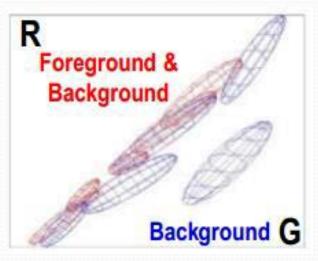
Spracovanie farebného obrazu GMM Domáca úloha 2

GMM

- Gaussian Mixture Model
- Využívaný pri segmentácii
- http://www.mathworks.com/help/stats/gmdistributionn.fit.html
- Matlab :help gaussian mixture model





GMM matlab

```
MU_1 = [1\ 2]; SIGMA_1 = [2\ 0;\ 0.5];
MU_2 = [-3 - 5]; SIGMA_2 = [1 0; 0 1];
X = [mvnrnd(MU1,SIGMA1,1000);
  mvnrnd(MU2,SIGMA2,1000)];
scatter(X(:,1),X(:,2),10,'.')
hold on
options = statset('Display','final');
obj = gmdistribution.fit(X,2,'Options',options);
h = ezcontour(@(x,y)pdf(obj,[x y]),[-8 6],[-8 6]);
```

GMM – ako funguje

- 2 hlavné kroky
- Expectation
 - Pre každý bod vypočítať pravdepodobnosť priradenia k jednotlivým gaussianom
- Maximization
 - Výpočet novej pravdepodobnosti/rozmerov gaussianov/mean

Expectation

• $\tau(z_{nk})$ – pravdepodobnosť, že bod x_n je generovaný k-tym Gaussianom

$$\tau(z_{nk}) = \frac{\pi_k N(x_n | \mu_k, \sum_k)}{\sum_{j=1}^K \pi_j N(x_n | \mu_j, \sum_j)}$$

Expectation

- $N(x_n|\mu_k,\Sigma_k)$ gaussian (vytvoriť podľa vzorca z prednášky)
- π pravdepodobnosť, koľko bodov generuje jednotlivý gaussian
 - Ich súčet je 1
- Príklad
 - máme 4 gaussiany s pravdepodobnosťami (0.2, 0.3, 0.4, 0.5), a pri počítaní $\tau(z_{nk})$, kde k=2 je π_k =0.3

Maximization

- Máme k gaussianov
- N počet všetkých bodov
- V tomto kroku vypočítame nové hodnoty kre každý gaussian a to:
- Nové pravdepodobnosti

$$\pi_k^{new} = \frac{N_k}{N} \qquad \qquad N_k = \sum_{n=1}^N \tau(z_{nk})$$

Maximization

- Nové mean
 - (stredy gaussianov)

$$\mu_k^{new} = \frac{\sum_{n=1}^N \tau(z_{nk}) x_n}{N_k}$$

 Nové sigmy, teda kovariančné matice pre každý gaussian (určujú "tvar a naklonenie" gaussianov)

$$\sum_{k}^{new} = \frac{1}{N_k} \sum_{n=1}^{N} \tau(z_{nk}) (x_n - \mu_k^{new}) (x_n - \mu_k^{new})^T$$

Domáca úloha 2

- GMM
- vstup dáta, ktoré chcem prerozdeliť
- výstup prerozdelené dáta
 - Porovnanie s K-means
 - Vykreslenie prerozdelených dát
 - Ich farebne rozlíšenie podľa prerozdelenia
 - Vykreslenie generujúcich gaussianov v 2D a 3D
 - príklad rozdelenia a vykreslenia máte v helpe v matlabe "gaussian mixture model", tam si to mozte pozriet

Vstup

 možnosť vybrať si z viacerých vstupov (príklad):

- $MU_1 = [1 \ 2]$; $SIGMA_1 = [30 \ 0; 0 \ .1]$;
- $MU_2 = [1 \ o]; SIGMA_2 = [42 \ o; o \ .2];$
- X = [mvnrnd(MU1,SIGMA1,1000);
 mvnrnd(MU2,SIGMA2,1000)];
- scatter(X(:,1),X(:,2),10,'.')

Vstup

- X = rand(1000,2);
- scatter(X(:,1),X(:,2),10,'.')
- $MU_1 = [1\ 2]$; $SIGMA_1 = [20\ 0; 0\ .3]$;
- $MU_2 = [-10 2]$; $SIGMA_2 = [10 0; 0 .2]$;
- MU₃ = [-2 o]; SIGMA₃ = [40 2; 2 .2];
- X = [mvnrnd(MU1,SIGMA1,1000); mvnrnd(MU2,SIGMA2,1000); mvnrnd(MU3,SIGMA3,1000)];
- scatter(X(:,1),X(:,2),10,'.')

Vstupné hodnoty

- Vstup
 - možnosť výberu v GUI (aspoň 5)
- Mean
 - možnosť zadať v GUI
- Sigma
- Pravdepodobnosti rozdelenia
 - Rovnaké pre všetky gaussiany
- Počet gaussianov
 - možnosť zadať v GUI
- Počet iterácií (10/15/20/.../1000)
 - možnosť výberu v GUI

Vstupné hodnoty

- μ Mean
 - počet je rovný počtu gaussianov (skupín, do ktorých budú dáta rozdelené)
 - "centroidy gaussianov"
 - možnosť výberu
 - náhodne generované
 - určené pomocou K-means

Vstupné hodnoty

- Σ Sigma "rozmery gaussianu"
 - Určené pomocou kovariančnej katice pre každý gaussian
 môžu byť rovnaké pre všetky vstupné gaussiany
 - Napr. SIGMA = [20 0; 0 .3]; (sigma pre jeden gaussian)
- π pravdepodobnosti rozdelenia pre každý gaussian

DU 2

- Postup:
 - Načítať vstupné dáta
- 2 hlavné kroky
 - opakovať podľa počtu iterácií
- Expectation
 - Pre každý bod vypočítať pravdepodobnosť priradenia k jednotlivým gaussianom
- Maximization
 - Výpočet novej pravdepodobnosti/rozmerov gaussianov/mean

Odovzdávanie

• Do 23.5.2014, 6:00

- kucerova@sccg.sk
- Predmet: SFO DU2