Openpose 정리

- Openpose: Realtime Multi-Person 2D Pose Estimation using Part Affinity Fields
 - the first real-time multiperson system to jointly detect human body, foot, hand, and facial keypoints (in total 135 keypoints) on single images(단일 이미지)

Abstract

- 1. Realtime system & multi-persion
- 2. a nonparametric representation => Part Affinity Fields (PAFs)
 - (PAFs = associate body parts with individuals in the image)
- 3. bottom-up system
 - high accuracy and realtime performance, regardless of the number of people in the image a runtime comparison to Mask R-CNN and Alpha-Pose
- Imporvement notice (2017 to 2019)
 - 1. PAF와 body part location을 모두 refine하는 것보다 PAF만 refine하는 것이 더 성능이 높음
 - runtime performance: 200% ①, accuracy: 7% ①
 - 2. Body keypoint + foot keypoint 를 동시에 예측하는 모델을 개발
 - 독립적으로 예측하는 것보다 inference time을 줄이고 accuracy는 유지
 - 3. vehicle keypoint estimation에도 적용 가능
 - 일반성 입증
 - 4. open-source로 배포 (body, foot, hand, facial keypoints)

PAF 정리 (Abstract - 1, 2)

- PAF = 네트워크의 첫번째 스테이지 예측 대상 & 이분그래프의 가중치의 재료
- PAF의 효과
 - 혼잡한 이미지에서 정확도를 향상
 - 모든 관절을 연결할 때, PAF connections가 중복됨. (귀-<u>어깨, 어깨</u>-손목) 특히, 이러한 중복성은 혼잡한 이미지에서 정확도를 향상시킴.
 - 가능한 쌍을 PAF 기준으로 정렬했기 때문에, 다른 사람과 연결할 가능성이 줄어듬.
 - 만약 연결이 이미 다른 사람에게 할당된 두 신체 부위를 연결하려고 한다면, 알고리즘은 이것이 더 높은 신뢰도의 PAF 연결과 모순된다는 것을 인식하고,현재 연결은 무시된다.
 - 저자의 이전 논문, multi-person parsing algorithm에서는 root component 부터 시작
- PAF 핵심 기여 (PAF 개념 다시 정리)
 - bottom-up 방식의 약점은 전역 컨텍스트 정보를 잘 활용하지 못한다는 것에 있음
 - -> 이 문제를 해결하기 위해 PAF를 도입(제안)
 - PAF: 이미지 도메인에서 팔다리의 위치와 방향을 인코딩하는 역할을 하는 2D 벡터
 - 두 개의 관절이 연결되어 있는지 여부와, 해당 뱡향 정보를 알 수 있음

PAF - 네트워크 성능 관련

- PAF와 body part location을 모두 refine하는 것보다 PAF만 refine하는 것이 runtime performance, accuracy가 올라감
 - 이전 버전: PAF와 CM 네트워크는 병렬적으로 학습함 -> 현재 버전: PAF 먼저 학습 후, CM 학습 (직렬 구조)
 - PAF의 정확도를 최대화하는 것은 중요한 반면, CM의 정확도는 그다지 중요하지 않음을 실험적으로 증명
- Results on the COCO Keypoints Challenge
 - PAF는 반복해서 refine하면 성능이 상승 (1CM)
 - CM을 늘리는 것은 성능에 많은 영향을 끼치지 못함
 - PAF를 먼저 refine해야 성능이 상승 (3CM 3PAF)
- Results on the MPII Multi-Person Dataset
 - PAF vs One/Two midpoint: PAF 도입한 경우가 성능이 높음 { 정확도:)2.9% higher than one-midpoint) > One-midpoint(2.3% higher than two-midpoint)}
 - 스테이지 별 precision 변화: monotonically 단조롭게 증가함

Method	AP	AP^{50}	$\mathrm{AP^{75}}$	AP^M	AP^L	Stages
5 PAF - 1 CM	65.3	85.2	71.3	62.2	70.7	6
4 PAF - 2 CM	65.2	85.3	71.4	62.3	70.1	6
3 PAF - 3 CM	65.0	85.1	71.2	62.4	69.4	6
4 PAF - 1 CM	64.8	85.3	70.9	61.9	69.6	5
3 PAF - 1 CM	64.6	84.8	70.6	61.8	69.5	4
3 CM - 3 PAF	61.0	83.9	65.7	58.5	65.3	6

TABLE 5: Self-comparison experiments on the COCO validation set. CM refers to confidence map, while the numbers express the number of estimation stages for PAF and CM. *Stages* refers to the number of PAF and CM stages. Reducing the number of stages increases the runtime performance.

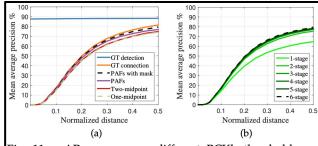
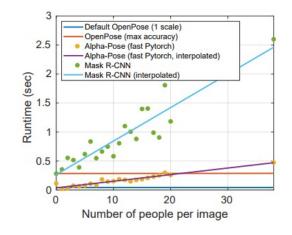
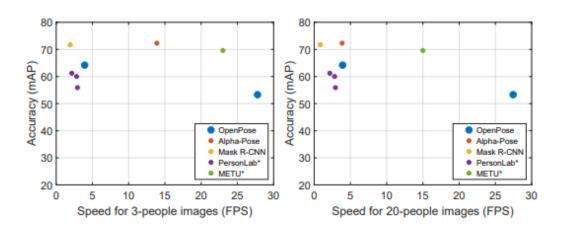


Fig. 11: mAP curves over different PCKh thresholds on MPII validation set. (a) mAP curves of self-comparison experiments. (b) mAP curves of PAFs across stages.

실시간이 가능한 이유

- 사람 수에 상관 없이 realtime으로 high accuracy (Realtime, Multi-Person 환경에서도 우수한 성능(*다른 모델* 보다 유리<mark>))</mark>
 - Top-down 방식: 사람의 수에 비례해서 inference time 선형적으로 증가
 - 단점 1) detection 실패 시 예측 못 함 (robust) 단점 2) inference time 은 사람 수의 비례 (양의 상관관계)
 - Bottom-up 방식: inference time invariant
- Trade-off between Speed and Accuracy
 - 사실 MaskR-CNN, Alpha-Pose 등 다른 방법들에 비해 Openpose의 Accuracy가 엄청나게 좋지는 않음
 - 하지만, 정확도가 높은 위의 모델들은 이미지에 20명 이상의 사람이 있는 경우, 너무 느려짐 (효율성 Bad)





Openpose System

System

- 다양한 플랫폼에서 실행 가능: Ubuntu, Windows, Mac OS X 및 임베디드 시스템(예: Nvidia Tegra TX2) 등
- 다양한 **하드웨어**를 지원: CUDA GPU, OpenCL GPU, CPU 전용 장치 등
- 활용분야: many vision and robotics topics (person reidentification, GAN-based video retargeting of human faces and bodies, Human-Computer Interaction, 3D pose estimation, and 3D human mesh model generation.

• 사용자 지정 tunig

• (이미지, 비디오, 웹캠 및 IP 카메라) 스트리밍 사이에서 입력 선택, 결과를 표시 여부, 디스크에 저장 여부, 각 검출기 (몸, 발, 얼굴, 손)의 활성화 여부, 픽셀 좌표 정규화를 활성화 여부, 사용할 GPU 수를 제어, 더 빠른 처리를 위한 프레임을 건너뛰기 여부

• ** 성능이 잘 안 나오는 경우

- 일반적이지 않은 자세나 위아래가 뒤집힐 경우
- Body occlusion
- 여러 사람이 겹칠 경우