

Automatisierte Aufbereitung archäologischer Grabungsfotos mittels Computer Vision

Simon Metzger

Masterarbeit

zur Erlangung des akademischen Grades Master of Arts im
Studiengang Digitale Methodik der Geistes- und
Kulturwissenschaften

Johannes-Gutenberg-Universität Mainz und Hochschule Mainz

Zusammenfassung

Im Format abstract

Inhaltsverzeichnis

1 Allgemeines	2
1.1 Unterpunkt	2
2 Einleitung	3
2.1 Datenlage Archäologie	3
2.2 Grabung Kapitol	3
2.3 Datengrundlage und Vorhaben	3
2.3.1 Datensatz vorstellen	3
3 Tafeldetektierung	4
3.1 Die Tafeln und ihre Tücken	4
3.1.1 Die Tafeln	4
3.1.2 Tafelvergleiche	5
3.2 Detektierungsmöglichkeiten	6
3.2.1 CNN	6
3.2.2 Ergebnisse CNN	6
3.2.3 Ergebnisse Feature Detection	8
3.2.4 Ergebnisse Feature Detection	8
3.2.5 Contours	8
3.2.6 Hough	10
3.2.7 Ergebnisse Kantenerkennung /Contours	10
4 Texterkennung	11
4.1 Texterkennung allgemein	11
4.2 Das Ausgangsmaterial	11
4.3 Tesseract	11
4.4 Vorgehen	11
5 SIFT	12
5.1 SIFT allgemein	12
5.2 Ausgangsmaterial und Probleme	12
5.3 Vorgehen	12
6 Fazit	13

1 Allgemeines

Vom Allgemeinen

1.1 Unterpunkt

zum Speziellen [1]

2 Einleitung

Einleitung und Fragestellung

2.1 Datenlage Archäologie

viele Grabungen, bei denen keine solide Datenbasis vorhanden ist (Quelle!)
Digitalisierungsrückstand (Quelle!)

2.2 Grabung Kapitol

Grabungsverlauf bis 2014 (recherchieren)
Übernahme durch DAI (recherchieren)

2.3 Datengrundlage und Vorhaben

2.3.1 Datensatz vorstellen

Herkunft

Umfang

Fragestellungen des Projektes

drei Schritte: Tafeln/ Objekte erkennen und ausschneiden, Texterkennung,
SIFT

3 Tafeldetektierung

Das folgende Kapitel befasst sich mit dem ersten Schritt in der automatisierten Analyse der Grabungsfotos: der Erkennung der Schiefertafeln.

Zunächst sollen die Tafeln vorgestellt und die Probleme bei der Detektion erörtert werden. Im Anschluss werden verschiedene Möglichkeiten der Erkennung präsentiert. Schließlich werden mehrere angewandte Methoden erörtert und die erzielten Ergebnisse vorgestellt.

3.1 Die Tafeln und ihre Tücken

3.1.1 Die Tafeln

Die Verwendung von Tafeln zur Dokumentation von Fund- und Grabungsarealen ist in allen, im weitesten Sinne grabenden, Wissenschaften weit verbreitet (Vgl. Bildquellen). So setzt auch die Archäologie diese Methode ein. Dabei werden neben den zu dokumentierenden Gebieten verschiedenste Formen von Tafeln oder Schildern platziert, auf denen Zeit und Ort der Aufnahme sowie weitere bild- und motivbezogene Informationen festgehalten werden können. Der Vielfalt von Form und Material der Tafeln ist dabei keine Grenze gesetzt. Bei den Tafeln, die Gegenstand dieses Projektes sind, handelt es sich um Schiefertafeln mit einem Holzrahmen, die mit Kreide beschriftet wurden. Für die Detektion der Tafeln ergeben sich daraus folgende Faktoren:

1. Die Tafeln haben grundsätzlich eine rechteckige Form.
2. Durch die Breite des Rahmens können bis zu zwei Rechtecke erkannt werden, ein Inneres und ein Äußeres.
3. Durch die große Differenz zwischen dem hellen Holzrahmen und der dunklen Schieferplatte sollte der innere Rand in der Regel gut detektierbar sein.

Die im Beispielbild gezeigte Tafel stellt gewissermaßen ein Idealbild dar: Die Tafel nimmt einen relativ großen Teil des Originalbildes – bei der Darstellung hier handelt es sich um einen Ausschnitt – ein. Sie ist frontal vor der Kamera positioniert. Die Beleuchtung ist gut und indirekt. Keines der weiteren Bildelemente verdeckt die Tafel. Diese Beschreibung impliziert schon die Problemfelder, die bei der Detektion beachtet werden müssen:

1. Die Tafel ist unter Umständen stark rotiert.
2. Die Distanz der Tafel zur Kamera und damit ihre Größe im Bild kann stark variieren.



Abbildung 1: Beispiel eines Fotos der verwendeten Tafel. GOT bezeichnet die Kampagne, darunter folgt das Datum. US ist die Abkürzung für *unità stratigrafica*, die stratigrafische Einheit.

3. Der Rahmen der Tafel kann teilweise verdeckt oder anderweitig durch Gegenstände überlagert sein.
4. Die Farbe des Tafelrahmens kann dazu führen, dass sie sich nicht klar vom Hintergrund abhebt, was die Detektion des äußeren Randes erschweren kann.
5. Unregelmäßigkeiten im Rahmen, die auf grobe Verarbeitung oder Abnutzung zurückzuführen sind, können die Detektion erschweren.
6. Die Beleuchtung kann zu Problemen führen. Grundsätzlich sind alle Fotos hell und gut ausgeleuchtet, direktes Licht kann sich aber negativ auf die Kontraste auswirken.
7. Weitere Gegenstände, die den Spezifika der Tafeln entsprechen, können im Bild vorhanden sein.

Teilweise werden die hier genannten Probleme auch bei der Texterkennung wieder relevant. Auf diese und auf weitere wird an geeigneter Stelle zurückgegriffen.

3.1.2 Tafelvergleiche

Im Rahmen der Arbeit wurden weitere Tafeln exemplarisch dem Algorithmus unterzogen. Dabei handelte es sich um Aufnahmen der späteren Grabungen des Deutschen Archäologischen Instituts am Kapitol in Rom sowie um vergleichbare Fotos von Bodenuntersuchungen der Gruppe Terrestrische Ökohydrologie der Friedrich-Schiller-Universität Jena. Der ursprüngliche Gedanke dahinter war eine möglichst universale Detektion von Tafeln aller Art anzustreben. Während dieses Vorhaben aus Zeit- und Komplexitätsgründen ohnehin zum Scheitern verurteilt

war, warf das weitere Material die Frage auf, wo die Grenze des technisch möglichen liegt, vor allem mit der hier letztlich gewählten Methodik.

Die Tafeln beider Projekte sollen im Folgenden kurz vorgestellt werden, um das Spektrum der Komplexität evtl. Vergleiche zu Tafeln aus späterer Grabung als Positivbeispiel:

besser gearbeitete Tafeln

besser lesbare Schrift

evtl. Vergleiche zu Tafeln der Bodenkunde als Negativbeispiel:

Tafel schwierig durch Form und Farbe

Klarsichthülle: Reflektion und Formveränderung

oft verdeckt

3.2 Detektierungsmöglichkeiten

3.2.1 CNN

CNN

Convolutional Neural Networks (CNN) Kurzdefinition

Coco und Coco bzw. Yolo Weights erklären

Code Herkunft erklären (Rücksprache Sellent bzgl. Quelle und Zitation etc.)

3.2.2 Ergebnisse CNN

Der Ansatz bei der Arbeit mit CNNs bestand in der Überlegung, dass die Tafeln bestimmten Objekten, wie beispielsweise Bücher oder Müslipackungen, ausreichend ähneln, um als solche erkannt zu werden. Prinzipiell wäre es auch möglich, ein eigenes Modell zu trainieren, dass auf die Erkennung der Tafeln zugeschnitten ist. Dieser Ansatz wurde hier nicht weiter verfolgt, da einerseits die vorliegende Datenmenge von knapp 1500 Bildern gering für ein solches Vorhaben ist und andererseits der Aufwand sehr groß wäre für ein Problem, das sich mit klassischen Methoden der Computer Vision ohne Weiteres lösen lässt.

Entsprechend wurden sowohl der YOLO, als auch der COCO object detector auf den Datensatz angewandt. Die Ergebnisse sind dabei wenig überzeugend.



Abbildung 2: Eine beispielhafte Auswertung mit COCO-Weights: Es werden zwar durchaus Objekte erkannt, die Tafel ist aber nicht darunter. Die Objekte werden nicht korrekt erkannt, was aber bei dieser untypischen Fotografie nicht weiter verwunderlich ist.



Abbildung 3: Auffällig häufig ist die Klassifizierung des Nordungspfeils als Surfboard. Diese ist aber nicht häufig und zuverlässig genug, um COCO zur Erkennung des Pfeils einzusetzen.

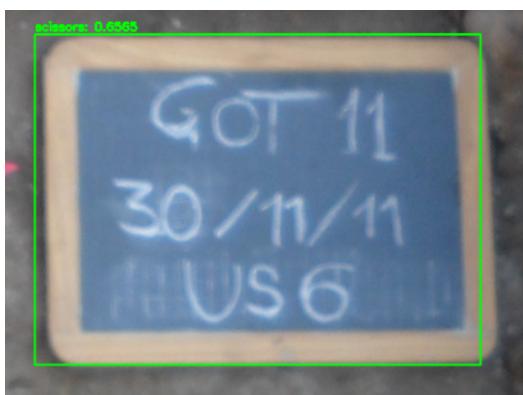


Abbildung 4: Ähnlich wie bei COCO klassifiziert auch YOLO die Tafeln nur auf wenigen Bildern. Dann allerdings als Scheren...

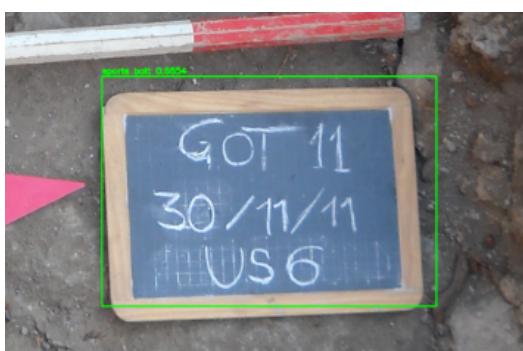


Abbildung 5: ... oder als Sportgerät. Die erhoffte Ähnlichkeit mit beschrifteten, rechteckigen Objekten wie Büchern besteht somit also nicht.

3.2.3 Ergebnisse Feature Detection

theoretische Grundlagen Feature Detection

3.2.4 Ergebnisse Feature Detection

alten Code raussuchen, aufbereiten und präsentieren

3.2.5 Contours

Die Contours-Funktion von OpenCV basiert darauf, dass alle benachbarten Punkte mit gleicher Farbe oder Intensität als Teil einer Kontur betrachtet werden (Quelle OpenCV doc). Der Algorithmus liefert also eine Liste von Punkten, die Grundlage einer Vektorgrafik sind. Der Parameter

`cv2.CHAIN_APPROX_SIMPLE`

vereinfacht die Kontur, indem redundante Punkte entfernt werden. Als Input für Contours werden binarisierte Bilder empfohlen. Das sind Bilder, die in eine Grauskala umgewandelt und anhand eines Thresholds, eines Grenzwertes, in ein reines Schwarz-Weiß-Bild transformiert wurden. Zur Binarisierung wurden im Verlauf der Entwicklung zwei Verfahren geschrieben, von denen eines de facto nicht mehr in Verwendung ist, der Vollständigkeit halber hier aber aufgeführt werden soll. Das Kernproblem, das zu der parallelen Entstehung zweier Konzepte führte, waren vor allem falsch-positive Detektionen von Tafeln, also Fälle, in denen korrektweise Rechtecke erkannt wurden, die aber keine Tafeln waren.

Adaptive Ansatz

Der adaptive Ansatz heißt so aufgrund der Verwendung eines adaptiven Thresholds, der auf Bildausschnitten vorher festgelegter Größe gewissermaßen lokale Thresholds festlegt und so gut geeignet ist, um Bilder mit großen Unterschieden in der Helligkeit zu binarisieren, ohne dass wichtige Informationen verloren gehen (Quelle OpenCV doc). Da es bei dem vorliegenden Material, vor allem aufgrund von Schatten und direktem Sonnenlicht, große Helligkeitsunterschiede sowohl zwischen den Bildern als auch innerhalb eines einzelnen Bildes gibt, ist die Arbeit mit einem fixen Threshold schwierig und dieser Ansatz bot sich an. Allerdings entstand dadurch eine relativ große Zahl an falsch-positiven, wie oben zu sehen. So kam es zur Entwicklung des zweitens Ansatzes.



Abbildung 6:
Falsch-Positive:
Hier werden korrekt
weise Rechtecke
detektiert,
die
allerdings
keine
Tafeln
und
somit
uninteressant
für die
weitere
Verarbeitung
sind.

Iterative Ansatz

Der Iterative Ansatz ist danach benannt, dass durch ein Spektrum an Thresholds iteriert wird. In jedem dieser so entstandenen binären Bilder werden anschließend die Contours gesucht und aus diesen wiederum die Rechtecke ausgewählt. Die Idee dahinter war, dass die Falsch-Positiven oft weniger konstant in den Bildern detektiert wurden als die tatsächlichen Tafeln. Würde man also ein Bild mit verschiedenen Thresholds binarisieren sollte das Rechteck, dass in den meisten dieser binären Bilder entdeckt wird, die Tafel sein. In der Implementierung dieses Ansatzes werden von 20 bis 200 in Fünferschritten 37 Thresholds durchlaufen. Die Gleichheit zweier Rechtecke wird dabei mittels *Intersection over Union* berechnet, deren Ergebnis sich der 1 nähert, je gleicher die Rechtecke in Position und Größe sind. Tatsächlich können mit diesem Verfahren die Zahl der Falsch-Positiven reduziert werden, ohne das Problem allerdings ganz zu lösen. Generell lässt sich sagen, dass je öfter ein Rechteck in einer der Iterationen erkannt wird, desto größer ist die Wahrscheinlichkeit, dass es sich tatsächlich um eine Tafel handelt. Ab einem Wert von 20 liegt die Quote bei 100%. Es gibt aber auch korrekt erkannte Tafeln, die nur in 6 der Iterationen detektiert werden und umgekehrt Falsch-Positive, die in bis zu 14 Iterationen vorkommen. Zwar handelt es sich hier jeweils um Ausreißer, das Problem bleibt jedoch bestehen. Empirisch hat sich gezeigt, dass alles unter 6 Iterationen mit Sicherheit keine Tafel ist und somit ausgesortiert werden kann. Wenige Ausreißer verhindern, dass diese Grenze nach oben

gesetzt werden kann. Auch dieser Ansatz führte also nicht zum gewünschten Ergebnis.



Abbildung 7:
Falsch-Positive
beim Iterativen An-
satz. Hier wurden
in 14 Iterationen
die Holzbret-
ter als Rechteck
identifiziert.

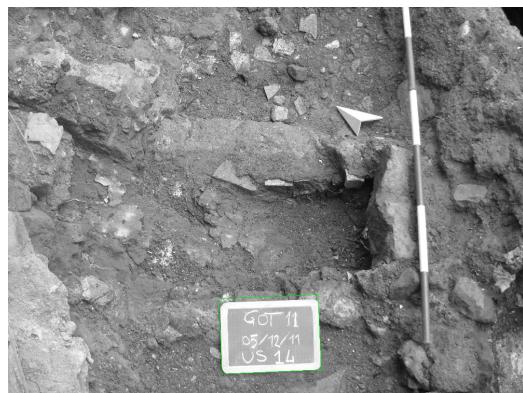


Abbildung 8:
Direkte Sonnen-
einstrahlung macht
die Erkennung
schwierig, vor
allem, da sich der
Rahmen nicht mehr
stark vom Schiefer
abhebt. Nur in 6
Iterationen wurde
diese Tafel erkannt.

3.2.6 Hough

Später schreiben, je nachdem ob sich der Algorithmus verbessern lässt und präzisere Ergebnisse zu erzielen als simple crop oder nicht. In letzterem Falle Ansatz und Fehlschlag vorstellen.

3.2.7 Ergebnisse Kantenerkennung /Contours

Detaillierte Beschreibung des Vorgehens
Vor- und Nachteile aufzählen
konkrete Probleme benennen

4 Texterkennung

4.1 Texterkennung allgemein

Tesseract: was kann es, wie funktioniert es

4.2 Das Ausgangsmaterial

Probleme benennen wie: verwischte Kreide, das Karomuster der Tafeln, Handschrift per se, Licht und Beleuchtung

Funktion der Tafeln und Beschreibung
rechteckig -& klare Umrisse
doppelter Rand
grobe Verarbeitung
unterschiedliche Positionierung (Entfernung, Winkel)
wechselnde Beschriftung
wechselnde Beleuchtung
rechteckiges Muster im Hintergrund

Problematiken aufzeigen: unterschiedliche Größe, Licht und Beleuchtung, Winkel, Verdeckung
andere Objekte die als Tafeln erkannt werden könnten

4.3 Tesseract

evtl ALternativen

4.4 Vorgehen

Evaluation: Vorgehen, Überlegungen

Preprocessing: besondere Herausforderungen, vorgehen, beide Varianten vorstellen

normales Modell

eigenes Modell

Vergleich: Tafeln aus späterer Grabung (gesetzte Lettern)

evtl. Vergleich Tafeln Bodenkunde

5 SIFT

5.1 SIFT allgemein

5.2 Ausgangsmaterial und Probleme

5.3 Vorgehen

Ausschneiden der anderen beweglichen Elemente (Zollstock, Nordungspfeil)

6 Fazit

Literatur

- [1] Gerald Teschl and Susanne Teschl. *Mathematik für Informatiker*, volume 2. Springer, 2014.