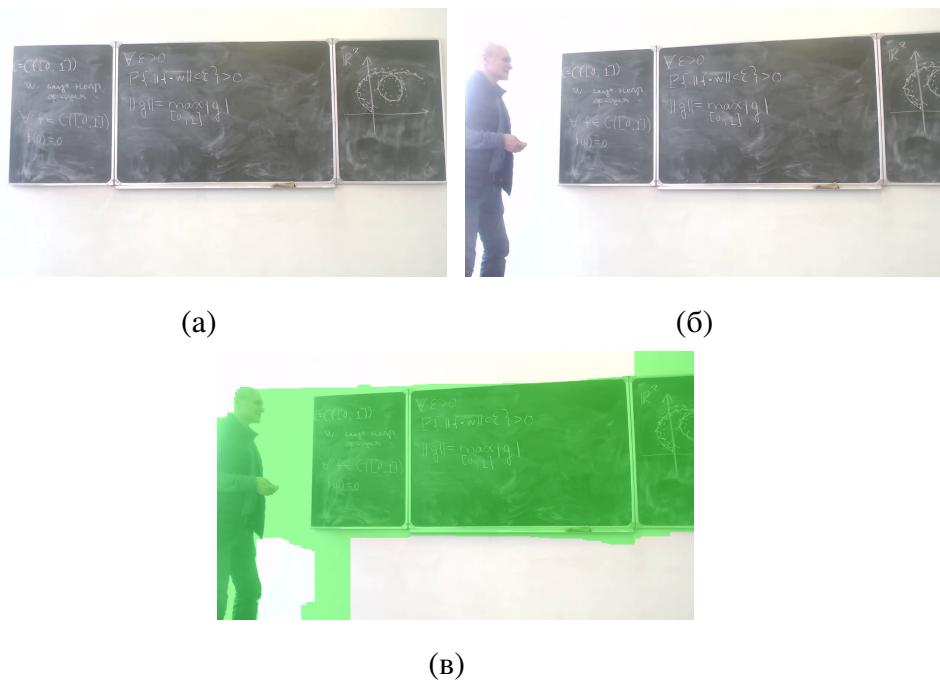


Рисунок 5.2 — Приклад поганої маски рухомих об'єктів [?]

- 2) Якщо викладач практично не рухається довгий час, відповідно частково не потрапляє на маску рухомих об'єктів, з цього слідує, що він може потрапити на панорамний слайд.

5.2 Результати згорткових мереж

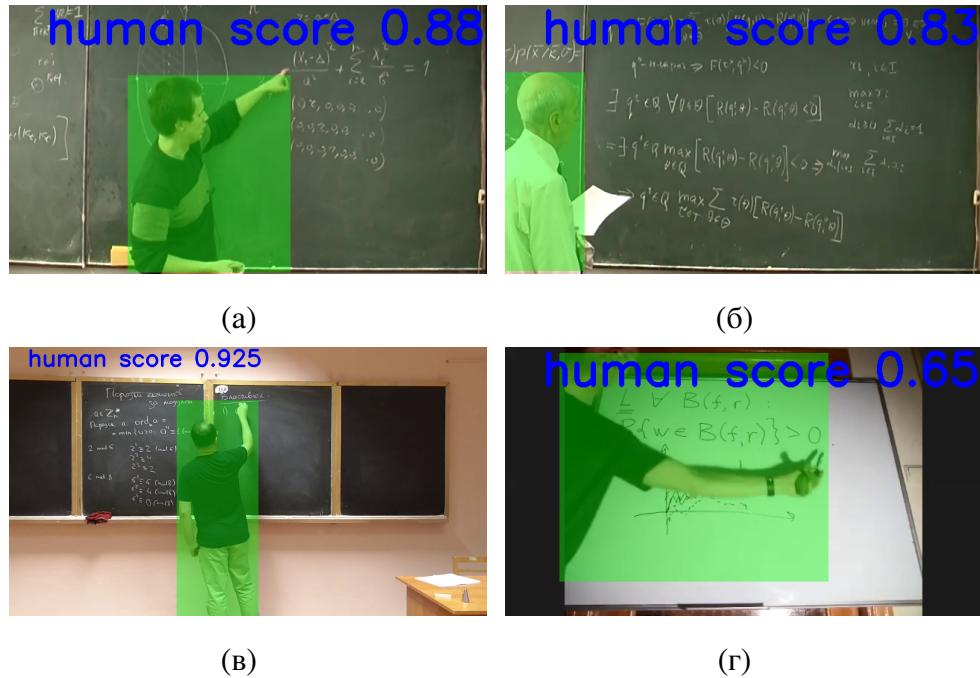


Рисунок 5.3 — Приклад роботи yolov5n

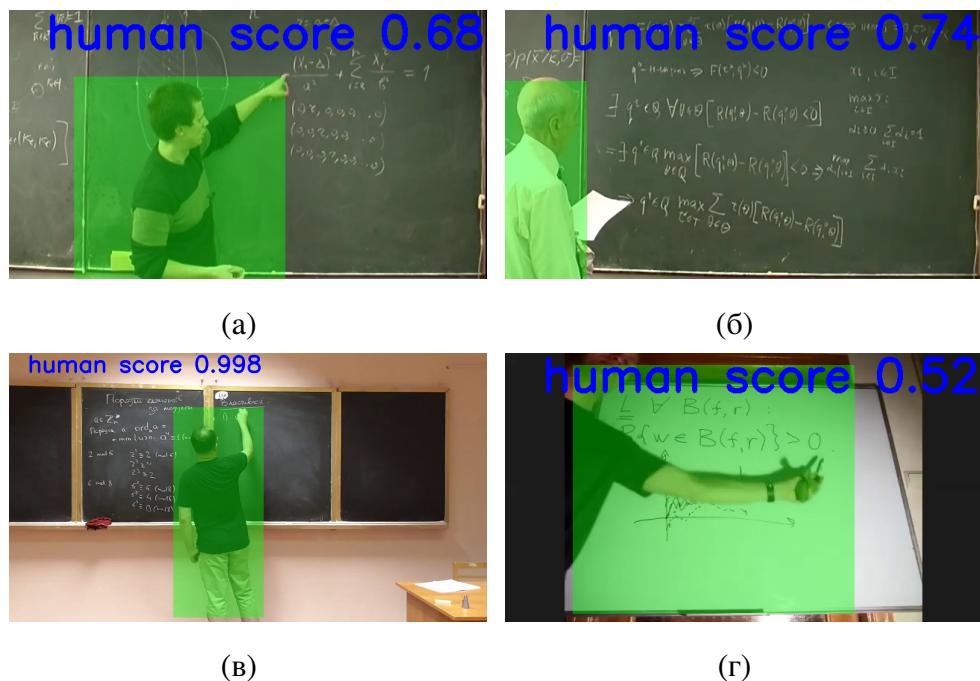


Рисунок 5.4 — Приклад роботи ssdlite320-mobilenet-v3

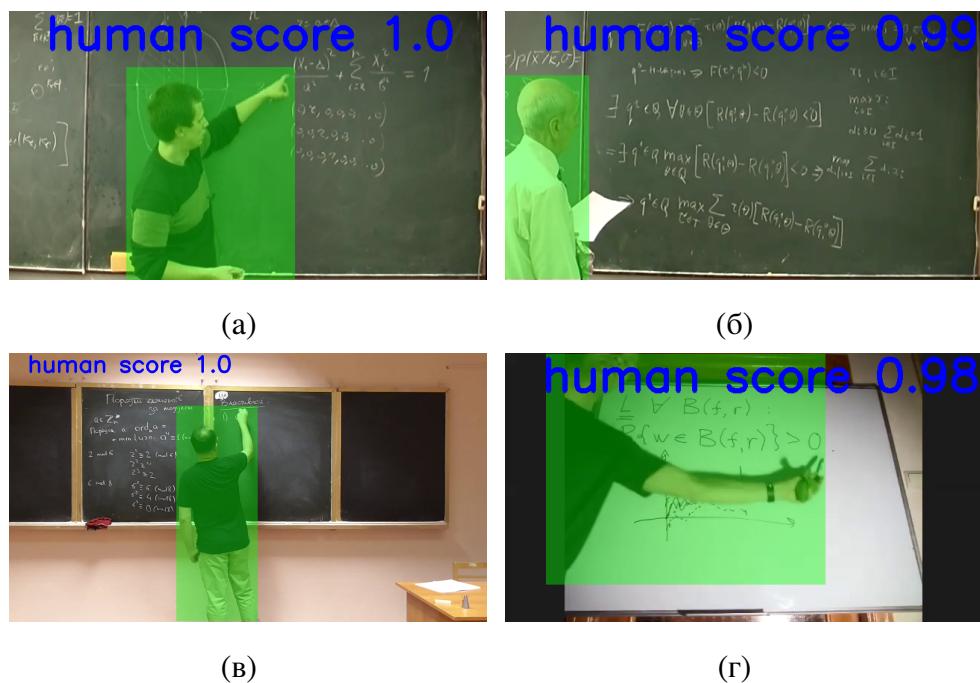


Рисунок 5.5 — Приклад роботи fasterrcnn-mobilenet-v3

Переваги згорткових мереж:

- 1) Згорткові мережі детекції людини, що були використані в даній роботі є теж досить швидкими, оскільки були створені для мобільних пристройів.
- 2) Детекція людини не залежить від руху камери. Відповідно навіть кадри, що отримуються під час руху камери будуть застосовані для створення панорами.
- 3) Результати свідчать про високу точність локалізації викладача.

Недоліки згорткових мереж:

- 1) Якщо викладач має в руці якийсь предмет, листок паперу чи маркер, то дані об'єкти мережа не локалізує, відповідно можуть бути дефекти на панорамі.
- 2) Розмір інформаційної технології стає більшим через зберігання ваг.

5.3 Швидкість методів локалізації людини чи рухомих об'єктів

Було протестовано 1000 разів отримання маски різними методами на картинці 720×1280 та отриманий середній час обробки кадру (Таб. 5.1). Варто відмітити, що картинка перед входом в шари згорток у згорткових мережах підлягають компресії

до якогось базового розміру для входу. Така ж компресія робиться і для входу в алгоритм Б-К, картинка зменшується удвічі.

Таблиця 5.1 — Таблиця швидкості згорткових мереж та алгоритму Б-К

| yolov5n | ssdlite320-mobilenet-v3 | fasterrcnn-mobilenet-v3 | Boykov-Kolmogorov |
|---------|-------------------------|-------------------------|-------------------|
| 0.12 | 0.06 | 0.12 | 0.22 |

Як бачимо найшвидшим методом є ssdlite320-mobilenet-v3, а найдовшим Бойкова-Колмогорова. Але експерименти показали, що прийнятну якість дає саме yolov5n.

5.4 Результати створення панорами