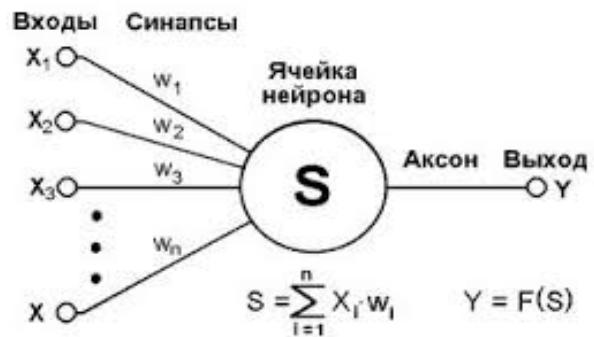


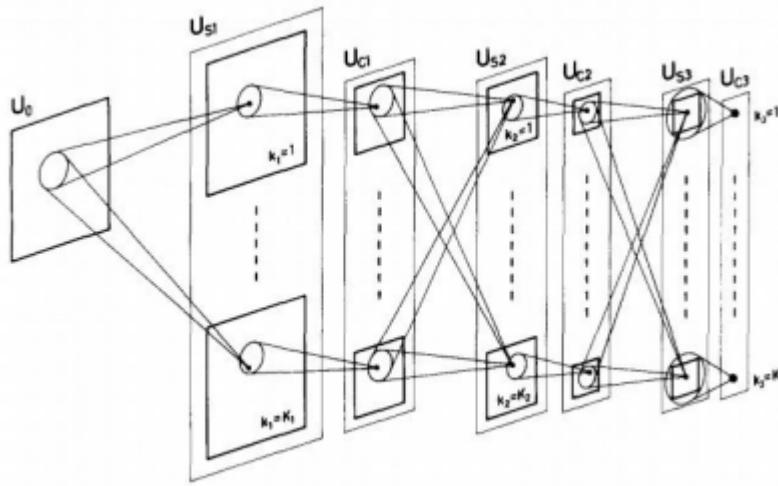
Глубокие методы в компьютерном зрении

Александр Петюшко, к.ф.-м.н.

Нейронные сети: история вопроса

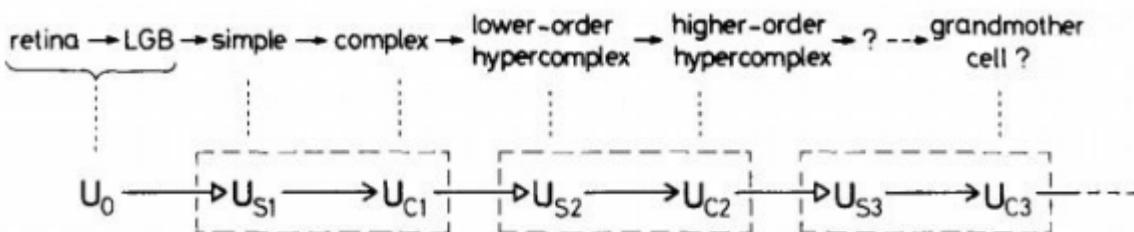
- 1943 - Маккалок и Питтс формализуют понятие нейрона
- 1949 – Хебб предлагает первый алгоритм обучения
- 1958 – Розенблatt изобретает однослойный персептрон и демонстрирует его способность решать задачу классификации
- 1974 – Галушкин и Вербос предлагают метод обратного распространения ошибки (впоследствии улучшен Хинтоном в 1986)
- 1975-1980 – Фукусима предлагает мощную модель когнитрона и неокогнитрона (прототип сверточных сетей)
- 1989 – Лекун представляет первую работу по объединению сверточных нейросетей и метода обратного распространения ошибки
- 2012 – Крижевский и Хинтон публикуют первую успешную глубокую классификационную нейросеть AlexNet





Неокогнитрон

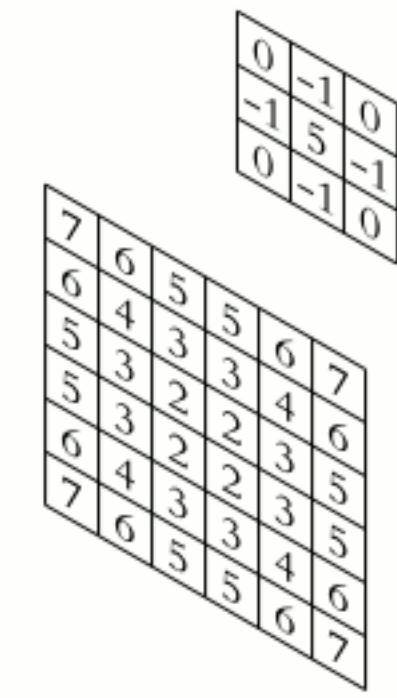
- Фукусима предложил практически современный метод построения архитектуры нейросетей, заимствованный им из модели первичной зрительной коры
- Два вида нейронов:
 - Простые (**Simple**), отвечающие за локальные признаки
 - Сложные (**Complex**), отвечающие за компенсацию искажения
 - Организованы в каскадную структуру **S-C-S-C-S-C...**
 - В сверточной сети **S=свертка, C=субдискретизация**
- Главный минус: не было предложено метода обратного распространения ошибки для обучения



Нейронные сети: предпосылки успеха

- *Несмотря на то, что весь математический аппарат был готов уже к середине 80-х годов прошлого века, революция в компьютерном зрении произошла только в 2012 году*
- Основные причины начала новой эры в нейронных сетях
 - Появились большие наборы данных для обучения ($\sim 10^6$ изображений)
 - Появились мощные видеокарты для обучения нейронных сетей
 - Открытость исследований (arxiv.org, github.com)

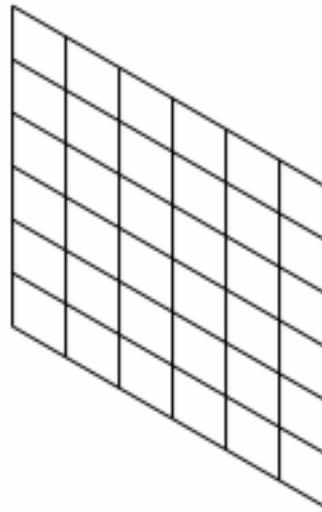
Свертка: основа компьютерного зрения



input

0	-1	0
-1	5	-1
0	-1	0

output



Субдискретизация

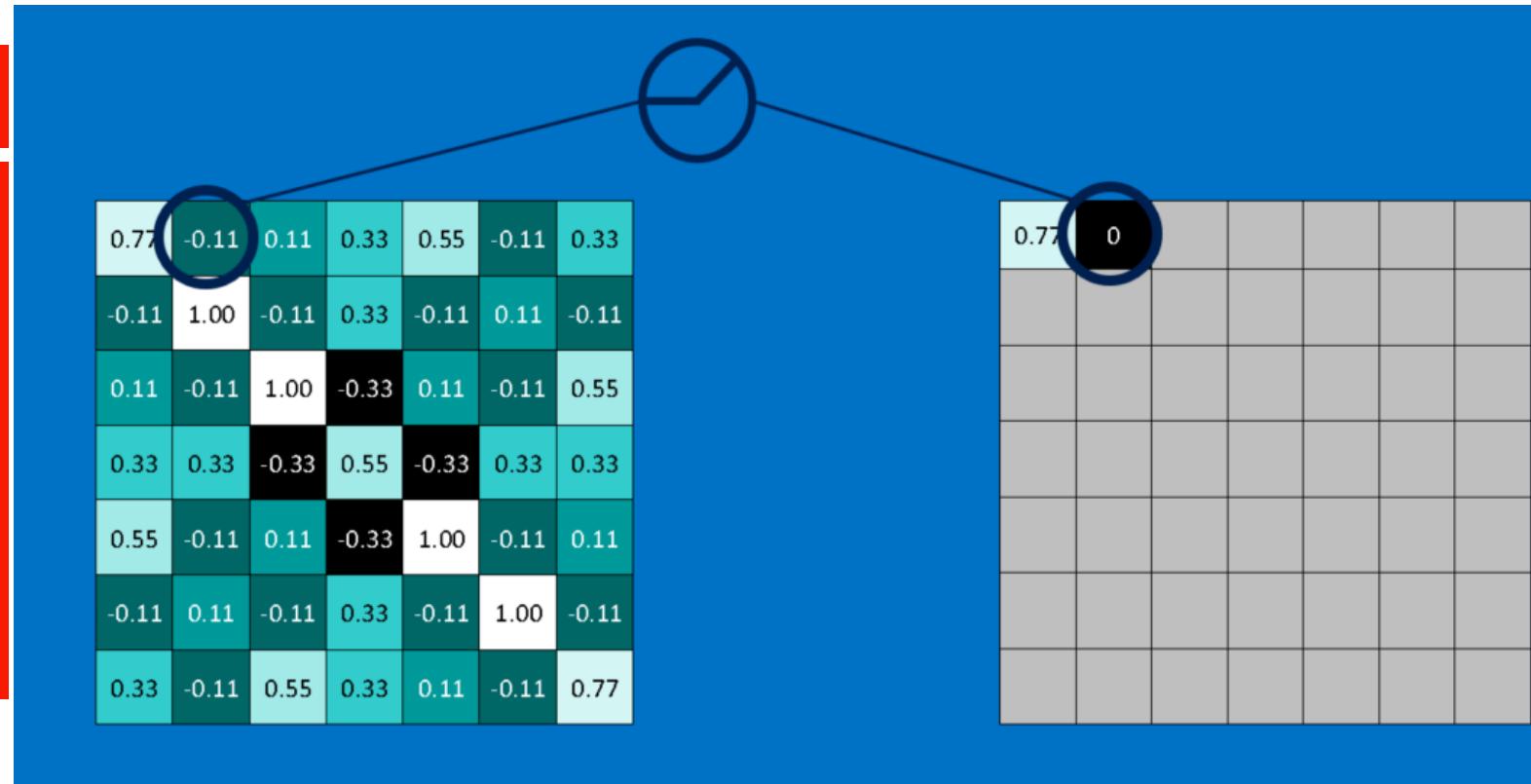
- Слой субдискретизации решает две проблемы:
 - Снижает пространственную размерность
 - Помогает не переобучаться

1	3	2	9
7	4	1	5
8	5	2	3
4	2	1	4

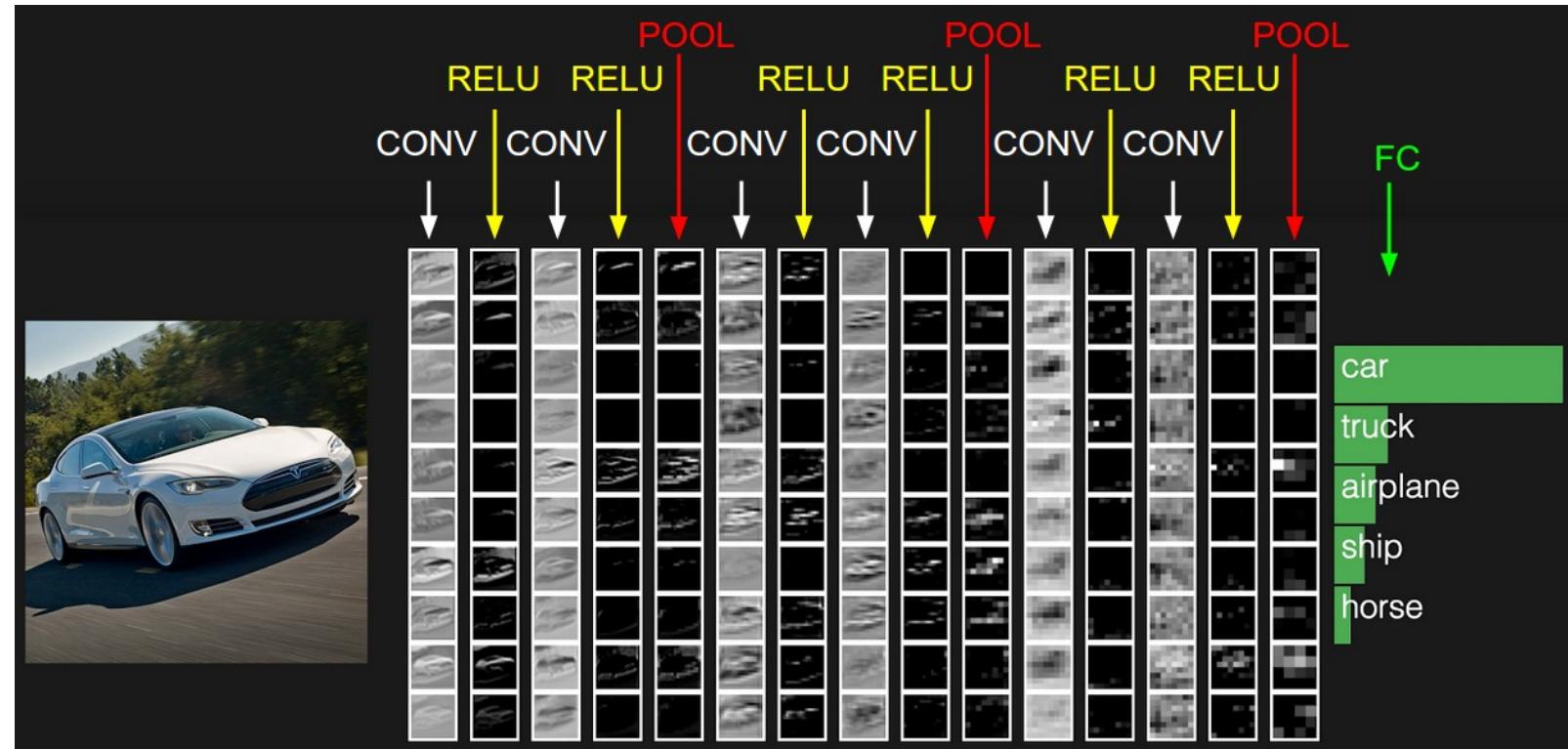
7	9
8	

Активация:
оставляем
наиболее
значимую
информацию

$$\text{ReLU}(x) = \max(0, x)$$

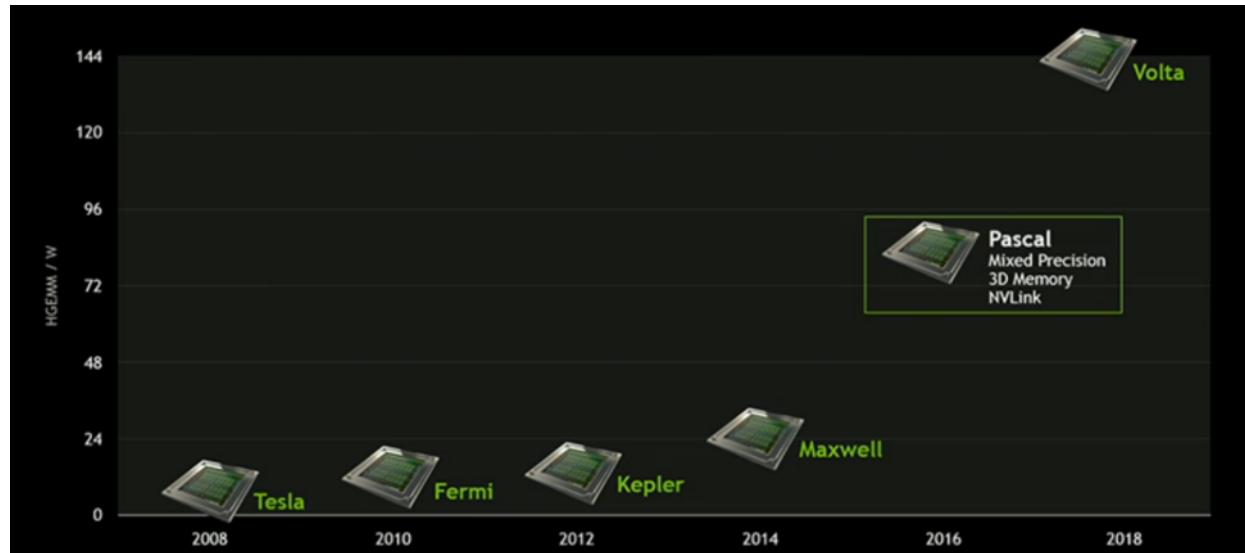


Визуализация работы сверточной сети

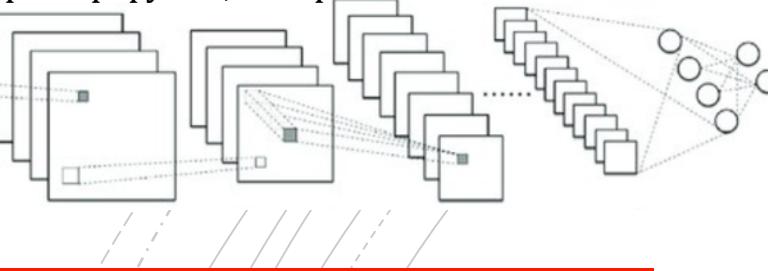


Необходимое оборудование: NVIDIA- видеокарты

- На данный момент обучение нейросетей немыслимо без использования видеокарт (**GPU, graphical processing unit**) от **NVIDIA**
- Для обучения промышленных нейросетей (например, как **Mask R-CNN**) необходим объем памяти **GPU** от 12-16 ГБ
 - В силу этого подходящие карты на данный момент: **Titan X, GTX 1080 Ti, P100, V100**
 - Для любого проекта необходимо обеспечить доступ к данному оборудованию (например, удаленно через **ssh**)



Пример функционирования СНС



Компьютерное зрение: классификация

Основные представители:

2012 – AlexNet

2014 – VGGNet

2014 – GoogleNet/Inception

2015 – ResNet

2017 – MobileNet

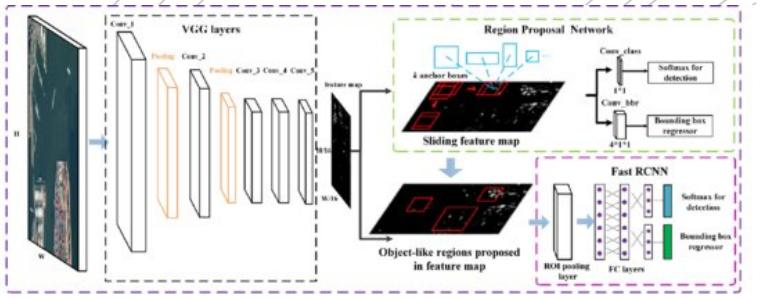
2017 – NASNet/PNASNet

- Задача: отнести входное изображение к одному из классов
 - По фотографии человека определить пол, возраст и т.д
 - По фотографии автомобиля определить марку и модель
- Самая простая задача компьютерного зрения
 - Решается с помощью сверточных нейросетей (СНС)
- Проблема: двусмысленность изображений
 - Не любое изображение можно описать одним классом (см. ниже)

Сено, лошадь или женщина?



Faster R-CNN



Компьютерное зрение: детекция

Основные представители:

2013 - Overfeat

2014 – R-CNN

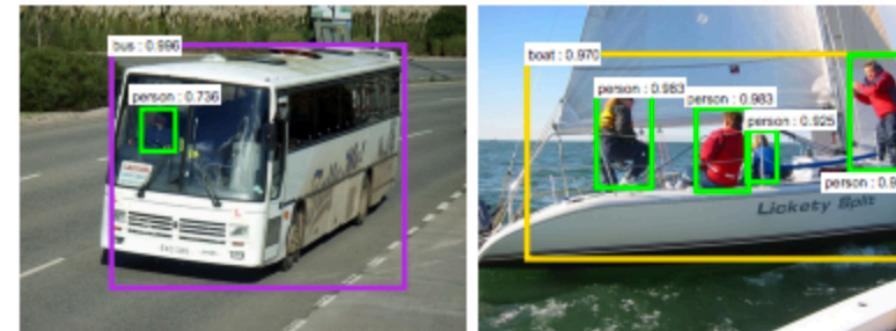
2015 – Faster R-CNN

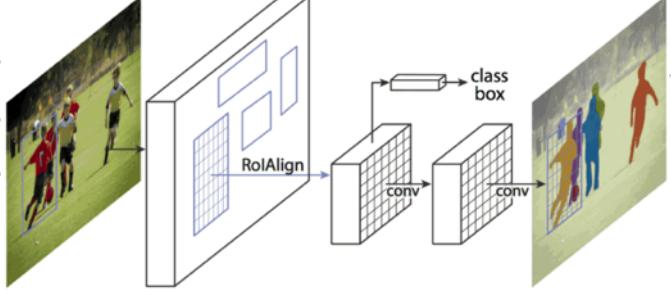
2015 – YOLO

2015 – SSD

2016 – R-FCN

- Задача: по входному изображению требуется найти объекты заранее заданных классов и обвести их прямоугольником
- Сложнее, чем классификация, так как необходимо не только распознать класс, но и локализовать объект
- Существуют алгоритмы, которые решают эту задачу (в т.ч. в реальном времени)
 - Faster R-CNN, YOLO, SSD





Компьютерное зрение: сегментация

Основные представители:

2014 – FCN
2015 – U-Net
2015 – SegNet
2016 – RefineNet
2016 – PSPNet
2017 – Mask R-CNN

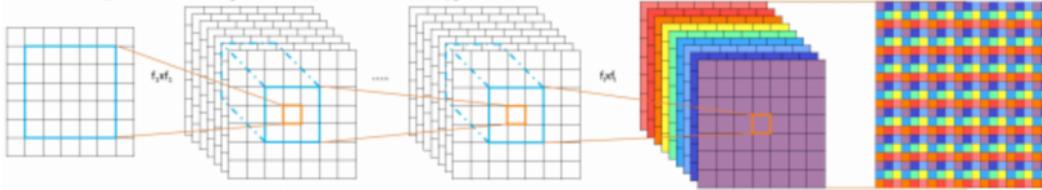
- Задача: по входному изображению найти объекты заранее заданных классов и выдать пиксельную маску объекта
- Сложнее, чем детекция, так как необходимо точно определять границы объекта (а не просто заключить в прямоугольник)
- На данный момент существуют алгоритмы-комбайны (решающие одновременно задачи распознавания, детекции и сегментации)
 - Пока не работают в реальном времени (Mask R-CNN)

Выход решения-комбайна



Улучшение изображений: НейроСверх-разрешение

Метод сверх-разрешения	PSNR
Бикубическая интерполяция	24.32 dB
Бикубическая интерполяция + GIMP	24.69 dB
Бикубическая интерполяция + Photoshop	24.72 dB
НейроСверх-разрешение	27.20 dB

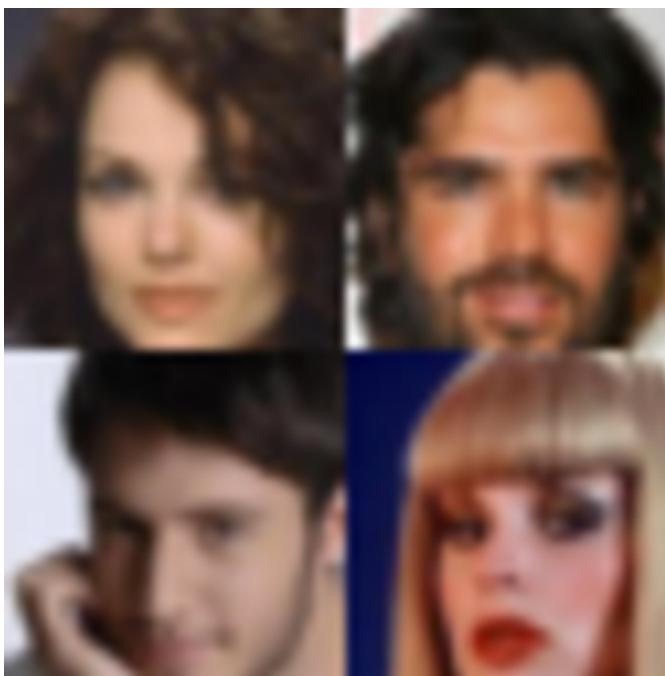


ESPCN, 2016

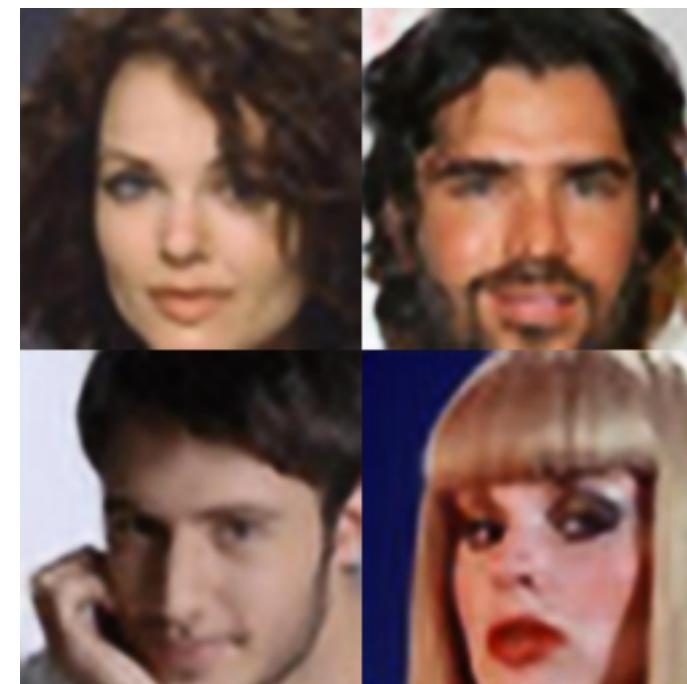
■ Задача: увеличить разрешение фотографии / видео-кадра

- Применяется нейронная сеть, заранее обученная на множестве картинок / видео (ESPCN)
- Цель: победить классические алгоритмы

Бикубическая интерполяция: PSNR = **24.32**



НейроСверх-разрешение: PSNR = **27.20**



Малоразмерный вход

Улучшение изображений: устранение дефектов

«Сырое» изображение с камеры



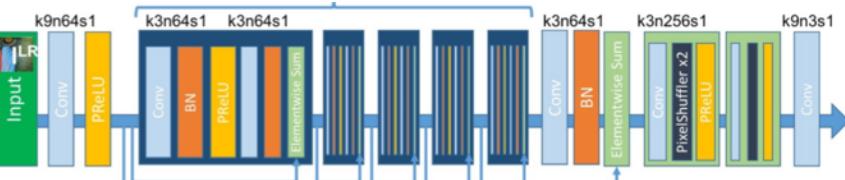
Устранение дефектов внутри камеры



Классическая нейросеть



Нейросеть с генератором



■ Задача: улучшить качество дефектных изображений

- УстраниТЬ смаз и размытие (**ShallowCNN**)
- Удалить артефакты, являющиеся результатом попытки устраниТЬ дефекты зашифтованым в камере алгоритмом (**SRGAN**)

Исходное размытие



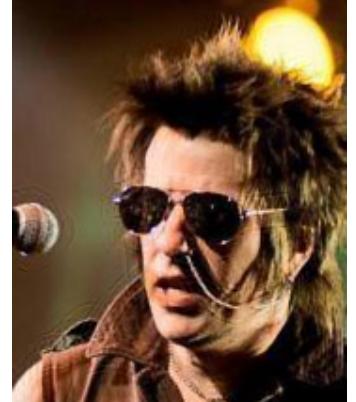
Классический Wiener



Коммерческое решение



Нейросетевое решение



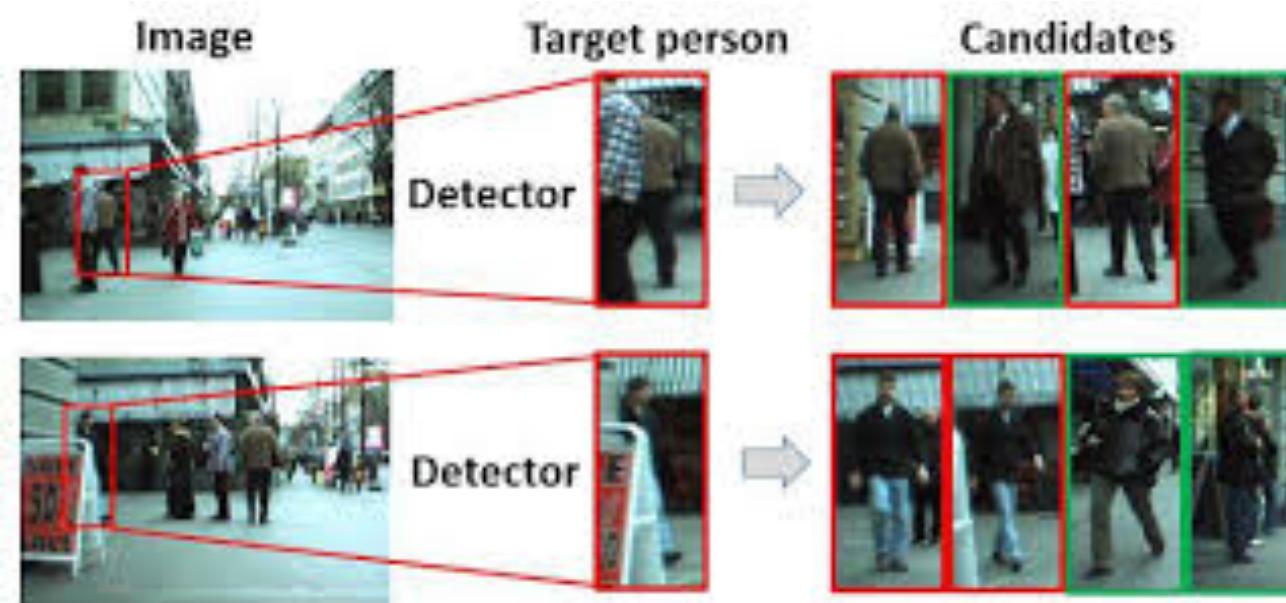
Пример задачи: распознавание автомобильных номеров

- Задача: по видеопотоку детектировать транспортное средство и распознать госномер
- Как правило, такие системы состоят из следующих моделей:
 - Детектирование автомобиля
 - Распознавание марки и модели (conditionally)
 - Трекинг автомобиля
 - Детектирование номера
 - Распознавание номера
 - Объединение результатов с разных кадров / поиск ключевых кадров



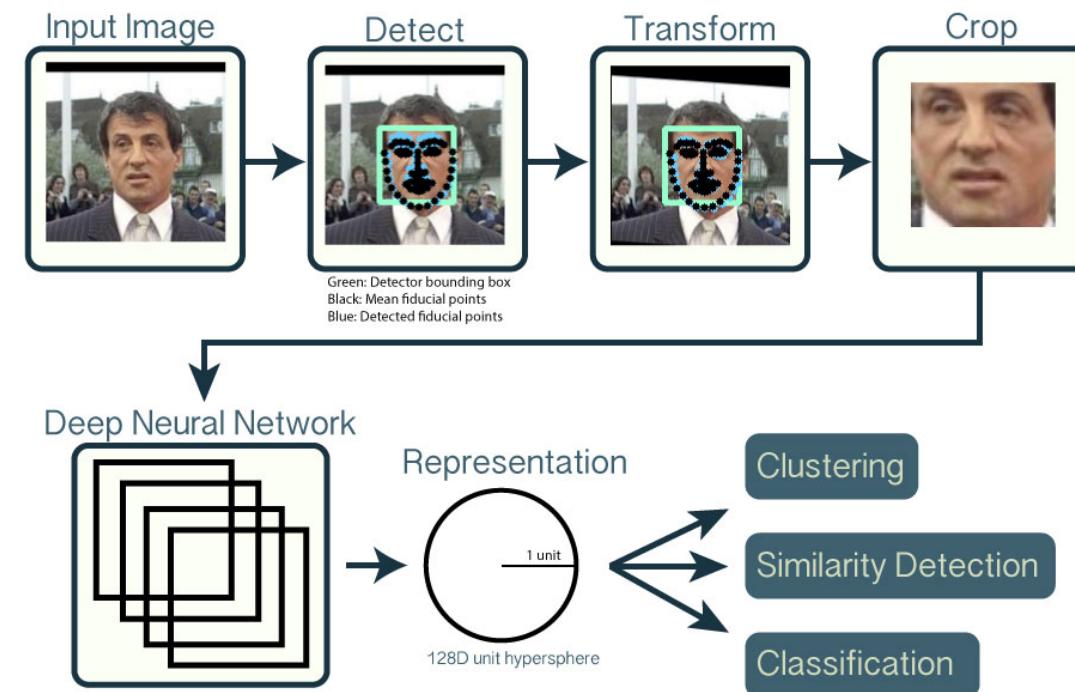
Пример задачи: ре- идентификация пешеходов

- Задача: идентификация пешеходов на камерах наблюдения
- Задача сводится к решения следующих подзадач
 - Предобработка
 - Детектирование пешеходов
 - Трекинг пешеходов
 - Извлечение признаков
 - Поиск в пространстве признаков



Пример задачи: распознавание лиц

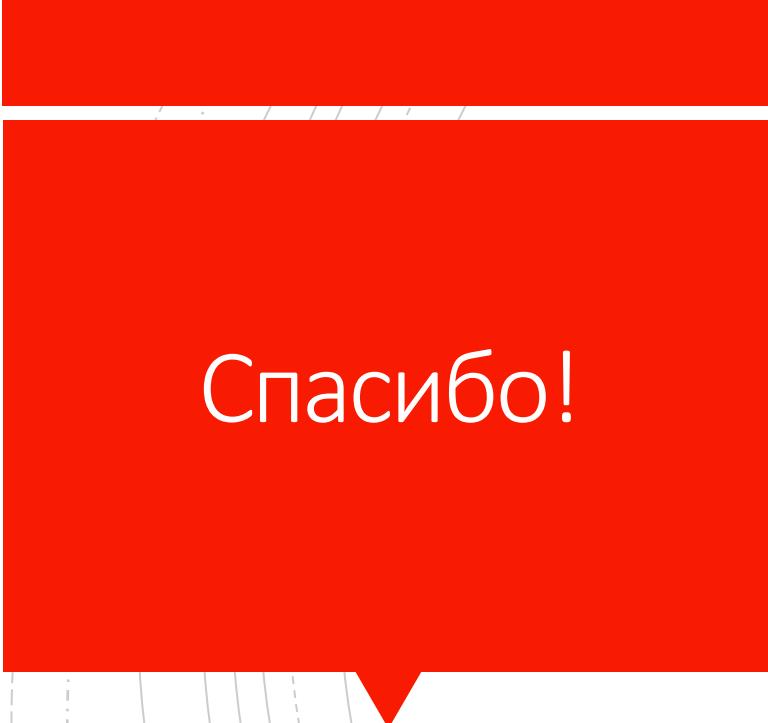
- Задача: по входному изображению лица распознать человека.
Есть два подтипа задач:
 - Верификация – принадлежат ли две входные картинки одному человеку?
 - Идентификация – нахождение в базе данных человека, фотография которого подана на вход
- Решается с помощью СНС, но главная особенность – нахождение N-мерного вектора признаков, соответствующего данному человеку



Пример задачи: синтез лиц

- Задача: сгенерировать набор синтетических лиц, неотличимых от реальных фотографий
 - Нужно для расширения обучающей выборки для задачи распознавания лиц
 - Необходимо генерировать как можно больше разных личностей
- Решается с помощью специальных **генеративных состязательных нейросетей (GAN)**





Спасибо!

- Всем этим (и многим другим) занимается группа **Video Intelligence** в составе лаборатории **Интеллектуальных Систем** Московского Центра исследований и разработок Хуавэй
- Ждем Вас!