Grado en Ingeniería de Tecnologías y Servicios de Telecomunicación Tratamiento de Señales Visuales (TSV)

Grado en Ingeniería Informática

Tratamiento de Señales Multimedia I: señales visuales (TSMI)

Práctica 3 Reconocimiento de Escenas con modelos Bag-of-Words









OBJETIVO



 Reconocimiento de escenas mediante el uso de descriptores y clasificadores basados en bag of words



entrenamiento
Características
BoW
KNN/SVM

Clasificador

...





ENTREGA



- Descargue los ficheros de código Python disponibles en Moodle
 - -Fichero p3 bow code.zip
- Complete las tareas utilizando los ficheros *.py contenidos en el ZIP
- La entrega se realiza por parejas y constará de:
 - -Memoria en PDF (1 fichero)
 - + código Python adicional
 - Ficheros código Python de las tareas realizadas (hasta 2 ficheros)
 - Fichero p3_tests.pyc y p3_utils.pyc

- p3_memoria.pdf

 p3_pregunta_XX.py

 p3_tarea1.py

 p3_tarea2.py

 p3_tests.pyc

 p3_utils.pyc
- –No entregar carpetas 'dataset' y 'test_data'

No es necesario entregar todas las tareas

TSV/TSMI – Práctica 3: reconocimiento de escenas con modelos BoW (juancarlos.sanmiguel@uam.es)

3/21



TAREAS



- Tarea 0 Descargar material e incluir nombre en ficheros
- Tarea 1 Implementar el modelo BOW
- Tarea 2 Implementar descriptores HOG
- Responder a las preguntas en memoria
- Funciones prohibidas:
 - -Cualquier función que no sea del paquete de numpy y scipy
 - -Se pueden utilizar las funciones recomendadas de skimage
 - -No se pueden utilizar las funciones img_as_float64, img_as_float32, img_as_float para normalización de imágenes. Se debe realizar la operación manualmente.

Aumento de complejidad con respecto a la práctica anterior y mayor número de preguntas en memoria (se deben consultar los apuntes de teoría y artículos)









- Implementar el modelo Bag-Of-Words (p3 tarea1.py)
 - -Función construir vocabulario(list img desc, vocab size=10, max iter=300)
 - –Consideraciones:
 - Es resultado es el vocabulario en un array numpy con dimensión [vocab size, D]
 - –Funciones recomendadas:
 - Para agrupar, utilice la función sklearn.cluster.Kmeans con el parámetro random state=0. En esta función utilice los parámetros vocab size y max iter de la función construir_vocabulario
 - Para convertir la lista en arrays numpy, utilice numpy.concatenate

Lista con descriptores para N imágenes



TSV/TSMI - Práctica 3: reconocimiento de escenas con modelos BoW (juancarlos.sanmiguel@uam.es)

Construir vocabulario



vocab size centroides de longitud D (representantes grupos de descriptores)

5/21



TAREA 1 2/2



- Implementar el modelo Bag-Of-Words (p3 tareal.py)
 - -Función obtener_bag_of_words(list_img_desc, vocab)
 - –Consideraciones:
 - El resultado es un array numpy con dimensión [N, vocab size] donde cada fila es el histograma BOW (normalizado) de cada imagen
 - -Función recomendadas:

■ Para calcular distancias utilice scipy.spatial.distance.cdist con valores por defecto.

para N imágenes M descriptores de longitud D

Lista con descriptores

Vocabulario **BOW**

(vocab size x D)



descriptor de longitud vocab size

Repetir proceso para todas

las imágenes de la lista



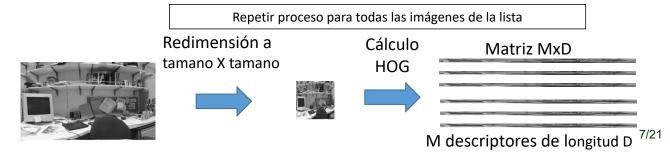
TAREA 2



- Implementar extracción de descriptores (p3 tareal.py)
 - -Función obtener_features_hog(path_imagenes,tamano=100, orientaciones=9, pixeles_por_celda=(8, 8),celdas_bloque=(4,4)
 - –Consideraciones:
 - Convierta cada imagen a gris, formato float y en el rango [0,1]
 - La salida de esta función es una lista 1xN, donde cada posición es un numpy array con los descriptores calculados para cada imagen

-Funciones

- Para calcular HOG, utilice skimage.feature.hog con los parámetros orientations=orientaciones, pixels_per_cell=pixeles_por_celda, cells_per_block=celdas_bloque, feature_vector=False (resto por defecto)
- Recomendadas (Skimage): io.imread, color.rgb2gray, transform.resize





TAREA - MEMORIA



- Responda a las preguntas del fichero "preguntas_P3.docx"
 - No necesita realizar funciones nuevas, el trabajo se basa en realizar experimentos con la funcionalidad que ha generado
 - -Puede necesitar repasar algunos conceptos teóricos
 - Utilice figuras y tablas para resumir experimentos
- Ficheros a generar
 - –Fichero "preguntas_P3.pdf" en formato PDF con las respuestas
 - -Genere tantos ficheros Python como necesite con el formato p3_pregunta_XX.py donde XX es el número de pregunta
- Criterios generales de evaluación: texto conciso y claro; relación con teoría; numeración de diagramas, figuras y tablas; referencias a figuras y tablas en texto; referencias a fuentes externas (si procede); errores ortográficos.





 Las preguntas requieren construir varios sistemas de clasificación del dataset con tareas 1/2, clasificadores KNN/SVM/RF y características

Opción 1:Raw/descriptores

Opción 2:BOW descriptores

Lectura de dataset

Obtención características (e.g. HOG)

División de datos entre train/test

Entrenar clasificador con datos *train*

Evaluar clasificador con datos *test*

Lectura de dataset

Obtención características (e.g. HOG)

División de datos entre train/test

Vocabulario BOW con datos *train*

Obtener descriptores BOW para train/test

Entrenar clasificador con datos train

Evaluar clasificador con datos *test*

TSV/TSMI – Práctica 3: reconocimiento de escenas con modelos BoW (juancarlos.sanmiguel@uam.es)

9/21



TAREA - MEMORIA



• Funciones útiles: lectura del dataset (fichero p3_utils.pyc) 1/2

data = load_image_dataset(container_path, *, description=None,
 categories=None,load_content=True, shuffle=True,random_state=0,
 resize_shape=None, max_per_category=None,debug=False):

Datos de imágenes

Etiquetas

Etiquetas (nombres)

Rutas de imágenes

data : :class:`~sklearn.utils.Bunch`

Dictionary-like object, with the following attributes.

data: list of str

Only present when `load_content=True`.

The raw image data to learn.

target : ndarray

The target labels (integer index).

target_names : list

The names of target classes.

DESCR : str

The full description of the dataset.

filenames: ndarray

The filenames holding the dataset





• Funciones útiles: lectura del dataset (fichero p3 utils.pyc) 2/2

data = load_image_dataset(container_path, *, description=None,
 categories=None,load_content=True, shuffle=True,random_state=0,
 resize_shape=None, max_per_category=None,debug=False):

TSV/TSMI - Práctica 3: reconocimiento de escenas con modelos BoW (juancarlos.sanmiguel@uam.es)

11/21

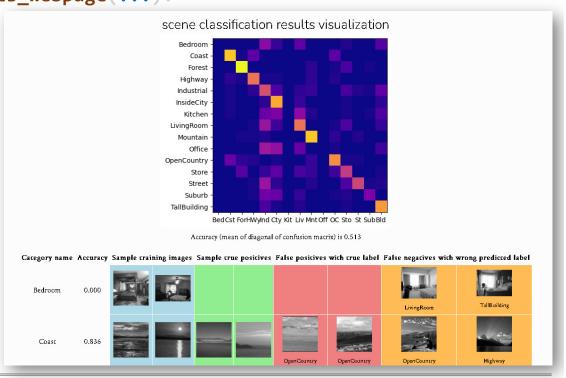


TAREA - MEMORIA



• Funciones útiles: visualización resultados (fichero p3_utils.pyc) 1/3 create_results_webpage(...):

La función genera una página web html con resultados cualitativos y cuantitativos







• Funciones útiles: visualización resultados (fichero p3 utils.pyc) 2/3

```
confusion_matrix = create_results_webpage
(train_image_paths, test_image_paths,
train_labels, test_labels, categories, abbr_categories, predic
ted_categories, name_experiment):
```

- -confusion_matrix → matriz de confusión obtenida
- train_image_paths → Lista de Python con las rutas (relativas o absolutas) de las imágenes de entrenamiento

test_image_paths → Lista de Python con las rutas (relativas o absolutas) de las imágenes de entrenamiento

```
-train_labels,
-test_labels
-predicted_categories -
```

Lista de Python con las categorías reales para los datos de train/test y predichas solamente para los datos de test



TSV/TSMI - Práctica 3: reconocimiento de escenas con modelos BoW (juancarlos.sanmiguel@uam.es)

13/21



TAREA - MEMORIA



• Funciones útiles: visualización resultados (fichero p3_utils.pyc) 3/3

```
confusion_matrix = create_results_webpage
(train_image_paths, test_image_paths,
train_labels, test_labels, categories, abbr_categories, predicted
_categories, name_experiment):
```

name_experiment → string que describe el experimento realizado. Los resultados se guardan en la carpeta ./p3_results_webpage/ name_experiment (e.g. name_experiment = 'HOG_BOW_SVM', genera la página html de resultados en ./p3_results_webpage/ HOG_BOW_SVM/index.html)





- Funciones útiles:
 - -Para dividir el dataset entre train/test (paquete sklearn)
 - sklearn.model_selection.train_test_split
 - -Para clasificar, KNN y SVM del paquete sklearn
 - KNN sklearn.neighbors.KNeighborsClassifier
 - SVM sklearn.svm
 - RF sklearn.ensemble.RandomForestClassifier
 - -Para evaluar el rendimiento el dataset
 - sklearn.neighbors.KNeighborsClassifier.score
 - sklearn.svm.score
 - sklearn.ensemble.RandomForestClassifier.score
 - -Documentación:
 - https://scikit-learn.org/stable/modules/generated/sklearn.svm.SVC.html#sklearn.svm.SVC
 - https://scikit-learn.org/stable/modules/generated/sklearn.neighbors.KNeighborsClassifier.html
 - https://scikit-learn.org/stable/modules/generated/sklearn.ensemble.RandomForestClassifier.html

TSV/TSMI - Práctica 3: reconocimiento de escenas con modelos BoW (juancarlos.sanmiguel@uam.es)

15/21



TAREAS - AUTOEVALUACION



- ¿Cómo comprobar si la implementación es correcta?
 - -Se proporciona funciones que se pueden ejecutar cuando se desee
 - test_p3_tarea1(...) en el fichero p3_tarea1.py

```
Practica 3 - Tarea 1

Realizando tests para las funciones 'construir_vocabulario' y 'obtener_bags_of_words' de la tarea 1

La funcion es correcta si los resultados obtenidos tienen una tolerancia de 2 decimales con respecto a la salida correcta.

* Utilizando datos en fichero '.\p3_tarea1.data'

* Tests para 'construir_vocabulario':

Testeando con tamano de vocabulario 5 (20 descriptores Tiny de dimension 256)... OK

Testeando con tamano de vocabulario 10 (20 descriptores HOG de dimension 144)... OK

Testeando con tamano de vocabulario 10 (20 descriptores HOG de dimension 256)... OK

Testeando con tamano de vocabulario 10 (1620 descriptores HOG de dimension 144)... OK

* Tests para 'obtener_bags_of_words':

Testeando con tamano de vocabulario 5 (20 descriptores tipo HOG de dimension 256)... OK

Testeando con tamano de vocabulario 5 (1620 descriptores tipo HOG de dimension 144)... OK

Testeando con tamano de vocabulario 10 (20 descriptores tipo Tiny de dimension 144)... OK

Testeando con tamano de vocabulario 10 (1620 descriptores tipo HOG de dimension 144)... OK

* Finalizado en 2.435 secs

* RESULTADO 'construir_vocabulario' con descriptor Tiny/HOG: 4/4 CORRECTOS ( 100.00% )

* RESULTADO 'construir_vocabulario' con descriptor Tiny/HOG: 4/4 CORRECTOS ( 100.00% )

* RESULTADO 'construir_vocabulario' con descriptor Tiny/HOG: 4/4 CORRECTOS ( 100.00% )
```

test_p3_tarea2(...) en el fichero p3_tarea2.py

```
Practica 3 - Tarea 2
Realizando tests para las funciones 'obtener_features_tiny' y 'obtener_features_hog' de la tarea 2
La funcion es correcta si los resultados obtenidos tienen una tolerancia de 2 decimales con respecto a la salida correcta.

* Utilizando datos en fichero '.\p3_tarea2.data'

* Tests para 'obtener_features_hog':

Testeando con tamano 50... Imagen #0 #1 #2 #3 #4 #5 #6 #7 #8 #9

Testeando con tamano 100... Imagen #0 #1 #2 #3 #4 #5 #6 #7 #8 #9

* Finalizado en 1.469 secs

* RESULTADO 'obtener_features_hog': 20/20 DESCRIPTORES CORRECTOS ( 100.00% )
Tests completados = True
```



TAREAS - AUTOEVALUACION



No hay funciones de auto-evaluación para preguntas en la memoria pero...

- Accuracy/rendimiento de clasificación sobre datos de test (utilizando como entrenamiento 200 imágenes por categoría)
 - ~0% → funcionamiento erróneo
 - ~7% -> rendimiento próximo a una clasificación aleatoria
 - ~20% → rendimiento para características <u>Tiny* con KNN (k=1)</u> Se puede aumentar ligeramente ajustando parámetro *k*
 - ~45% → rendimiento para características <u>HOG-BOW y KNN</u>
 Se puede aumentar ligeramente ajustando parámetro *k*
 - ~50% → rendimiento para características <u>HOG-BOW y SVM (</u>lineal)
 - ~55% → rendimiento para características HOG-BOW y RF (parámetros defecto)
 - ~70% → rendimiento para características <u>HOG-BOW y SVM</u>
 Ajuste de parámetros SVM, extracción HOG y diccionario BOW.

TSV/TSMI - Práctica 3: reconocimiento de escenas con modelos BoW (juancarlos.sanmiguel@uam.es)

17/21



CARGA DE TRABAJO



- 3 sesiones de prácticas (16 horas): 6h presenciales + 10h no presenciales
- Sugerencia de realización:

TAREA	Horas presenciales	Horas no presenciales	Horas TOTAL	Semana de prácticas
Explicación	0.5 h	0 h	0.5 h	1
Tarea 1	1.5 h	2 h	3.5 h	1
Tarea 2	2 h	0 h	2 h	2
Memoria	2 h	8 h	10 h	2-3
TOTAL	6h	10h	16h	

^{*}Para cada imagen, la característica Tiny corresponde a (1) reducir sus dimensiones a un tamaño dado (e.g. imagen 8x8) y (2) transformarlo a un vector fila que será el descriptor Tiny de la imagen asociada (e.g. 64x1 valores)



EVALUACION



• Evaluación de la práctica sobre 10 puntos

TAREA	Max nota	Criterio evaluado (ver rúbrica en Moodle)
Tarea 1	2.5	Código: Ejecución (60%) + Diseño(40%)
Tarea 2	2	Código: Ejecución (60%) + Diseño(40%)
Memoria	5.5	Memoria: Claridad, exactitud de la respuesta y experimentos realizados por cada pregunta (100%)
TOTAL	10	

Penalizaciones:

- Por entrega de ficheros no acorde a las especificaciones: -0.5 puntos
- Por entrega de memoria con formato incorrecto: -0.5 puntos
- Por uso de funciones prohibidas: -50% tarea
- Por entrega tardía (tras considerar los 4 días disponibles para cada pareja):
 - -25% (un día), -50% (dos días), -75% (tres días), -100%(>= días)

TSV/TSMI - Práctica 3: reconocimiento de escenas con modelos BoW (juancarlos.sanmiguel@uam.es)

19/21



REFERENCIAS



Wikipedia

https://en.wikipedia.org/wiki/Bag-of-words model

- Descriptor Histograma de Gradientes Orientados
 - Richard Szeliski, "Computer Vision: Algorithms and Applications"
 2020, Sección 7.1.2. http://szeliski.org/Book/2ndEdition.html
 - -Lowe, D. G. (2004). Distinctive image features from scale-invariant keypoints. *International journal of computer vision*, *60*(2), 91-110

Modelo Bag-of-words

Richard Szeliski, "Computer Vision: Algorithms and Applications"
 2020, Sección 6.2. http://szeliski.org/Book/2ndEdition.html



SUGERENCIA



- Esta práctica presenta un incremento sustancial en complejidad respecto a prácticas anteriores.
- El trabajo efectivo y coordinado de la pareja es crítico para poder realizar todos los ejercicios satisfactoriamente.
- Sugerencia:
 - -Tareas 1 y 2: realizar conjuntamente
 - -Preguntas memoria:
 - Analizar que tareas son comunes a todas las preguntas (leer dataset, extraer características,...)
 - Repartir las tareas entre la pareja y realizar individualmente
 - Escribir los resultados en la memoria individualmente
 - Realizar un análisis y revisión conjunto de los resultados en memoria

TSV/TSMI - Práctica 3: reconocimiento de escenas con modelos BoW (juancarlos.sanmiguel@uam.es)

21/21