****

**本 科 生 毕 业 论 文（设计）**

题 目：面向视频的人体骨架提取与行为识别

院 系： 数据科学与计算机学院

专 业： 软件工程（移动信息工程）

学生姓名： 杨 邦

学 号： 14353349

指导教师： 朱俊勇

（职 称） 特聘副研究员

二〇一八 年 月

【摘要】 ————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————

【关键词】深度学习，骨架提取，行为识别

**[Abstract]** ————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————————

**[Keywords]**

目 录

第1章 前言 1

1.1行为识别的背景和意义 1

1.2行为识别的研究现状 2

1.2.1 特定场景内人数估计 2

1.2.2 经过指定线人数估计 4

1.3 本文的研究内容 6

1.4本文的组织结构 6

第2章 视频中特定区域的人数估计 8

2.1角点 8

2.2 稀疏光流法追踪 9

2.3特定区域人数估计方法 11

2.4 本章小结 14

第3章 视频中穿过指定线的人数估计 15

3.1 HOG 检测子简介 17

3.1.1计算图像梯度图 18

3.1.2空间分块投票 18

3.1.3 Block内的归一化 19

3.1.4 3-D融合检测结果 19

3.1.5 积分图 21

3.1.6 支撑向量机分类 22

3.2粒子滤波器 22

3.2.1算法框架 22

3.2.2 蒙特卡罗模拟 24

3.2.3序列重要性重采样 25

3.2.4重采样 26

3.3 在线boosting分类器 27

3.3.1 Boosting框架 28

3.3.2特征选择子 29

3.3.3特征库 30

3.4数据匹配 33

3.5 穿过特定线的人数估计方法 34

3.5.1 HOG部分 34

3.5.2 在线分类器部分 35

3.5.3 粒子滤波器部分 36

3.5.4 模型假设部分 37

第4章 实验分析 40

4.1 特定场景的人数估计 40

4.2 经过指定线的人数估计 42

第5章 结 论 48

参考文献 49

致谢 54

# 前言

## 1.1行为识别的背景和意义

目前，骨架提取的方式在姿态估计研究方向上有着举重若轻的地位。动作识别和姿态估计都是基于视觉的人体运动理解的重要任务。它们广泛应用于智能监控系统，人机交互系统等应用领域。随着现代社会的不断发展，智能环境的应用已经在人们工作生活的各个方面全面展开，而为了实现更好的人机交互，更加敏锐与智能地判断人们的需求，行为识别和姿态估计也变得愈发重要。尽管他们的目标不尽相同，但是这两个任务是高度耦合的:当确定了骨架节点，相应的肢体也就能呈现出来，而肢体的运动方式无疑非常利于进行行为识别；相反，行为的正确识别也能对缺失的骨架节点的推测有着巨大帮助。

随着技术的进步，骨架提取以及行为识别的聚焦点都已从单张静态图片转移到视频上，效率方面也从十分耗时向追求实时而进行转变。目前骨架提取的数据来源主要是普通摄像头得到的RGB图像或者诸如Kinect、RGBDsense等设备捕捉的深度图。前者适用范围广，许多数据集都是由普通摄像头所拍摄的图像、所录制的视频片段组成；后者则由于对感知设备有要求，因此范围受限。对于骨架提取而言，其主要困难在于人体具有很大的姿态范围，这也导致了可能会出现遮挡等无法检测的情况；对于行为识别而言，当研究的对象是视频时，摄像头的晃动、与动作行为无关的干扰信息均会对行为的正确识别造成巨大影响。【此段大量引用】

近几年来，随着数据集的增大等诸多条件的成熟，深度学习在行为识别以及姿态估计中都取得了越来越好的性能，许多数据集上最先进的结果皆与深度学习有关。目前骨架提取大部分都用到了CNN；而在行为识别方面，深度学习取得的性能已然超越传统方法，CNN、RNN、LSTM等网络均有不错的成效。

## 1.2行为识别的研究现状

目前行为识别大致有以下几种方法：

**1.2.1传统方法**

传统方法基本遵循三个步骤：1）兴趣点检测；2）局部描述算子提取；3）局部描述算子的融合。为了应对视频方面的表示，许多特征描述子如HOG、SIFT均被延伸成3D的形式（HOG3DA [spatio-temporal descrip-tor based on 3d-gradients. InBMVC, 2008]，SIFT-3D[A 3-dimensional sift descriptor and its application to action recognition. InACM]）。

**1.2.2基于深度学习的方法**

卷积神经网络（CNN）近年来广泛引用于计算机视觉中，包括分割、分类、识别等任务。基于深度学习的行为识别方法不需要像传统方法那样对特征提取方法进行人工设计，可以在视频数据上进行训练和学习，得到最有效的表征方法。

基于图像分析时，CNN使用的是二维卷积（即卷积核的维度为二维），但迁移到视频分析时，2D并不能很好地捕获时序上的信息，因此3D卷积被提出3D convolutional neural networks for human action recognition[J]. IEEE。Facebook提出了C3D（3D convolutional networks）网络，其采用了3D卷积和3D池化构建了网络。

[]最先提出双流网络（Two-Stream Convolutional Networks），即空间流（视频RGB图像）与时间流（光流信息）。对空间与时间信息分别训练CNN模型，接着两个分支的网络的评分进行融合，即可得到最终的分类结果。多个分支网络的评分融合有许多方式，如SVM、取平均等。之后有许多研究工作都建立在双流网络的基础上。Deep Temporal Linear Encoding Networks利用双流网络提取特征。Convolutional Two-Stream Network Fusion for Video Action Recognition双流网络模型均换成了VGG16，同时利用了CNN网络进行两个分支网络的评分融合。Deep Local Video Feature for Action Recognition双流网络的模型则是采用VGG16或者Inception-BN，训练完毕后则从该双流网络的卷积层或全连接层提取视频的特征表示，最后利用得到的特征训练分类器预测类别。该方法在HMDB51数据集上取得了75%的准确率。

* + - * 1. （双流网络、CNN+RNN等）

**1.2.3基于骨架提取的方法**

1. 可以侧重做介绍，把优缺点说一说，大体分类：Top-Down、Bottom-up…，

## 1.3 本文的研究内容

文章分为两个部分，包括1）视频中人体骨架提取，及通过骨架点信息训练模型；2）视频采样得到RGB图像，通过图像训练模型。

在第一部分，我们采用Cao等人[]提出的OpenPose模型提取人体骨架。但由于视频中存在无关背景干扰、视频抖动、人体出现部位不全等情况，导致骨架节点信息可能是稀疏的，于是我们利用Lin等人[]提出的矩阵补全方法进行改善，提高骨架信息的稠密程度。距离

在第二部分，我们将视频均匀采样，利用pHash、aHash等相似图片检测方法剔除无关背景信息，保证采样的图片是相似的。紧接着我们利用已于ImageNet上预训练过的VGG19网络及XXXX网络，提取图片的特征，利用特征训练分类器。

首先，数据集采用UCF101以及HMDB51，将视频均匀采样（这里可以改进成在感兴趣的区域重点采样，不过这个涉及到另外一个方面——定位感兴趣区域，可能时间不允许去拓展了），每个视频均采样N帧（N在这里取25）。

接下来，主要分为3部分：

1. 将每一帧RGB静态图像输入已在ImageNet上预训练好的VGG16（or VGG19）网络，在第k层提取特征（此处k根据对比试验来决定，到底采用哪个网络的哪一层输出会使得结果更精确）。接着利用该层输出的特征训练一个softmax回归模型。接着看看该模型对于行为识别的预测准确率如何
2. 利用已开源的openpose，得到RGB静态图像上人物的骨架关键点坐标信息，假设有m个关键点，n帧（这里n要不要与上面的N一致暂时未确定），则会生成[m, 2, n]的时序信息矩阵（第二维为x, y坐标）。或者在这个矩阵基础上，通过后一帧对前一帧做差生成矢量矩阵。如手腕在第n-1帧坐标为（x1,y1），在第n帧坐标为（x2, y2），则手腕关键点在n-1帧及n帧间的矢量则为（x2-x1, y2-y1）,最终矢量矩阵大小为[m, 2, n-1]。紧接着，同样训练一个softmax回归模型，看看准确率如何。

这里会有一些问题：

1. 可能很多帧检测不到全部关键点，甚至一个都没有，如何处理？
2. 受到干扰，检测到的关键点是错误的，又该如何处理？
3. 可能1与2的准确率均一般，接下来研究如何将两者耦合起来，能得到更好的结果（平均 or 带权重 or ...）

（第二部分我还是选择训练softmax回归模型，是不是会有更好的选择，如LSTM？还有第三部分的耦合，如果都是通过softmax回归得到结果，最后就很方便，只需要将结果加权起来之类的。而如果第二部分换成其他的话，两者的结合可能就又得好好考虑考虑了，老师您有什么建议呢？）

挑选骨架点提取 良好 的类别S，进行训练

记录spatial中准确率中较低的类别，看看是否存在于S中，若存在，则可以通过它来提高准确率。

Spatial的对比：

1. 是否取10部分（一张图的四个角+中心，再+其水平翻转）
2. 基于1，再进行两种网络不同层的feature的结果对比

引入骨架点之后的对比：

Spatial中最好的结果 与 +入骨架点补充的结果 对比

## 1.4本文的组织结构

第一章，前言。介绍行为识别的背景和意义。同时介绍了国内外研究现状及分析了视频中行为识别的难点。简要介绍了本文的主要方法和文章结构。

第二章，具体介绍

第三章，具体介绍

第四章，实验结果的分析。介绍所使用的数据集，在数据集上测试所提出的方法，并评价试验结果。对试验中某些特定场景做出解释和分析。

第五章，对现有工作的总结和对未来工作的展望。如何进一步提高检测的准确率、实时性和鲁棒性。

# 2D骨架提取

尽管我们的研究对象是视频，但是视频是由一帧帧的RGB图像组成，因此只要实现了在RGB图像上提取人体骨架，即可得到整个视频流中人体骨架节点信息。本文骨架提取框架采用Cao等人开源的OpenPose进行骨架信息提取。

本章将会介绍：1）视频骨架信息的提取；2）骨架信息补全；3）

## 2.1 OpenPose骨架提取

骨架节点一共有18个，包括鼻子、脖子、左右眼、左右耳、左右肩、左右手肘、左右手腕、左右臀部、左右膝盖及左右脚踝。

## 2.2 骨架矩阵信息补全

由于遮挡、光照、噪声等原因，对于普通视频进行骨架点提取最后得到的矩阵大部分是稀疏的。为了解决稀疏性问题，我们采取矩阵补全。矩阵补全（matrix completion）问题就是给定有限个已知元素，要求我们恢复矩阵中缺失的元素。这样的问题是普遍的，在很多应用中，我们都假设要补全的矩阵其实是一个低秩矩阵。Candes和Recht[99]证明，对于给定的稀疏矩阵*D*，低秩矩阵*A*在满足一定条件下可以通过以下优化问题完美恢复：

, (2.2.1)

其中，指的是*D*中所有存在的元素的下标集合，而表示核范数，即表示矩阵*A*的奇异值的和。为了方便使用增广拉格朗日乘子法（Augmented Lagrange Multiplier, ALM），可将上述2.2.1式子改写为：

(*E* ) *= 0*  (2.2.2)

其中是一个线性操作，使得在中的元素保持不变，而不在的元素设置为0.本文采取Lin[]文中提到的inexact ALM method对上述骨架信息矩阵进行补全。

## 2.3 骨架轨迹图

由于卷积神经网络的输入要求是三维图像，因此我们需要将骨架矩阵信息转变成骨架轨迹图。令骨架轨迹图为*JTM*（Joint Trajectory Maps），则其可以表示为：

(2.3.1)

其中是表征在第*i*帧的时空信息的函数。假设一个视频有帧，则有帧骨架信息，设骨架节点为，则有 ,其中表示在第*i*帧的骨架点坐标信息，表示在第*i*帧第*j*个骨架节点的*2D*坐标信息。则有：

(2.3.2)

骨架轨迹*T*可以定义为：

(2.3.3)

其中,第*i*帧第*k*个骨架点轨迹为。在这种情况下：

(2.3.4)

如图2.3.2(a)所示，此时的轨迹图仅能表征出骨架信息的空间信息，即只能看到骨架节点从1至n帧的运动轨迹。为了能够在骨架轨迹图中体现出时间信息，我们采用颜色映射的方法。在这里，我们采用jet热力图，其色域是从蓝色到红色，而中间经过青色、黄色和橙色，如图2.3.1所示。设jet一共有阶，在第阶的颜色为。令表示的颜色，则。因此我们给骨架轨迹图附上了颜色，如赋为蓝色，赋为红色,在这种情况下：

(2.3.4)

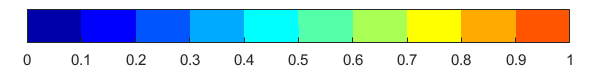


图2.3.1 10阶jet热图

如图2.3.2所示，假设这是右手腕在1至n帧进行的直线运动，(a)图仅仅携带了空间信息，(b)图同时携带了空间与时间信息。通过颜色映射，我们丰富了骨架轨迹图携带的信息。

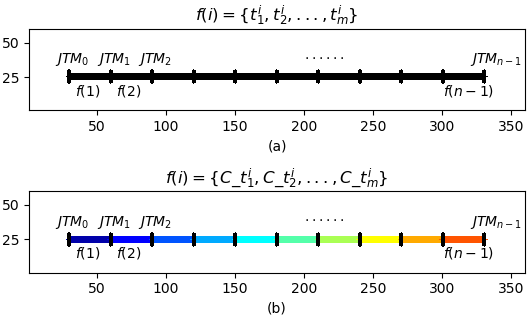
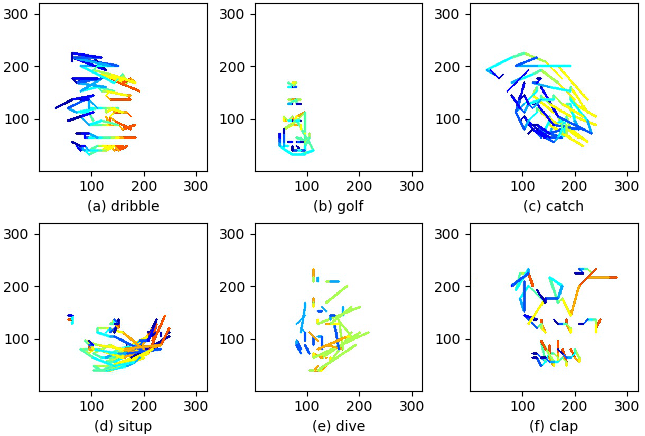


图2.3.2 与 对比



## 2.4骨架距离图

在骨架轨迹图中，我们利用了骨架节点的相对位置信息。除此之外，骨架节点两两之间的距离信息同样能够被利用。由于有m个骨架节点，所以每一帧都有对距离信息。令骨架距离图为*JDM*（Joint Distance Maps）,则有：

(2.4.1)

其中表示将距离大小映射成颜色的映射，表示所有骨架节点彼此欧几里得距离的集合。将距离映射成颜色，我们同2.3一样采用jet热图，这里采用256阶。因此对于一个拥有帧的视频，最终我们能得到[n \* ]的二维矩阵。设矩阵中最大距离、最小距离分别为，对于距离，其颜色映射为：

为了将该矩阵固定成我们想要的维度，如VGG19网络输入所需要的224\*224，我们采用双线性插值的方法。

2.4 本章小结

在pets2009的workshop中，Albiol等人用利用“角点的数目和人的数目大致成正比”这样的假设在人数计算时得到了最好的效果，超过了其他复杂方法的准确率。相信是由于这三点原因

**(a) 这种方法不使用背景建模，而是相当于使用了图像的差分信息，这样收到噪声干扰会比较小。**

**(b) 虽然前景图像的总像素点在人数较高环境下并不再满足和人数成正比的约束，但是由于遮掩不会掩盖所有的角点，而且某些情况会产生一些新的角点弥补了缺失的部分，这个问题变得不那么重要。**

**(c) 角点的误差在整个图像的计算中可能出现互补的情况，即有的人群可能计算偏多，有的人群可能计算偏少，刚好抵消。**

所以我们在实验结果的部分可以看到，计算人群密度非常高的时候，该方法仍然能取得较好的结果，证明其确实是可行的。

第一个对比：JTM、JDM mc与ori的精度对比(在x样本情况下)

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  | Mc | ori |
| JTM | 0.350559 | 0.353352 |
| JDM |  |  |

第二个对比：JTM、JDM取多少个样本最佳

Time step = 5时，acc情况（都取mult）

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
|  | 15 | 20 | 25 |
| JTM\_mc | 0.3575 | 0.3526536312849162 | 0.352 |
| JDM\_mc |  |  |  |

Time step 直接取样本数？？

Spatial 1 & 10对比

JTM\JDM\spatial score fusion && feature fusion

If score fusion: mean, max, multiple-wise

# 视频中穿过指定线的人数估计

我们采用的是多人在线追踪的方法完成对穿过指定线的人数的估计，一些方法只是对

# 实验结果与分析

本章我们介绍前面两种方法的实验结果，并对实验结果做出简要的分析。

## 选取的数据集

* + 1. HMDB51——引自A Large Video Database for Human Motion Recognition. ICCV, 2011

该数据集共有6849个视频片段，51种动作类别，每种动作至少涵盖101个视频判断。视频主要来自于电影，少部分来自YouTube、Google等。动作类别可以分成5种：1）一般面部动作（如笑、咀嚼、说话）；2）有客体互动的面部动作（如吃、喝、抽烟）；3）一般身体运动（如坐下、踢、跳）；4）有客体互动的身体运动（如骑马、梳头发）；5）人类互动的身体运动（如握手，亲吻）

* + 1. UCF101

## 经过指定线的人数估计

由于我们采用的

# 参考文献

[1] Simonyan K, Zisserman A. Two-stream convolutional networks for action recognition in videos[C]//Advances in neural information processing systems. 2014: 568-576.

[2] Lin Z, Chen M, Ma Y. The augmented lagrange multiplier method for exact recovery of corrupted low-rank matrices[J]. arXiv preprint arXiv:1009.5055, 2010. 矩阵补全

[3] Cao Z, Simon T, Wei S E, et al. Realtime multi-person 2d pose estimation using part affinity fields[C]//CVPR. 2017, 1(2): 7. Openpose

[4] Li C, Hou Y, Wang P, et al. Joint distance maps based action recognition with convolutional neural networks[J]. IEEE Signal Processing Letters, 2017, 24(5): 624-628. JDM

[5] Wang P, Li Z, Hou Y, et al. Action recognition based on joint trajectory maps using convolutional neural networks[C]//Proceedings of the 2016 ACM on Multimedia Conference. ACM, 2016: 102-106. JTM

[99] Candès E J, Recht B. Exact matrix completion via convex optimization[J]. Foundations of Computational mathematics, 2009, 9(6): 717.

# 致谢

首先我要对指导老师赖剑煌教授表示诚挚的感谢。是赖老师一直以来的悉心指导和热情鼓励才让我在模式识别这个相对陌生的领域逐渐找到方向完成自己的工作。老师治学态度严谨，在整个论文写作过程中始终对大家严格把关，每周都能在百忙中抽出时间对大家进行指导。从论文标题、格式、设计、布局和结论都给大家提出了宝贵的意见。赖老师渊博的专业知识、严谨的治学态度、务实的敬业精神令人敬佩。很荣幸能跟随老师学习和研究。

感谢连国云师兄的无私帮助和指导，连国云师兄在自己繁忙的学业中始终愿意为我们提供热心的帮助。感谢实验室其他师兄师姐的支持和鼓励。

感谢颜咚同学，你的支持和鼓励是我不断坚持的动力，衷心地感谢你。谢谢孙世通同学提供的材料支持。

谢谢四年来教导过我的老师们，你们的指导和教诲我会铭记于心，谢谢你们传授的知识和做人的道理。

最后我要感谢我的父母和家人，感谢你们的支持和理解，使我克服困难不断进取。没有你们也就没有今天的我。

**附录**

(\* 附录是正文主体的补充。下列内容可以作为附录：  
1）攻读学位期间发表的（含已录用，并有录用通知书的）与学位论文相关的学术论文。  
2）由于篇幅过大，或取材于复制件不便编入正文的材料、数据。  
3）对本专业同行有参考价值，但对一般读者不必阅读的材料。  
4）论文中使用的符号意义、单位缩写、计算机程序全文及有关说明书。  
5）附件：光盘、与论文相关的鉴定证书、获奖奖状或专利证书的复印件等。 \*)

（论文附录依次用大写字母“附录A、附录B、附录C……”表示，附录内的分级序号可采用“附A1、附A1.1、附A1.1.1”等表示，图、表、公式均依此类推为“图A1、表A1、式A1”等。）

毕业论文成绩评定记录

|  |
| --- |
| 指导教师评语：  成绩评定：    指导教师签名： 年 月 日 |
| 答辩小组或专业负责人意见：  成绩评定：    签名（章）： 年 月 日 |
| 院系负责人意见：  成绩评定：  签名（章）： 年 月 日 |

**附表一、毕业论文开题报告**

|  |
| --- |
| 论文（设计）题目： |
| （简述选题的目的、思路、方法、相关支持条件及进度安排等）  学生签名： 年 月 日 |
| 指导教师意见：  1、同意开题（ ） 2、修改后开题（ ） 3、重新开题（ ）    指导教师签名： 年 月 日 |

**附表二、毕业论文过程检查情况记录表**

|  |  |
| --- | --- |
| 指导教师分阶段检查论文的进展情况（要求过程检查记录不少于3次）：  **第1次检查**  学生总结：  指导教师意见：  **第2次检查**  学生总结：  指导教师意见：  **第3次检查**  学生总结：  指导教师意见：  **第4次检查**  学生总结：  指导教师意见：  学生签名： 年 月 日  指导教师签名： 年 月 日 | |
| **总体**  **完**  **成**  **情**  **况** | 指导教师意见：  1、按计划完成，完成情况优（ ）  2、按计划完成，完成情况良（ ）  3、基本按计划完成，完成情况合格（ ）  4、完成情况不合格（ ）  指导教师签名： 年 月 日 |

**附表三、毕业论文答辩情况**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 答辩人 |  | 专 业 |  |
| 论文（设计）题目 |  | | |
| 答辩小组成员 |  | | |
| 答辩记录：  记录人签名： 年 月 日 | | | |

**学术诚信声明**

本人所呈交的毕业论文，是在导师的指导下，独立进行研究工作所取得的成果，所有数据、图片资料均真实可靠。除文中已经注明引用的内容外，本论文不包含任何其他人或集体已经发表或撰写过的作品或成果。对本论文的研究作出重要贡献的个人和集体，均已在文中以明确的方式标明。本毕业论文的知识产权归属于培养单位。本人完全意识到本声明的法律结果由本人承担。

本人签名： 日期：

毕业论文应按以下顺序装订：封面→毕业论文（设计）开题报告→毕业论文（设计）过程检查情况记录表→毕业论文（设计）答辩情况登记表→学术诚信声明→中英文摘要→目录→引言→正文→结语→参考文献→致谢→附录→成绩评定记录