

Einführung in die künstliche Intelligenz EKI06 – Computer Vision

Prof. Dr. A. del Pino

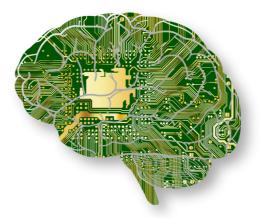


Bild: https://en.wikipedia.org/wiki/Machine_learning#/media/File:Anatomy-1751201_1280.png

Aufbau

- Überblick
- CV Anwendungen
- Neuronale Netze
- Deep Learning mit CNN
- Herausforderung: Ziffernerkennung
- Mini-Test



Die KI-Landkarte

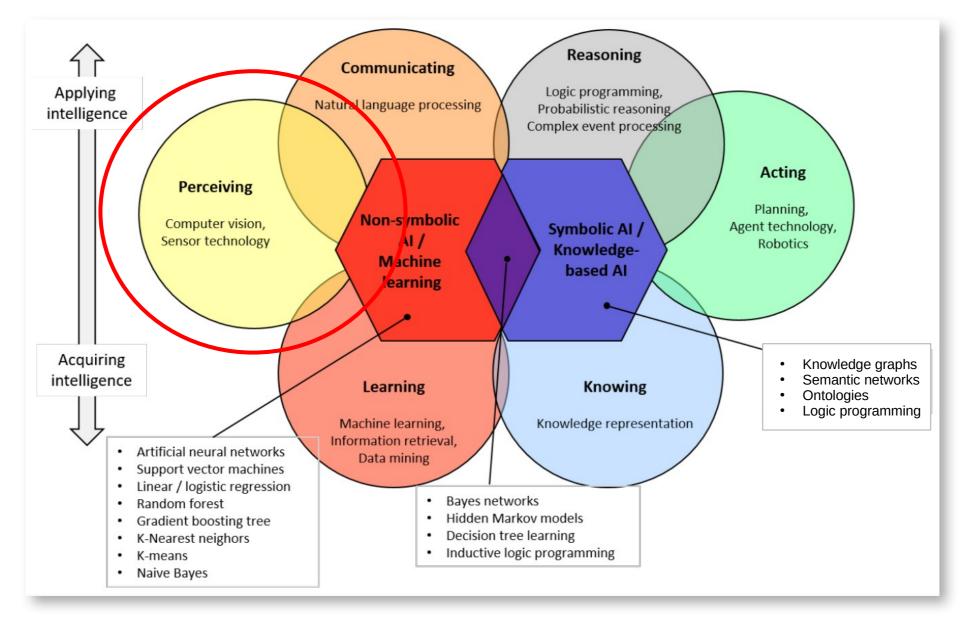


Bild: B. Humm "Applied Artificial Intelligence", S. 4

Aufbau

- Überblick
- CV Anwendungen
- Neuronale Netze
- Deep Learning mit CNN
- Herausforderung: Ziffernerkennung
- Mini-Test

Optische Zeichenerkennung (optical character recognition, OCR)

Eingabe:
Bild von hand- oder
maschinengeschriebenem Text

Ausgabe: Textdokument

Anwendungsfälle:

- Archivierung und Zugriff auf alte Dokumente
- Adressen scannen auf Briefen

• ...

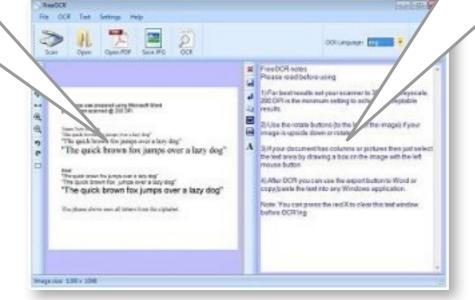


Bild: http://www.paperfile.net/

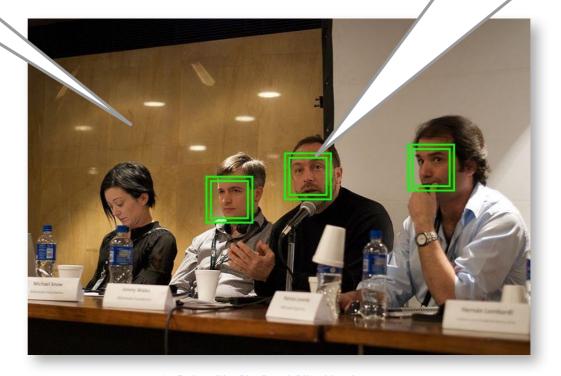
Gesichtserkennung

Ausgabe: Information, ob auf dem Bild Gesichter sind, Gesichts-Position und Identifikation

Eingabe: Bild

Anwendungsfälle:

- Autotagging von Kamerabildern
- Bilder im Internet finden
- Menschen erkennen (z.B. im Flughafen)



Quelle: https://de.wikipedia.org/wiki/Gesichtserkennung

Anwendungen im medizinischen Bereich

Anwendungsfälle:

Anomalien in CT / PET / MRI / Ultraschall-Bildern

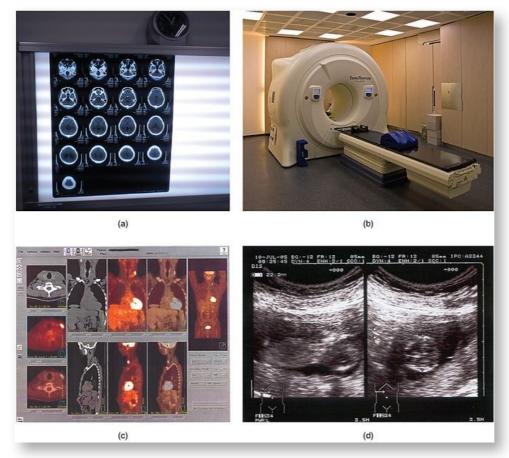


Bild: https://commons.wikimedia.org/wiki/File:113abcd Medical Imaging Techniques.jpg

Industrielle / Landwirtschaftliche Anwendungen

- Früchte sortieren
- QM in Fertigungsprozessen
- Roboter in Fertigungsprozessen



Quelle: https://en.wikipedia.org/wiki/Optical_sorting



Quelle: https://commons.wikimedia.org/wiki/File:KUKA_robot_for_flat_glas_handling.jpg

Anwendungen im Militär und der Luftfahrt

- Erkennen von feindlichen Soldaten und Fahrzeugen
- Raketenlenkung
- Autonome Fahrzeuge
- Drohnen, ...



Bild: https://en.wikipedia.org/wiki/Unmanned_aerial_vehicle



Bild: https://en.wikipedia.org/wiki/Unmanned aerial vehicle



Bild: https://commons.wikimedia.org/wiki/File:NASA_Mars_Rover.jpg



Anwendungen im Automobil-Bereich

- Kollisionswarnung
- Parkhilfe / automatisches Parken
- Verkehrsschild-Erkennung
- Autonome Fahrzeuge



Bild: https://en.wikipedia.org/wiki/Self-driving_car#/media/File:Waymo_Chrysler_Pacifica_in_Los_Altos,_2017.jpg



Bild: https://en.wikipedia.org/wiki/Collision_avoidance_system#/media/File:Collision_Warning_Brake_Support.jpg



Bild: https://en.wikipedia.org/wiki/Automotive_night_vision#/media/File:Audi_A8_2013_(11209949525).jpg

Film

- Erzeugen von Szenen in Filmen
- Motion capturing
- ...

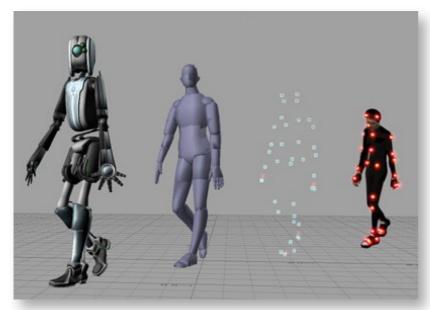


Bild: https://en.wikipedia.org/wiki/Motion_capture#/media/File:Activemarker2.PNG



Bild: https://en.wikipedia.org/wiki/Avatar_(2009_film)#/media/File:Avatarmotioncapture.jpg

Aufbau

- Überblick
- CV Anwendungen
- Neuronale Netze
- Deep Learning mit CNN
- Herausforderung: Ziffernerkennung
- Mini-Test



Neuron

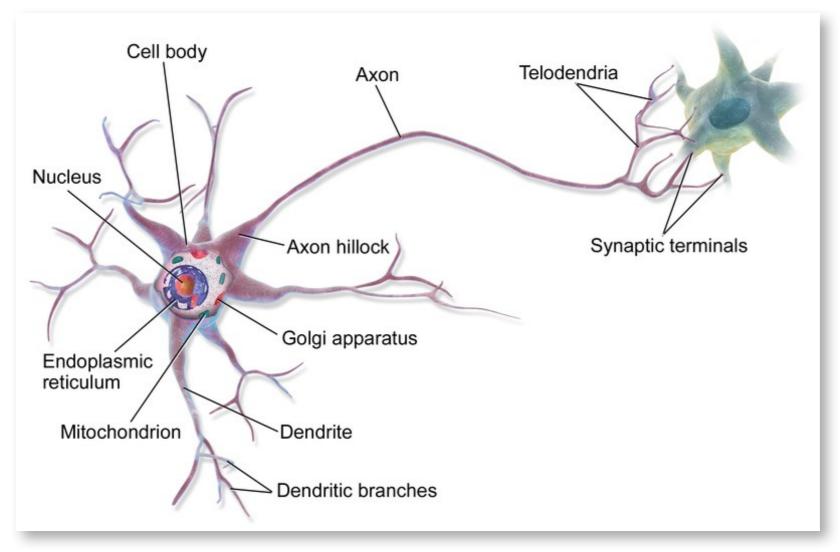
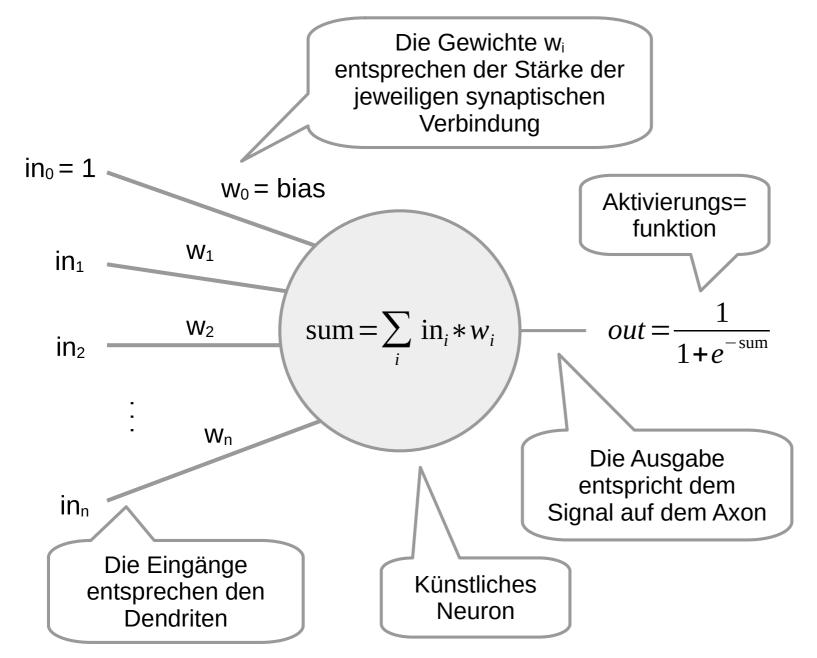
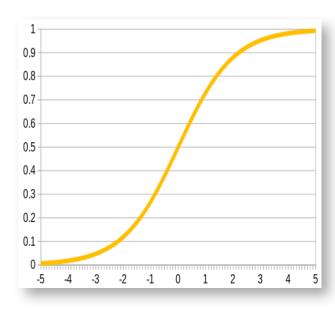


Bild: https://en.wikipedia.org/wiki/File:Blausen_0657_MultipolarNeuron.png

Künstliches Neuron (artificial neuron)



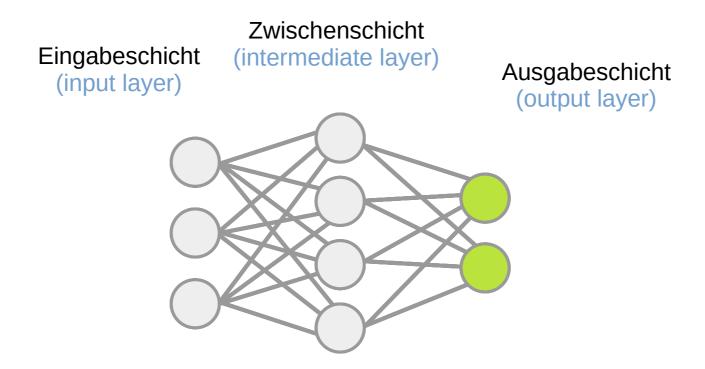
Sigmoid-Funktion



$$f(x) = \frac{1}{1 + e^{-x}}$$

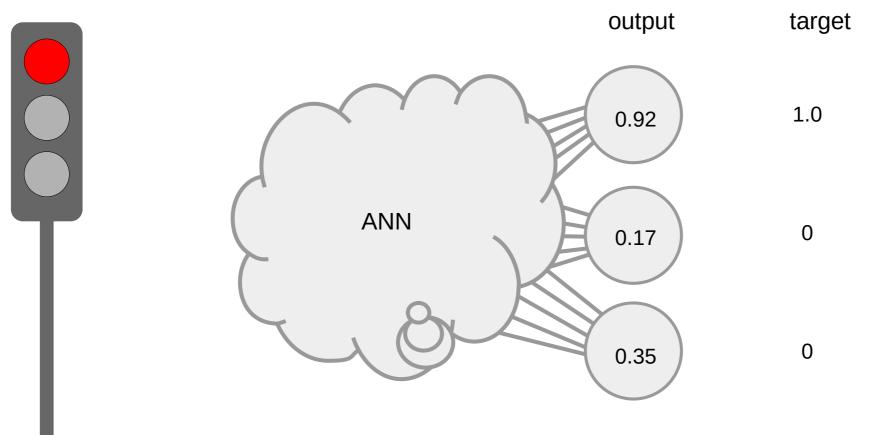
$$f'(x) = f(x) * (1 - f(x))$$

Künstliche neuronale Netzwerke (artificial neural networks, ANN)



- feed-forward network Ausgaben der einen Schicht sind die Eingaben der nächsten Schicht.
- recurrent network Ausgaben werden zu Eingängen einer früheren Schicht zurückgeleitet.

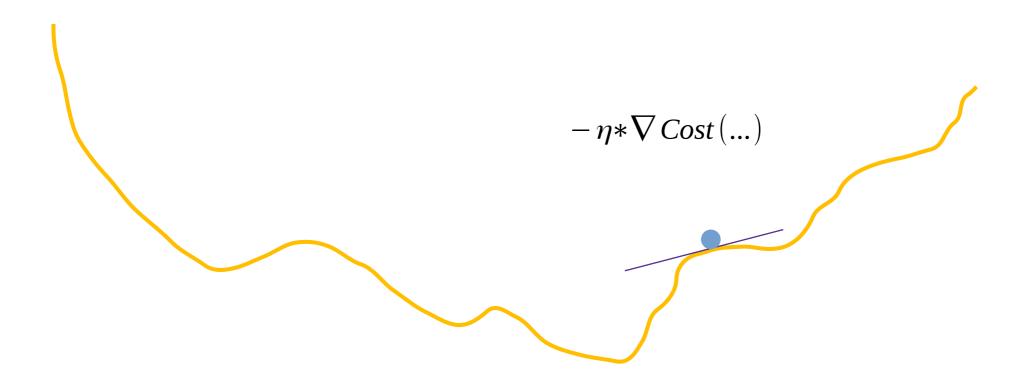
Künstliche neuronale Netzwerke – Fehler



Fehler =
$$Cost(W;) = \sum_{i} (target - out)^{2} = (1.0 - 0.92)^{2} + (0 - 0.17)^{2} + (0 - 0.35)^{2} = 0.1578$$

Kostenfunktion (cost function)

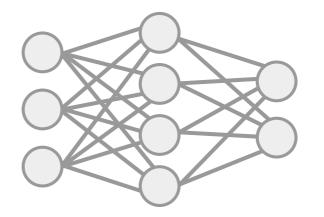
Künstliche neuronale Netzwerke – Gradientenabstieg (gradient descent)

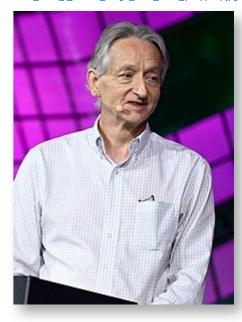


Training künstlicher neuronaler Netzwerke

Backpropagation

(D.E. Rumelhart, G.E. Hinton, R.J. Williams)



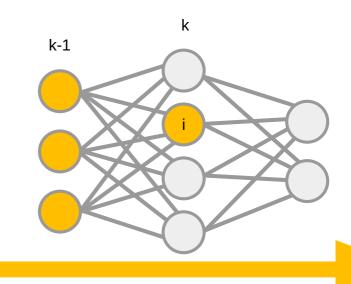


- Schritt 1 Leite die Trainingsdaten vorwärts durch das Netzwerk.
- Schritt 2 Berechne den Unterschied (d. h. Fehler) zwischen den tatsächlichen und den gewünschten Ausgaben in der letzten Schicht.
- Schritt 3 Berechne für jedes Neuron in der letzten Schicht seinen Korrekturwert.
- Schritt 4 Iteriere rückwärts von der vorletzten Schicht bis zur Eingabeschicht und berechne für jedes Neuron seinen Korrekturwert unter Berücksichtigung der bereits berechneten Korrekturwerte aus der nächsten Schicht.
- Schritt 5 Korrigiere jedes Gewicht mit Hilfe des Korrekturwerts, der zu dem jeweiligen Neuron gehört.

Training künstlicher neuronaler Netzwerke mit Backpropagation

Schritt 1 – Leite die Trainingsdaten vorwärts durch das Netzwerk.

```
public void forward(double [] input) {
    output[0] = input;
    for (int k=1; k<numLayers; k++) {</pre>
        for (int i=0; i<layerSize[k]; i++) {</pre>
            double sum = weight[k][i][layerSize[k-1]]; // bias
            for (int j=0; j<layerSize[k-1]; j++) {
                sum += output[k-1][j] * weight[k][i][j];
            output[k][i] = 1.0 / (1.0 + Math.exp(-sum));
    } // next layer k
```



$$\operatorname{sum}_{i} = \sum_{j} \operatorname{in}_{j} * w_{j,i}$$

$$out_i = \frac{1}{1 + e^{-\text{sum}}}$$

lastLayer

Training künstlicher neuronaler Netzwerke mit Backpropagation

Schritt 2 – Berechne den Unterschied (d. h. Fehler) zwischen den tatsächlichen und den gewünschten Ausgaben in der letzten Schicht.

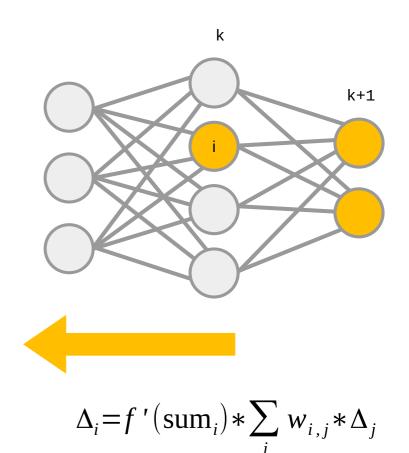
Schritt 3 – Berechne für jedes Neuron in der letzten Schicht seinen Korrekturwert.

```
public void backpropagate(double [] target) {
    // compute the delta values for the neurons in the last layer
    // and compute the training error
    int lastLayer = numLayers - 1;
    for (int i=0; i < layerSize[lastLayer]; i++) {</pre>
         double out = output[lastLayer][i];
                                                                                    e = \sum_{i} (target_{i} - out_{i})^{2}
\Delta_{i} = f'(sum_{i}) * (target_{i} - out_{i})
         error += (target[i] - out) * (target[i] - out);
         delta[lastLayer][i] = out * (1.0 - out) * (target[i] - out);
    }
    //...
```

Training künstlicher neuronaler Netzwerke mit Backpropagation

Schritt 4 – Iteriere rückwärts von der vorletzten Schicht bis zur Eingabeschicht und berechne für jedes Neuron seinen Korrekturwert unter Berücksichtigung der bereits berechneten Korrekturwerte aus der nächsten Schicht.

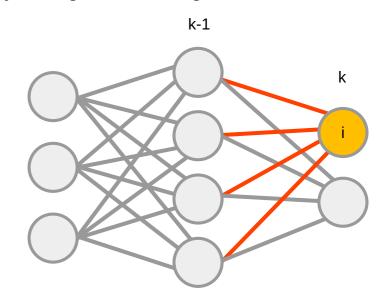
```
// compute the delta values for the upstream layers
for (int k=lastLayer-1; k>0; k--) {
   for (int i=0; i<layerSize[k]; i++) {</pre>
        double sum = 0;
        for (int j=0; j<layerSize[k+1]; j++) {
            sum += weight[k+1][j][i] * delta[k+1][j];
        } // next neuron j in layer k+1
        delta[k][i] = output[k][i] * (1.0 - output[k][i]) * sum;
    } // next neuron i in layer k
} // next layer k
```



Training künstlicher neuronaler Netzwerke mit Backpropagation

Schritt 5 – Korrigiere jedes Gewicht mit Hilfe des Korrekturwerts, der zu dem jeweiligen Neuron gehört.

```
// requires that backpropagate computed the delta values
public void adjust(double eta) {
    for (int k=numLayers-1; k>0; k--) {
        for (int i=0; i<layerSize[k]; i++) {</pre>
            for (int j=0; j<layerSize[k-1]; j++) {
                weight[k][i][j] += eta * delta[k][i] * output[k-1][j];
            }
            // adjust the weight from the bias
            weight[k][i][layerSize[k-1]] += eta * delta[k][i] * 1.0;
        } // next neuron i in layer k
    } // next layer k
```



$$w_{j,i} = w_{j,i} + \eta * \Delta_i * \text{out}_j$$

Training künstlicher neuronaler Netzwerke mit Backpropagation - Beispiel

Epoche	Trainingfehler	Lernrate	Validationsfehler	Anzahl Treffer	Fehlergenauigkeit
0	45661.53	0.060	4146.35	8006	80.06%
1	13995.44	0.057	1503.75	9049	90.49%
2	9426.43	0.054	1359.95	9155	91.55%
3	8248.04	0.051	1181.44	9266	92.66%
4	7476.28	0.048	1171.29	9270	92.70%
5	6935.89	0.045	1156.09	9293	92.93%
6	6635.06	0.042	1051.59	9354	93.54%
7	6275.22	0.039	982.17	9381	93.81%
8	5999.42	0.036	963.33	9398	93.98%
9	5777.54	0.033	904.77	9434	94.34%
10	5570.45	0.030	917.38	9435	94.35%
11	5322.61	0.027	868.89	9472	94.72%
12	5115.63	0.024	854.24	9475	94.75%
13	4935.88	0.021	807.96	9502	95.02%
14	4747.00	0.018	862.51	9470	94.70%
15	4607.83	0.015	820.57	9493	94.93%
16	4450.35	0.012	792.56	9511	95.11%
17	4368.73	0.009	763.66	9532	95.32%
18	4285.81	0.006	733.84	9543	95.43%
19	4249.72	0.003	699.82	9568	95.68%

Aufbau

- Überblick
- CV Anwendungen
- Neuronale Netze
- Deep Learning mit CNN
- Herausforderung: Ziffernerkennung
- Mini-Test



Deep Learning

 ANN mit einer Kaskade, bestehend aus vielen Zwischenschichten

- Regulärer Aufbau: Jede Schicht nutzt die Ausgabe der voherigen Schicht als Eingabe
- Erkennung von zunehmend komplexeren
 Elementen: low level (Pixels)
 über medium level (Formen)
 hin zu high level (Klassen)

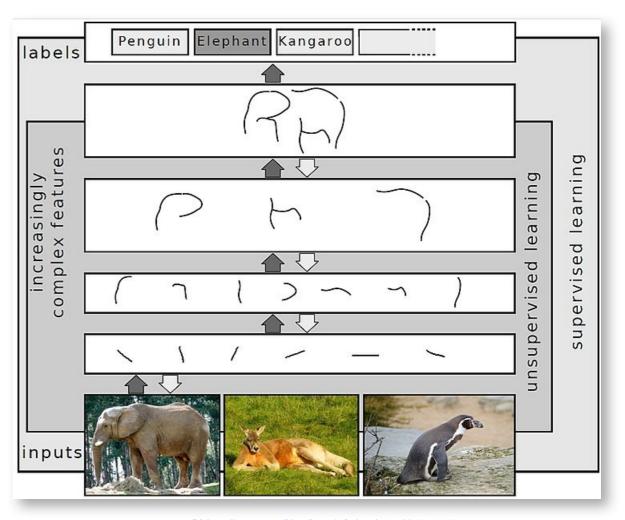
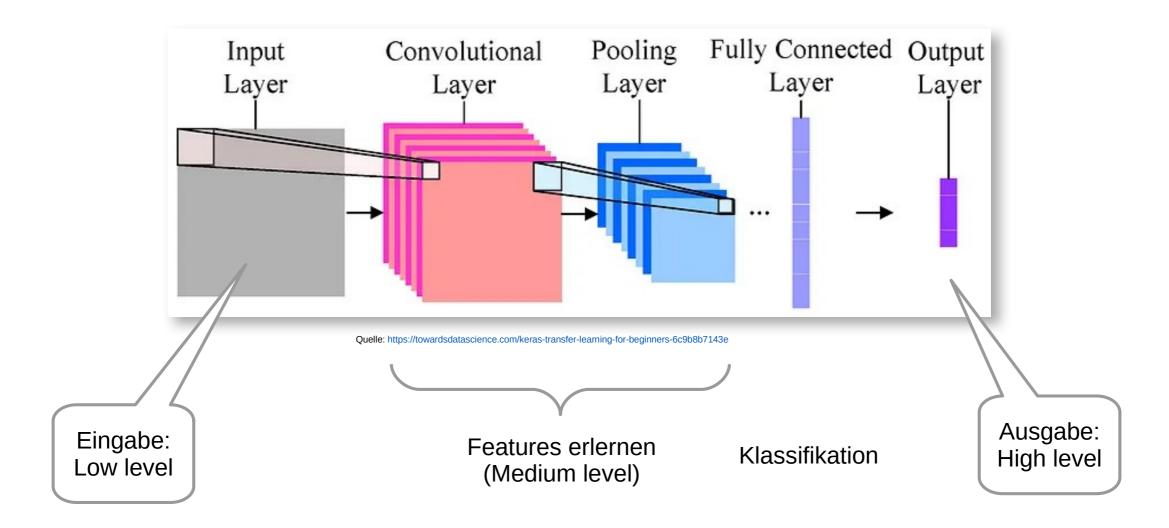


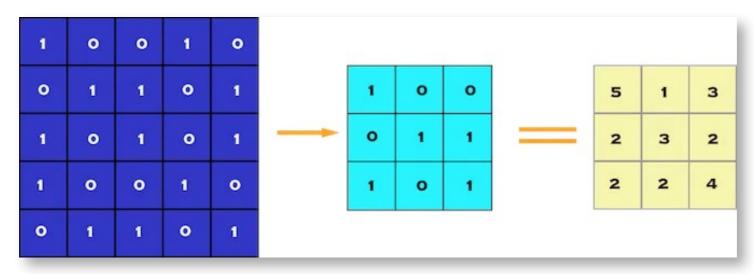
Bild: https://commons.wikimedia.org/w/index.php?curid=82466022

Convolutional Neural Networks (CNN)



Convolutional Layers

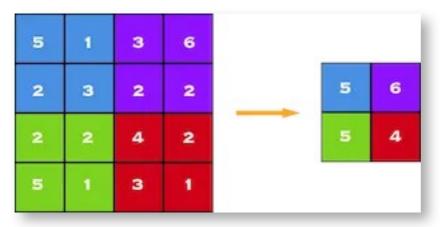
- Pixel werden nur im Zusammenhang mit unmittelbar benachbarten und nahestehenden Pixels betrachet.
 Erhalten der Beziehungen zwischen den verschiedenen Teilen eines Bildes
- Convolution: Filtern des Bildes mit einem kleineren Pixel-Filter.
 Verkleinert die Bildgröße ohne die Beziehung zwischen den Pixeln zu verlieren.



Quelle: https://towardsdatascience.com/image-classification-in-10-minutes-with-mnist-dataset-54c35b77a38d

Pooling Layers

- Selektiert einen Bereich von Pixels und berechnet das Maximum, den Durchschnitt oder die Summe der Pixels.
- Beispiel: Max-Pooling mit einem 2x2 Bereich

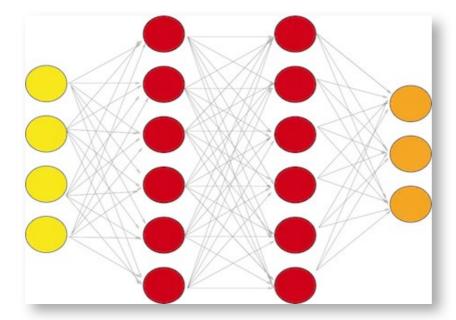


Quelle: https://towardsdatascience.com/image-classification-in-10-minutes-with-mnist-dataset-54c35b77a38d

Einfügen eines pooling layer nach jedem convolution layer reduziert die Komplexität.

Fully connected layers

- Fully connected layer: Jedes Neuron ist mit allen anderen Neuronen verbunden.
- Wird bei der Klassifikation von Bildern benutzt, die Anzahl der Ausgabe-Neuronen entspricht der Anzahl der Klassen.
- Beispiel:



Quelle: https://towardsdatascience.com/image-classification-in-10-minutes-with-mnist-dataset-54c35b77a38c

Aufbau

- Überblick
- CV Anwendungen
- Neuronale Netze
- Deep Learning mit CNN
- Herausforderung: Ziffernerkennung
- Mini-Test

Kaggle Wettbewerb: Ziffernerkennung

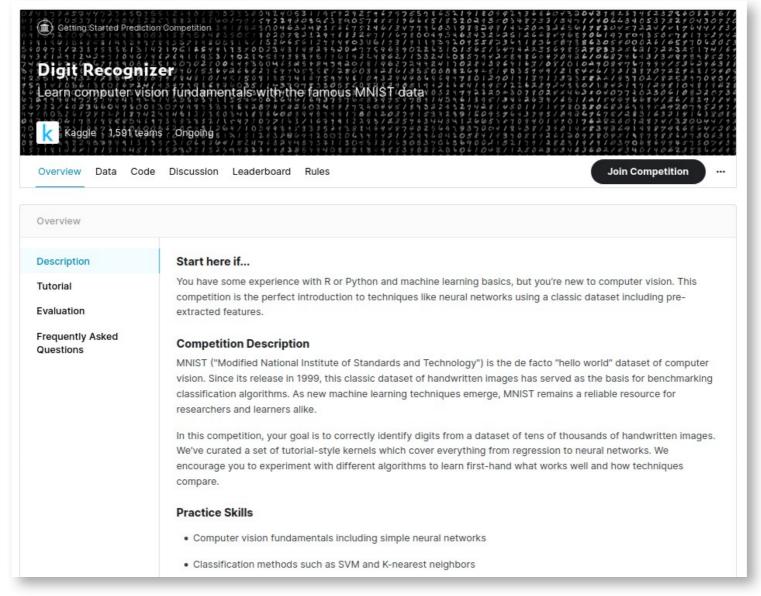


Bild: https://www.kaggle.com/c/digit-recognizer

Die MNIST Datenbank mit handgeschriebenen Ziffern

- MNIST Datenbank: http://yann.lecun.com/exdb/mnist/
- Aufgabe: Identifiziere eine Ziffer in einem Bild (OCR).
- Beispiel:

Eingabe:

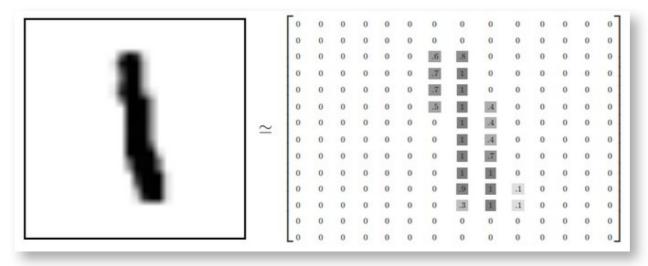


Quelle: https://nesusws-tutorials-bd-dl.readthedocs.io/en/latest/hands-on/tensorflow/mnist/

Ausgabe: 5 0 4 1

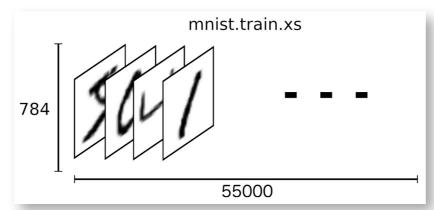
Repräsentation von Bildern

Einzelbild: Vektor, bestehend aus 28x28 = 784 Zahlen



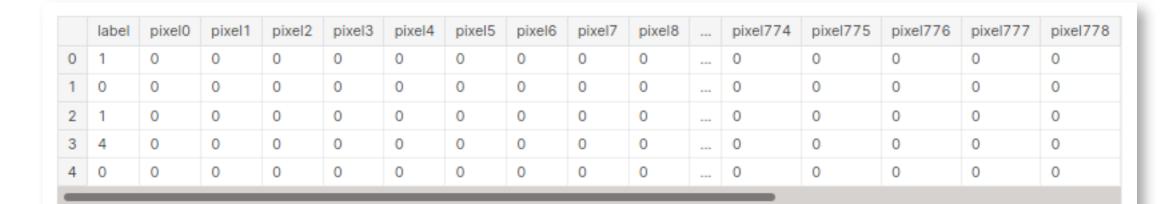
Quelle: https://nesusws-tutorials-bd-dl.readthedocs.io/en/latest/hands-on/tensorflow/mnist/

Datensatz zum Training: [55000,784]



Quelle: https://www.w3cschool.cn/doc_tensorflow_guide/tensorflow_guide-get_started-mnist-beginners.html

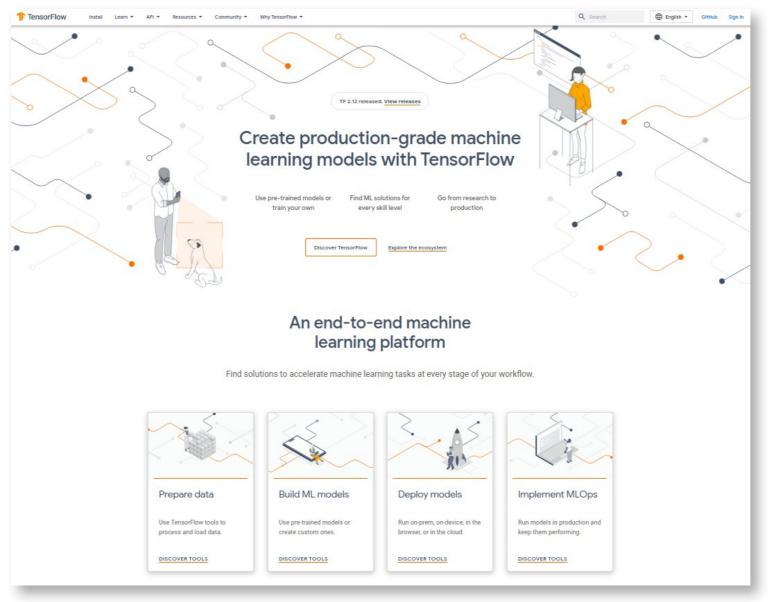
Repräsentation des Datensatzes



5 rows × 785 columns

Bild: https://www.kaggle.com/code/nitinbasantwani/digit-recognizer-using-basic-cnn-my-1st-notebook/notebook

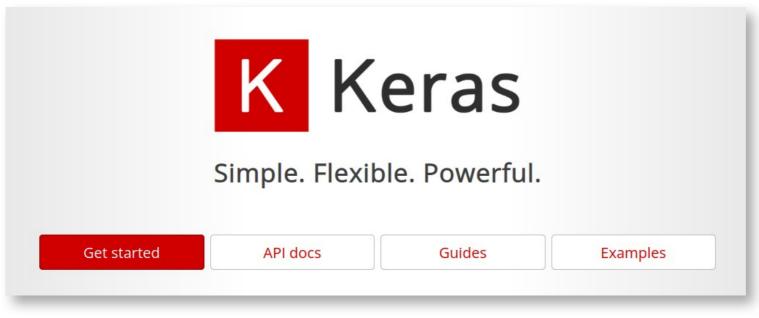
TensorFlow: ML Bibliothek von Google



Quelle: https://www.tensorflow.org/

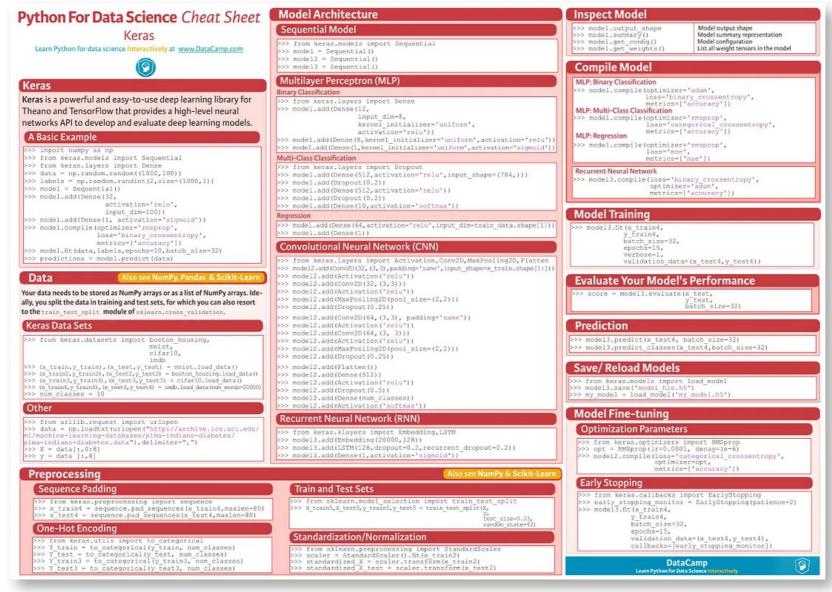


Deep Learning API



Quelle: https://keras.io/

Keras Cheat Sheet



Ouelle: https://becominghuman.ai/cheat-sheets-for-ai-neural-networks-machine-learning-deep-learning-big-data-678c51b4b463

Daten laden

```
import pandas as pd

# loading data

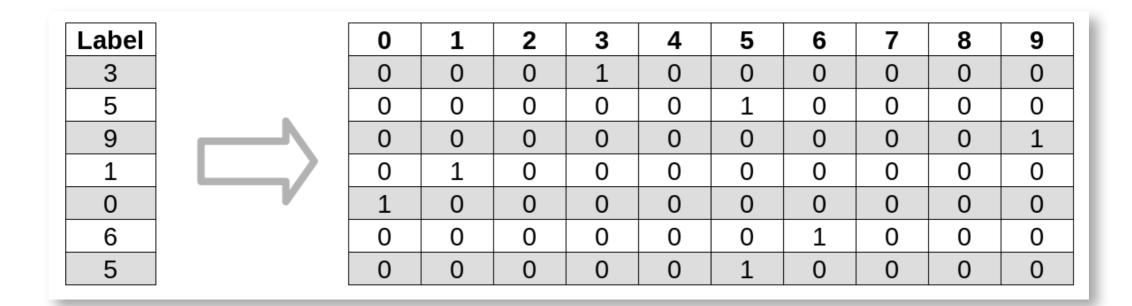
train = pd.read_csv('data/train.csv')

test = pd.read_csv('data/test.csv')
```

Vorverarbeitung der Daten

```
# Split features and labels in training set
X = train.drop(labels = ['label'], axis = 1)
y = train['label']
# One hot encode labels
Y = to_categorical(y, num_classes = 10)
# Normalize pixel data
X = X/255.0
# Reshape image in 3 dimensions (height = 28px, width = 28px, canal = 1)
X = X.values.reshape(-1, 28, 28, 1)
```

One-Hot Kodierung



Definition des Modells

```
from tensorflow.keras.models import Sequential
from tensorflow.keras.layers import Conv2D, MaxPooling2D, Flatten, Dense
                                                                                  2 convolutional und 2
from tensorflow.keras.optimizers import RMSprop
                                                                                      pooling layers
                                    ANN Topologie: Sequenz
                                     von Schichten (layers)
model = Sequential([
     Conv2D(32, (3,3), activation='relu', input_shape=(28,28,1))
                                                                            Aktivierungsfunktion:
     MaxPooling2D(2, 2),
                                                                                berechnet die
                                                                             Ausgabe einzelner
     Conv2D(64, (3,3), activation='relu'),
                                                                                  Neuronen
     MaxPooling2D(2,2),
                                                     Flatten in einen
                                                    Vektor mit einem
     Flatten(),
                                                    einzigen Feature
     Dense(512, activation='relu'),
     Dense(10, activation='softmax')
                                                                       2 fully connected
                                                                            layers
1)
```

Trainieren des Modells

Optimizer wird für die Optimierung der Metrik benutzt (gradient decent)

Loss function berechnet den Fehler, d.h. der Unterschied zwischen der aktuellen und der vorhergesagten Ausgabe

Metrik: Was soll optimiert werden

Compiling model

model.compile(optimizer=RMSprop(), loss='categorical_crossentropy', metrics=['accuracy'])

Fitting model

history = model.fit(X, Y, batch_size=100, epochs = 1)

Batch size: Anzahl der Trainingsdaten, die in einer Iteration des Optimierungsprozesses benutzt wird Anzahl der Epochen: Wie oft wird der ganze Traningsdatensatz für die Optimierung benutzt. Größere Werte verbessern die Treffergenauigkeit, aber auch die Laufzeit des Trainingsvorgangs

Evaluieren des Modells

Das Trainieren eines ANN benötigt eine lange Trainingszeit. Kreuzvalidierung braucht auch eine lange Zeit.

Alternative: train_test_split() erlaubt das einmalige Splitten der Daten im Trainings- und Testdatensatz

```
# Split the data in training and test set
```

```
X_train, X_test, Y_train, Y_test = train_test_split(X, Y)
```

TODO: train and evaluate

Erzeugen einer Submission Datei

Die Testdaten müssen wie die Trainingsdaten vorverarbeitet worden sein

```
# Predict results
results = model.predict(test)
# One hot decoding: Select the index with the maximum probability
results = np.argmax(results, axis = 1)
# Add columns ImageID and Label
results = pd.Series(results, name="Label")
```

submission.to_csv('data/submission.csv', index=False)

```
ImageID
             Label
               0
               3
               0
               3
               0
  10
               3
  11
  12
  13
  14
               0
  15
  16
               3
  17
               3
  18
  19
  20
  21
               9
```

```
h da HOCHSCHULE DARMSTADT UNIVERSITY OF APPLIED SCIENCES
```

Generate CSV file

submission = pd.concat([pd.Series(range(1, len(results)+1), name = "ImageId"), results], axis = 1)

Aufbau

- Überblick
- CV Anwendungen
- Neuronale Netze
- Deep Learning mit CNN
- Herausforderung: Ziffernerkennung
- Mini-Test



Mini-Test "Computer Vision", fällig am (Siehe Moodle)

- Nennen Sie Computer Vision Anwendungen
- Was ist ein ANN?
- Was ist back-propagation?
- Was ist deep learning?
- Was ist ein CNN?
- Wie werden die Bilder in der MNIST Datenbank repräsentiert?
- Was ist Keras und Tensorflow? Wie werden Sie benutzt?