# Применение сверточных нейронных сетей к задаче классификации трехмерных моделей

ОБУЧАЮЩИЙСЯ:

ВАКУЛИН А.А.

РУКОВОДИТЕЛИ:

КРЫЛОВЕЦКИЙ А.А. ЧЕРНИКОВ И.С.

ВОРОНЕЖСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ ФАКУЛЬТЕТ КОМПЬЮТЕРНЫХ НАУК КАФЕДРА ЦИФРОВЫХ ТЕХНОЛОГИЙ

#### Цель:

Разработка математических методов и алгоритмов классификации трёхмерных объектов с помощью сверточных нейронных сетей

## Задачи:

- •Исследование возможных представлений (дескрипторов) трехмерных объектов
- Исследование технологий сверточных нейронных сетей и построение архитектуры сети для решения поставленных задач
- Создание програмной реализации системы распознавания трехмерных объектов с использованием сверточных нейронных сетей

# Система классификации

- Формирование базы данных
- Подготовка данных
- Построение глобальных дескрипторов поверхности
- Обучение сверточной нейронной сети

# Формирование базы данных

#### Princeton Shape Benchmark

- 540 объектов
- 3 класса

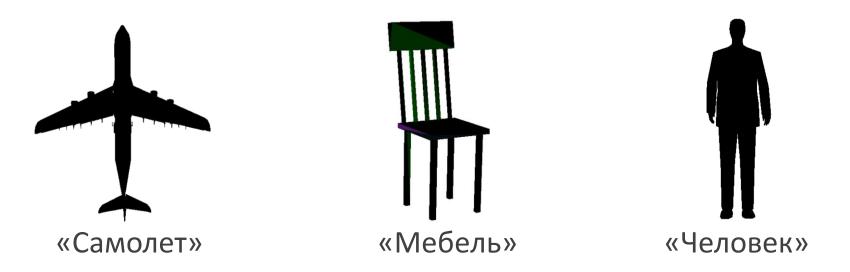


Рис.1: Классы объектов, выбранные для распознавания

## Подготовка данных

Контроль разрешения объектов

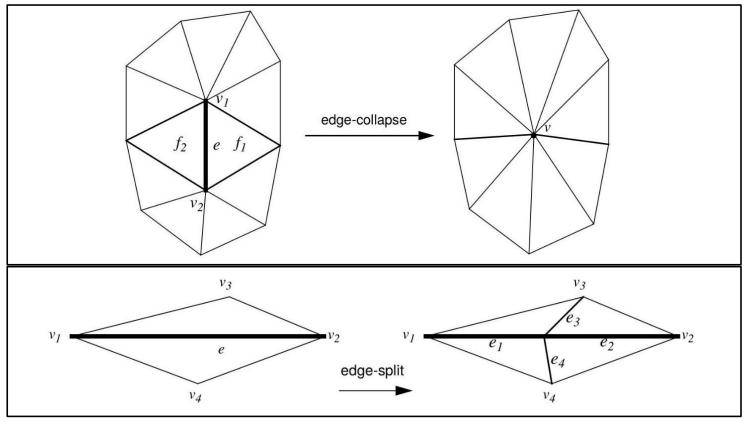


Рис. 2: Базовые операции алгоритма контроля разрешения трехмерных объектов. Ребро свернуто в точку(верхний рисунок). Ребро разделено на два(нижний рисунок)

## Построение дескрипторов

Спиновые изображения

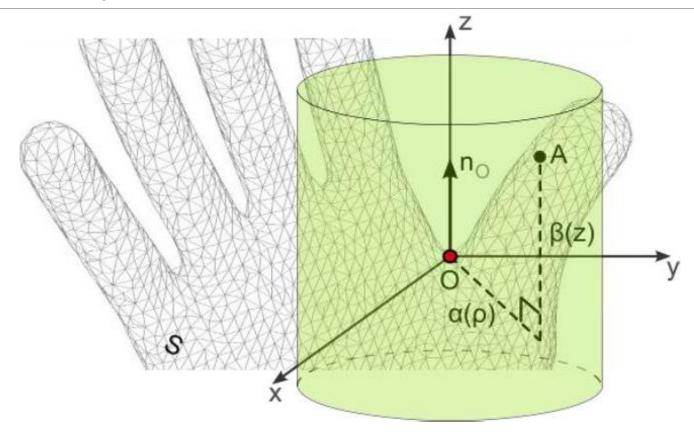


Рис. 3: Относительные координаты спинового изображения α и β

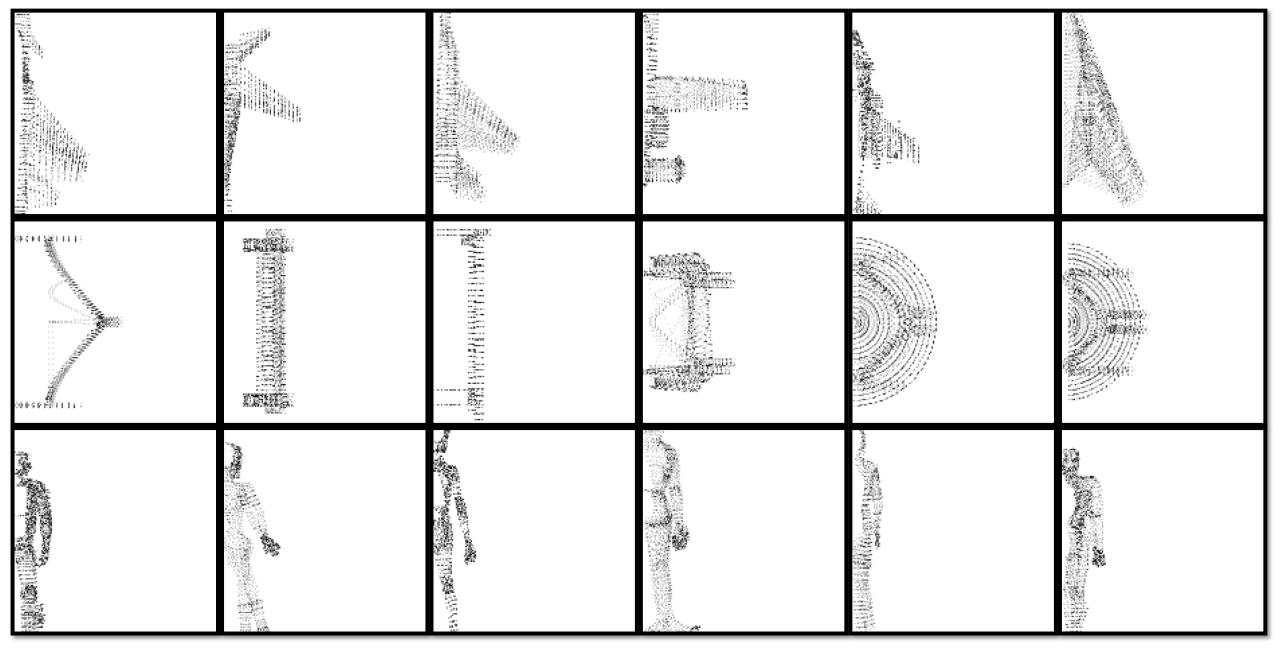


Рис. 4: Примеры спиновых изображений

Общее представление

- Сверточный слой (convolutional)
- Слой объединения (pooling)
- Слой полносвязной нейронной сети

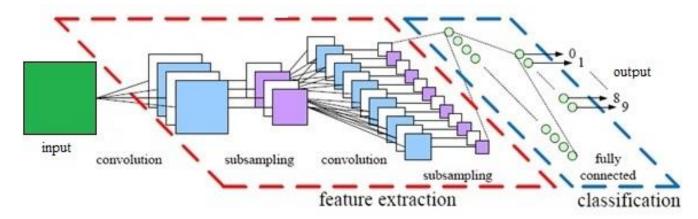


Рис. 5: Общая схема сверточной нейронной сети

Сверточный слой (convolutional)

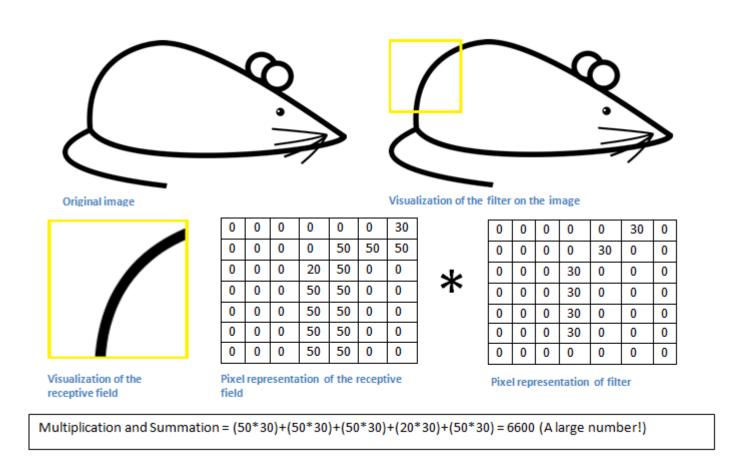


Рис. 6: Пример работы сверточного слоя

Слой объединения (pooling)

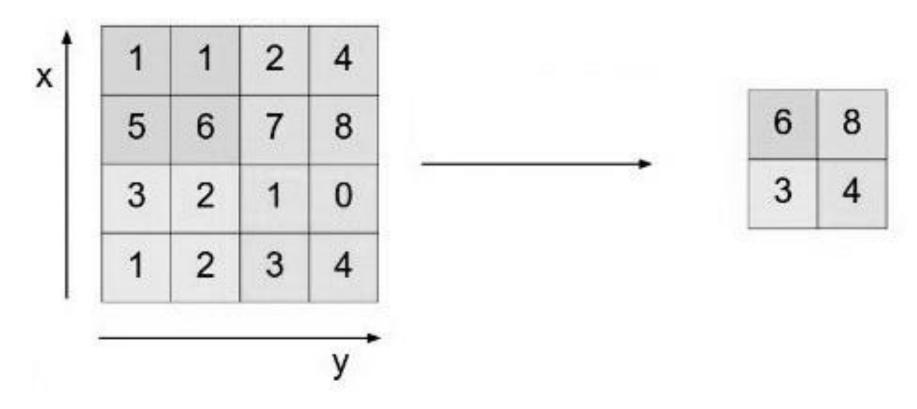


Рис. 7: Пример работы слоя объединения

## Реализация системы №1

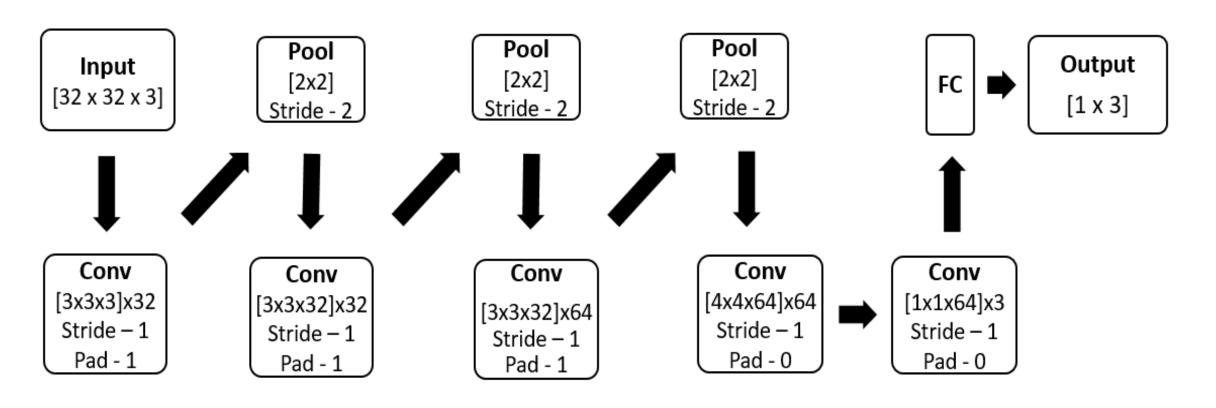
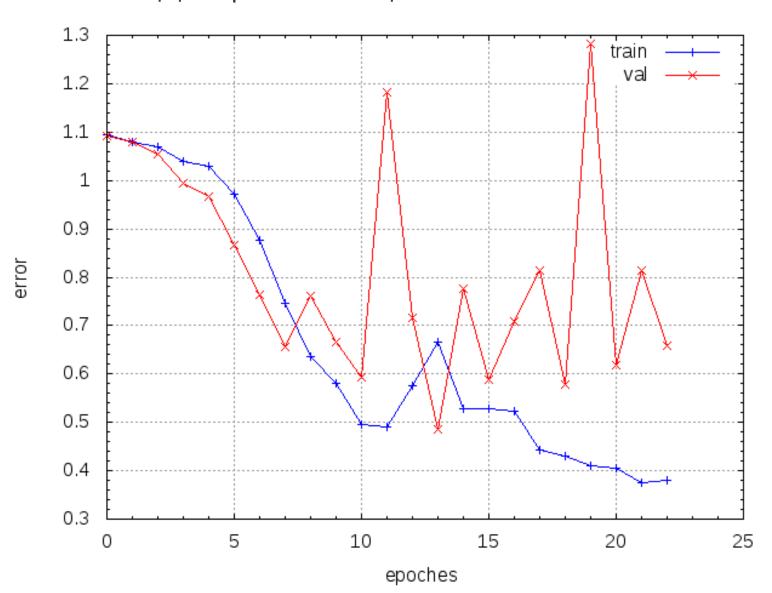


Рис. 8: Архитектура сверточной нейронной сети, использованная для реализации системы №1

#### График изменения значений функции ошибки для реализации системы №1



# Реализация системы №2

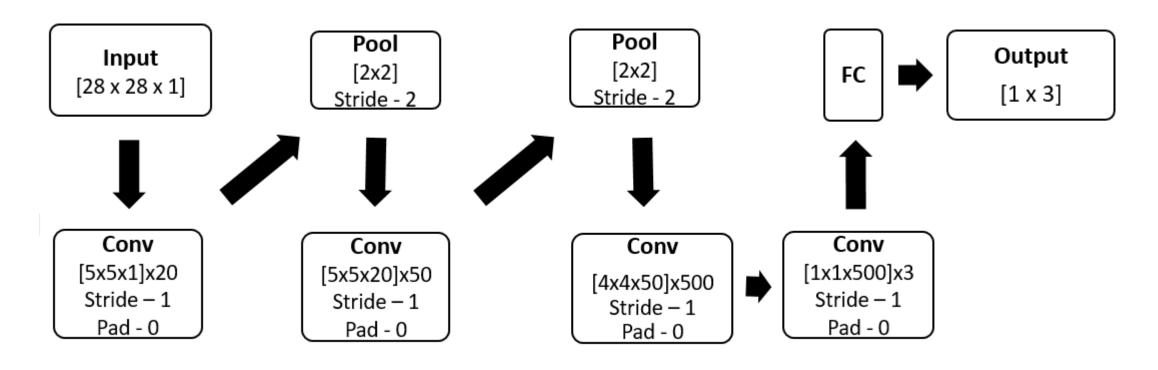
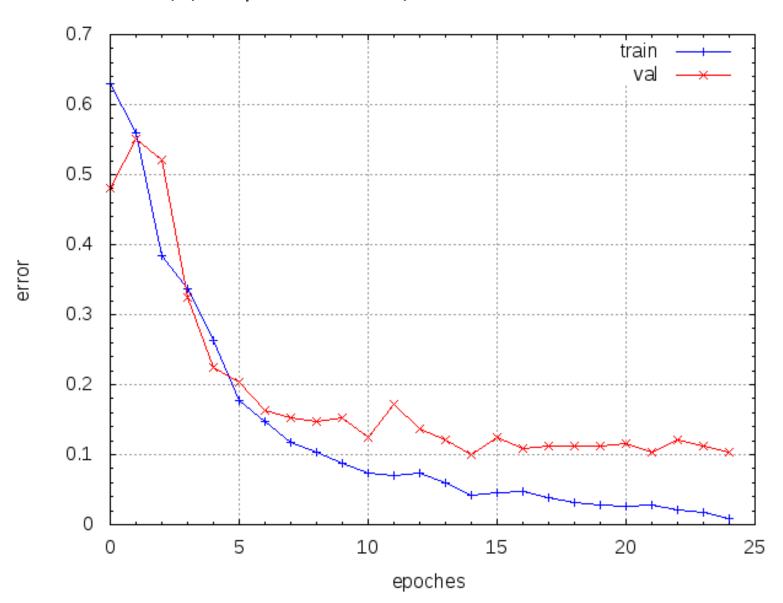
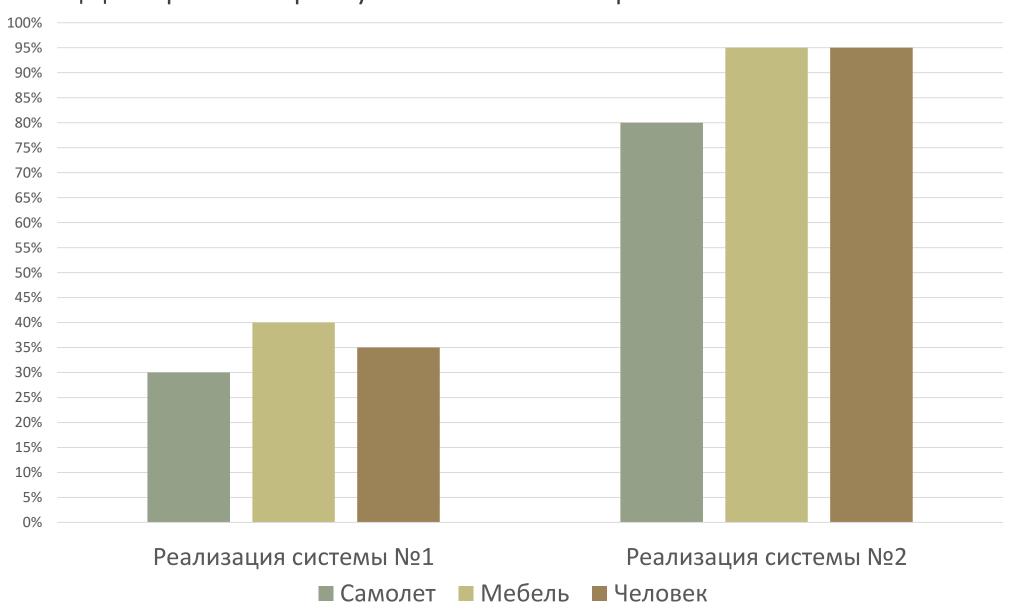


Рис. 8: Архитектура сверточной нейронной сети, использованная для реализации системы №2

#### График изменения значений функции ошибки для реализации системы №2



#### Диаграмма результатов тестирования системы



#### Список литературы

- 1. Johnson A.E. Spin-Images: A Representation for 3-D Surface Matching, Ph. D. Thesis, Carnegie Mellon University, 1997, 288 p.
- 2. Автоматическое совмещение поверхностей в системах компьютерного зрения / А.А. Крыловецкий, И.С. Черников, С.Д. Кургалин // Математическое моделирование .— 2013 .— Т. 25, № 3. С. 33-46.
- Michael Neilsen. Neural Networks and Deep Learning / Michael Neilsen [Электронный ресурс].- 2017. URL: <a href="http://neuralnetworksanddeeplearning.com">http://neuralnetworksanddeeplearning.com</a> (дата обращения 23.04.2017).

Обучение сверточной нейронной сети

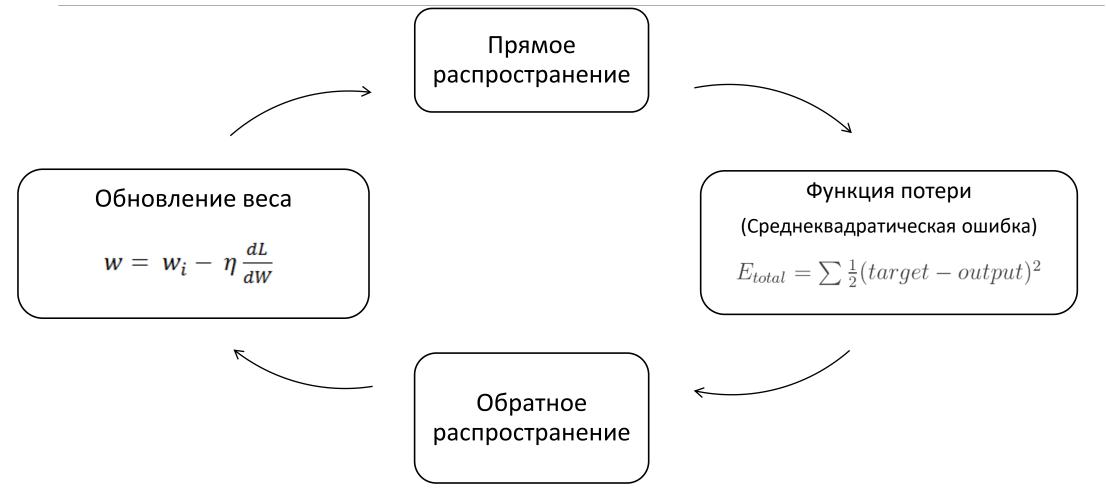
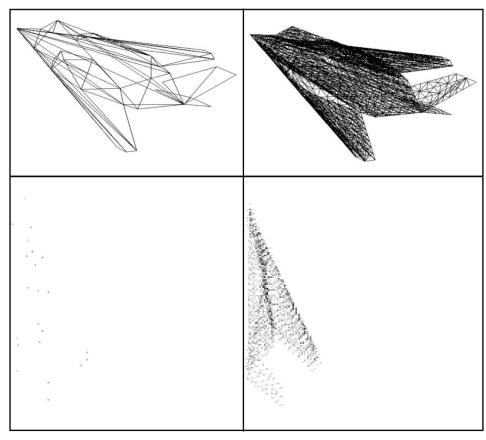


Рис. 6: Цикл метода обратного распространения ошибки

# Спиновое изображение



Трехмерные объекты и графические представления их глобальных дескрипторов для различной средней длины ребер

# Функция потери

Функция среднеквадратической ошибки

$$L(W) = (\sum_{p=1}^{N} \frac{1}{2} (D_p - O(I_p, W))^2) / N$$

,где L(W) — это функция ошибки для всей обучающей выборки, p - номер обучающей пары, N - количество обучающих пар,  $D_p$  — желаемый выход сети,  $O(I_p,W)$  — выход сети, зависящий от p-го входа и весовых коэффициентов W. Задача обучения так настроить веса W, чтобы они для любой обучающей пары  $(I_p,D_p)$  давали минимальную ошибку L.

#### Обновление веса

$$w = w_i - \eta \frac{dL(W_i)}{dW}$$

,где  $w_i$  - начальное значение регулируемого веса,  $L(W_i)$  - функция ошибки,  $\eta$  - скорость обучения.