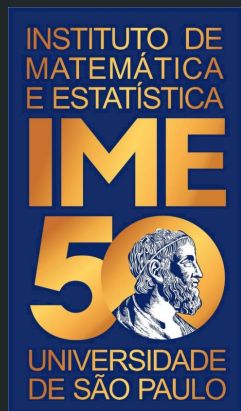


Sejam bem-vindas, sejam bem vindos!

Visão Computacional e Aprendizado Profundo



Oito anos da AlexNet

R. Hirata Jr.
IME - USP

Link do slido de hoje: <https://app.sli.do/event/bldcpzub>

Em 2003 um estudante me disse: “Eu queria...”

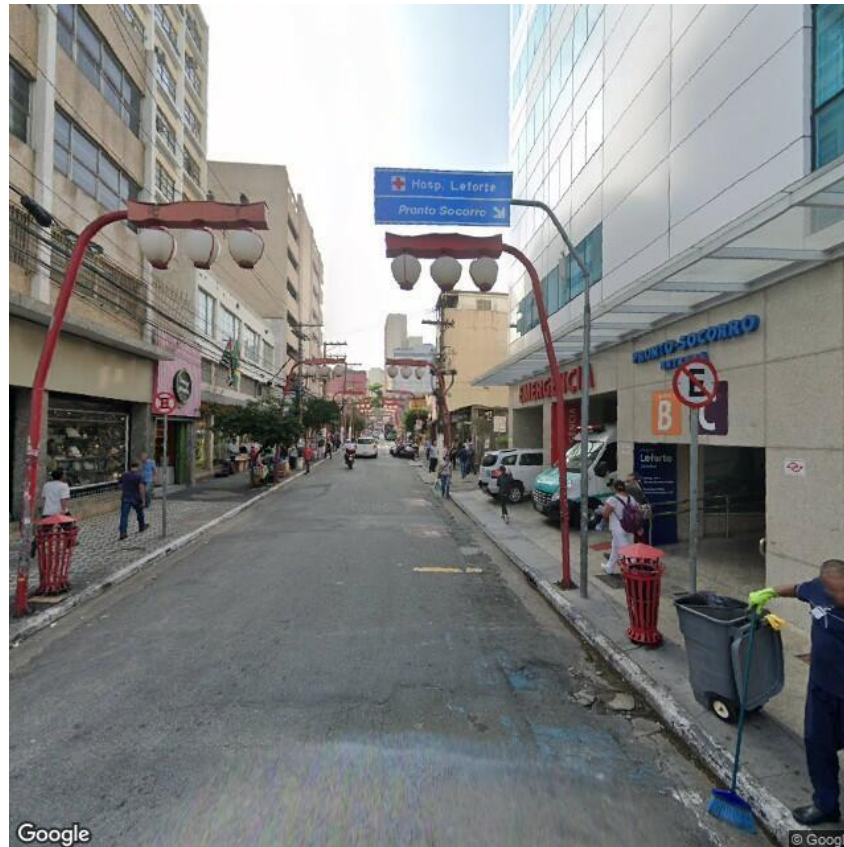
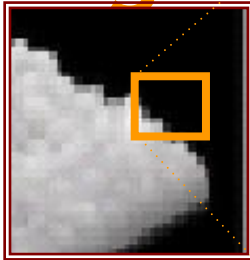
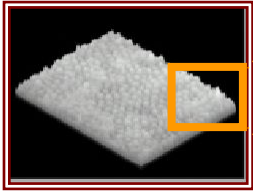
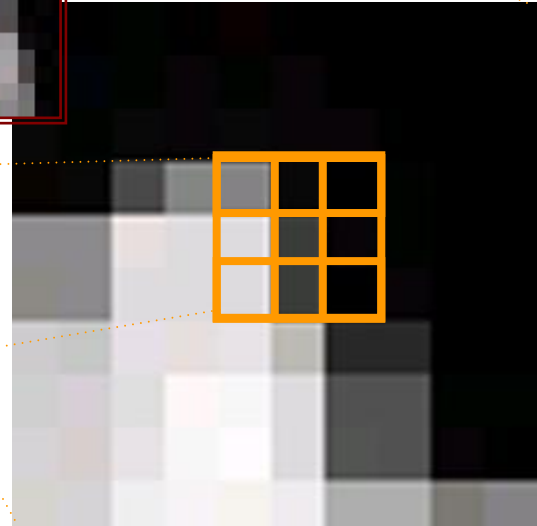


Imagem digital



130	13	11
222	52	21
219	60	22

00001011 (8 bits)



Pixel - Picture Element

Link do slido de hoje: <https://app.sli.do/event/blcpczub>

Propriedades da imagem

- **Atributos físicos**
 - Resolução espacial
 - Quantos pixels tem a imagem ?
 - Faixa dinâmica – ou resolução de amplitude
 - Quantos bits/pixels tem a imagem ?
 - Tamanho
 - Quanta memória a imagem ocupa ?
 - $\text{Tamanho} = (\text{Resolução}) \times (\text{Faixa Dinâmica})$
- **Atributos perceptuais**
 - Qualidades percebidas pela visão

Níveis de Intensidades

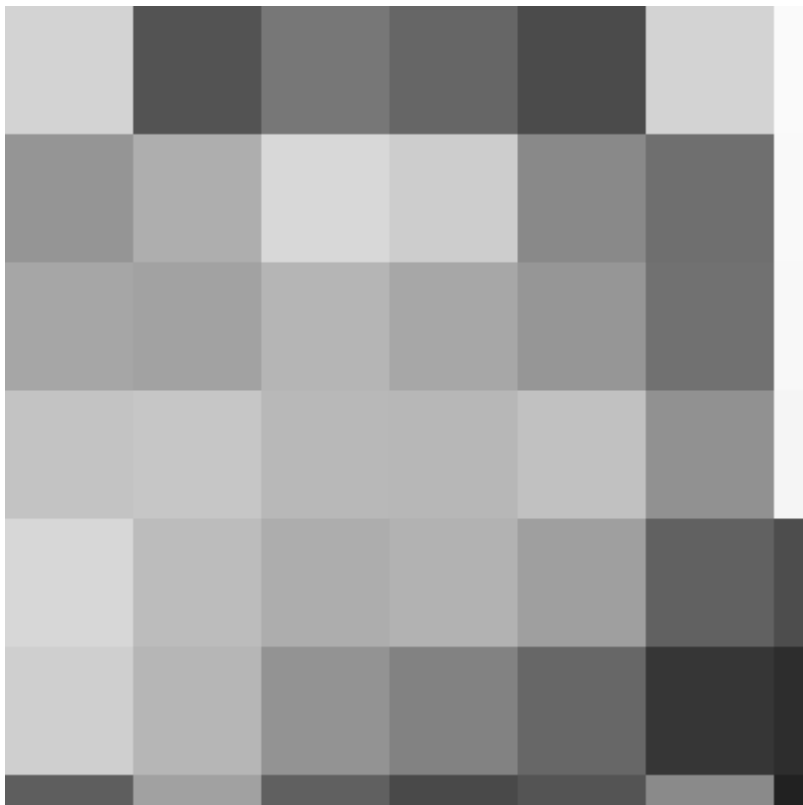
Original



1 bit / pixel

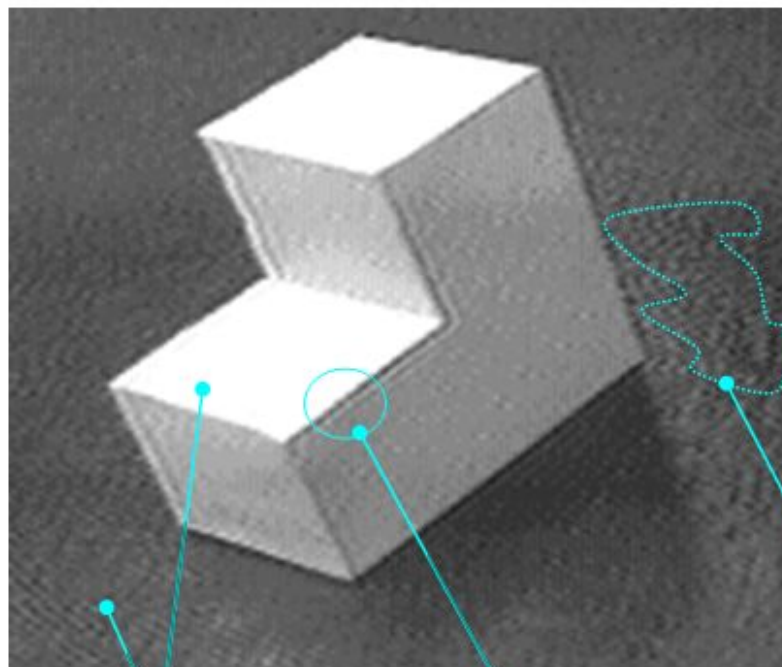


Resolução Espacial



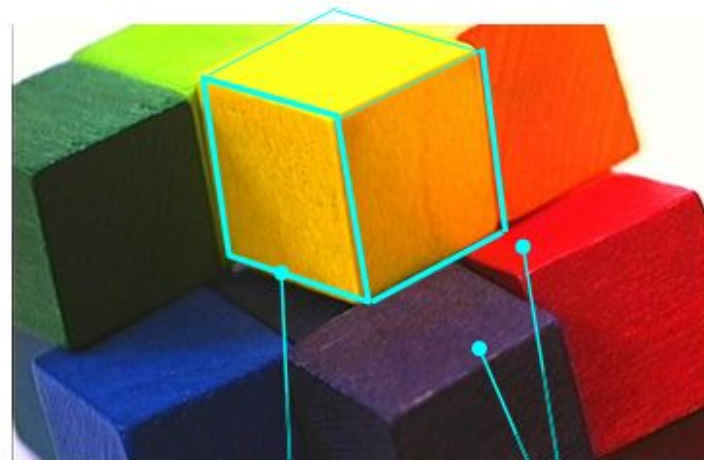
← 1 : 64 →

Atributos perceptuais da visão



brilho

contraste



forma

cor

textura

Processos

- *Processamento de Imagens*

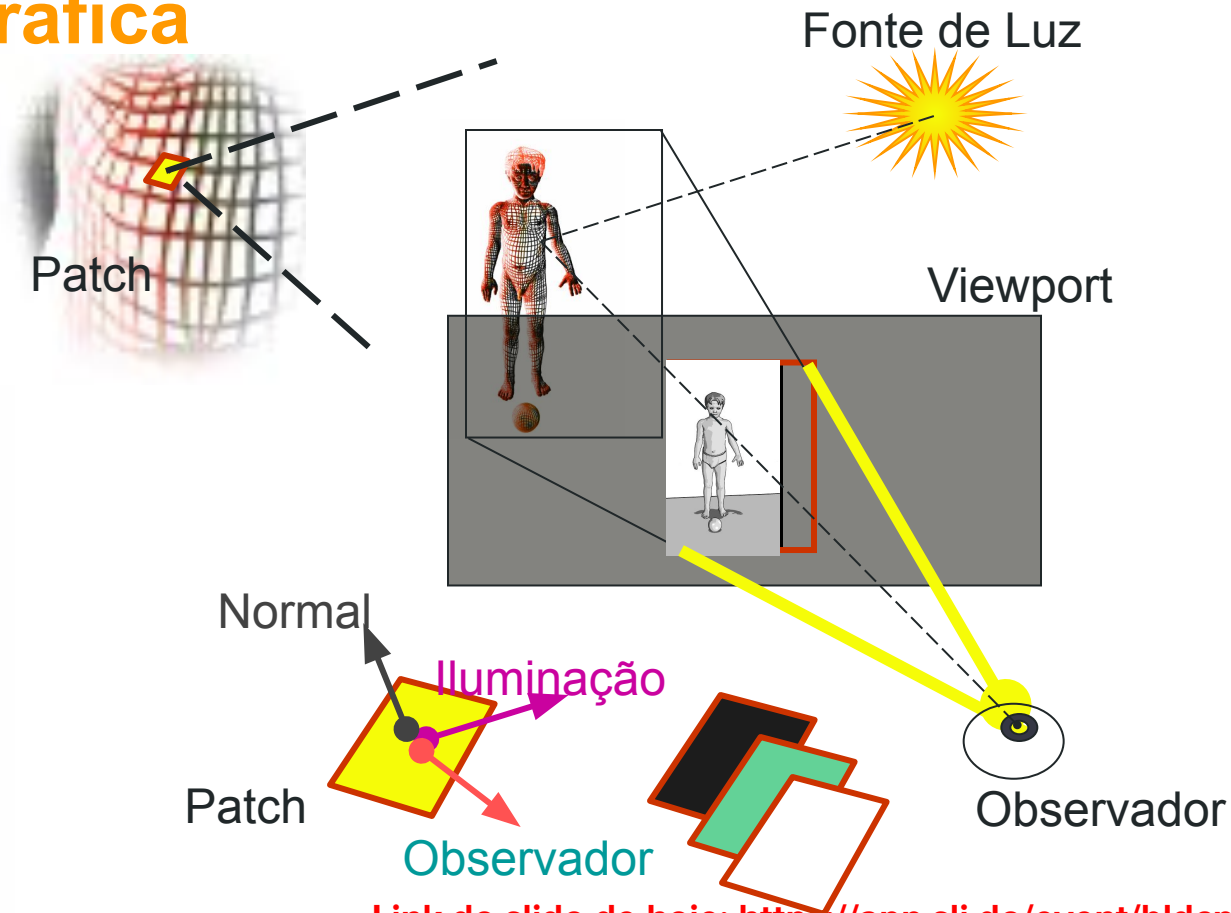
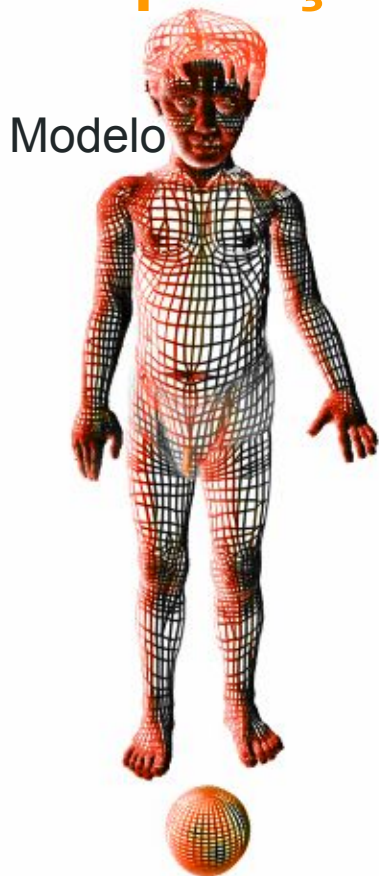


Processos

- *Computação Gráfica*



Computação gráfica

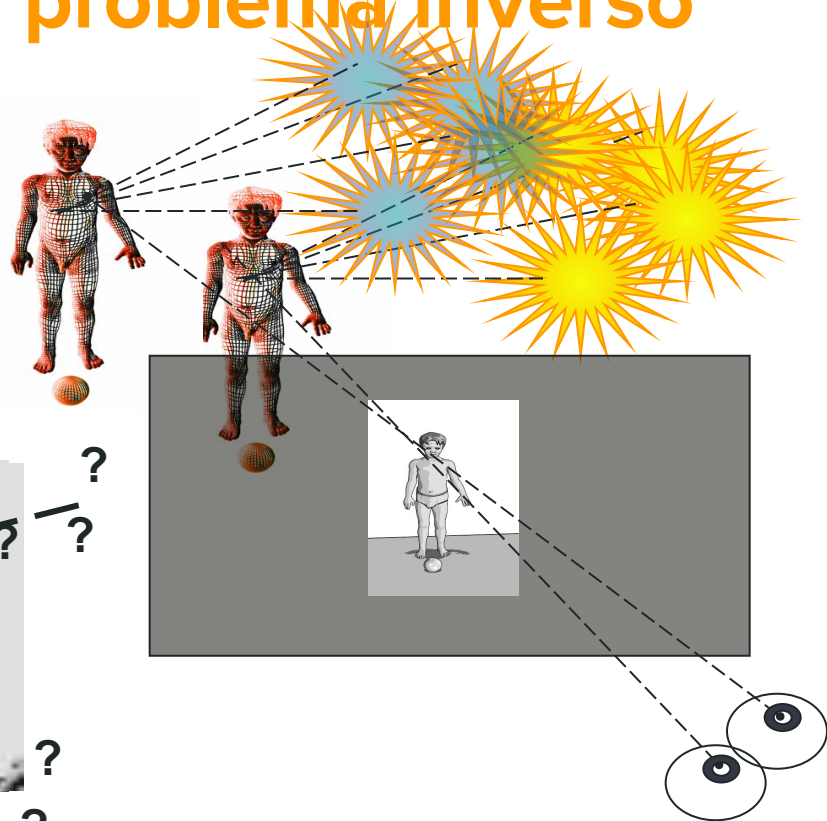
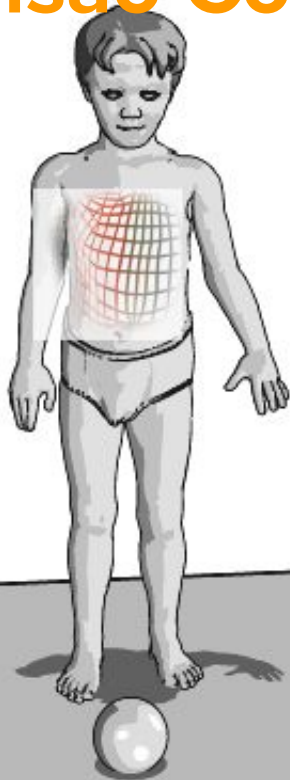


Processos

- *Visão Computacional*



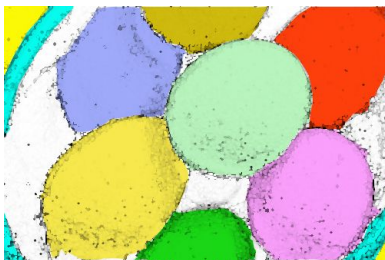
Visão Computacional e o problema inverso



Visão Computacional

- Aplica-se a diversos tipos de problemas
 - Inspeção, identificação, monitoração, rastreamento, mensuração, etc
- Pesquisam-se representações e modelos adequados para cada problema
 - Problemas de aplicação tecnológica
 - Problemas de modelagem comportamental e/ou fisiológica

Visão Computacional



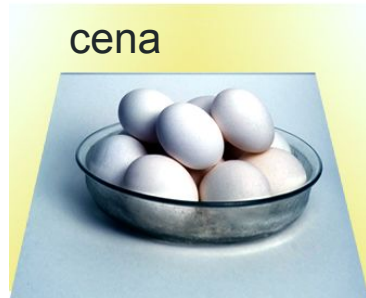
- **Ovos**
- **Tigela**
- **Borda**
- **Fundo**



câmera

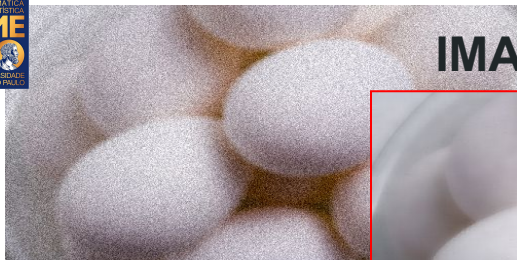


cena



Visão Computacional

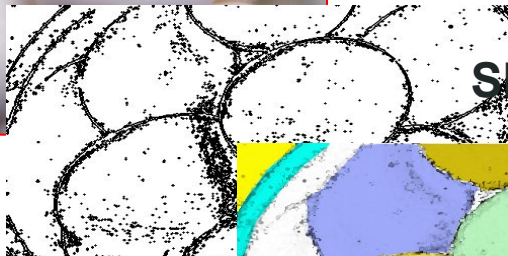
IMAGEMAMENTO



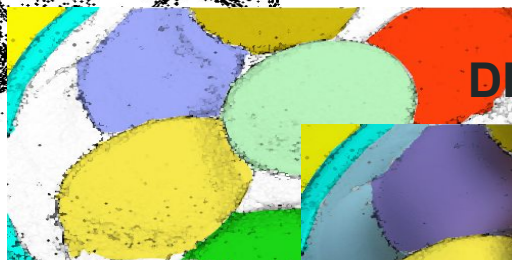
PRÉ-PROCESSAMENTO



SEGMENTAÇÃO



DESCRIÇÃO



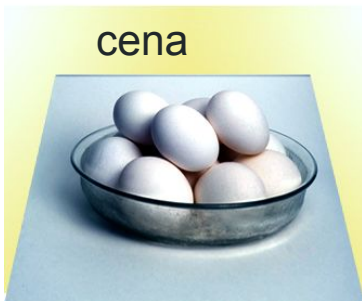
RECONHECIMENTO



câmera



cena



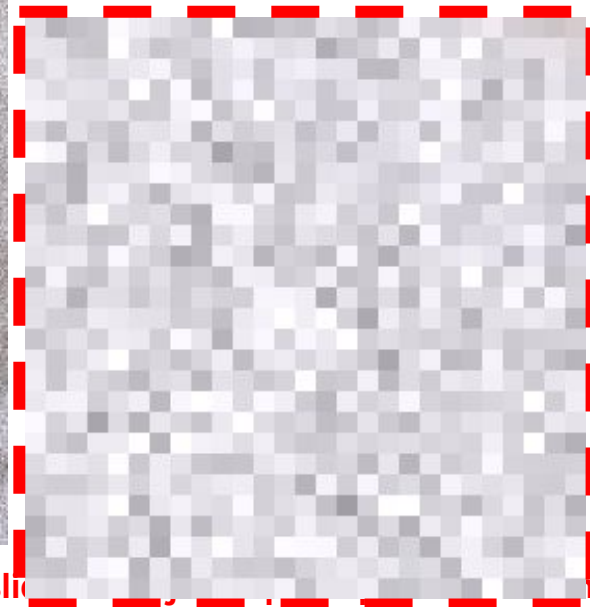
- Ovos
- Tigela
- Borda
- Fundo

INTERPRETAÇÃO

Pré-processamento



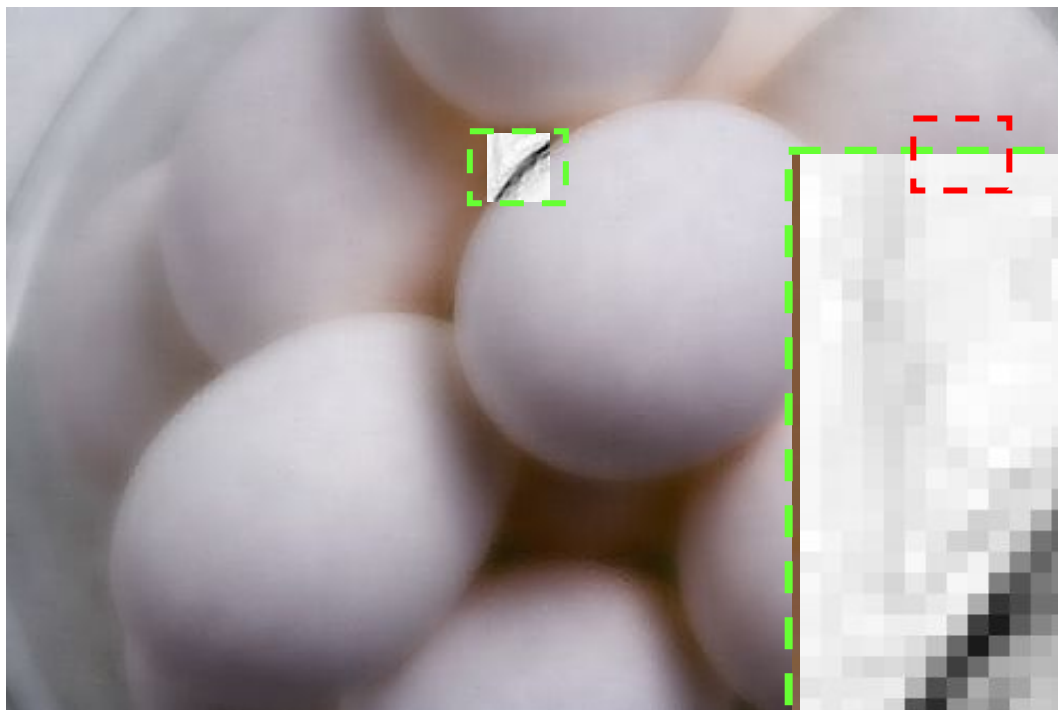
**Média
local**



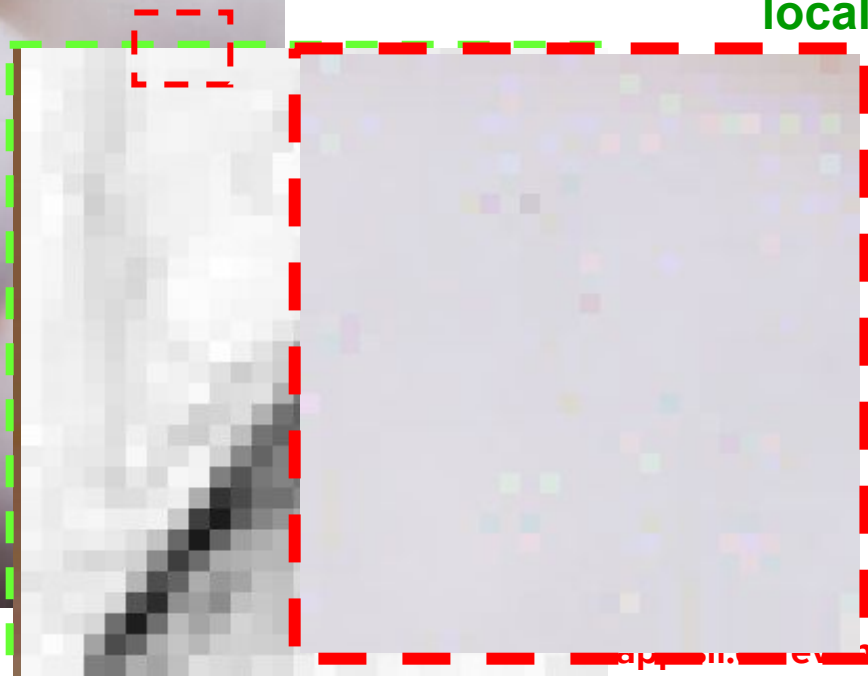


Pré-processamento

Segmentação



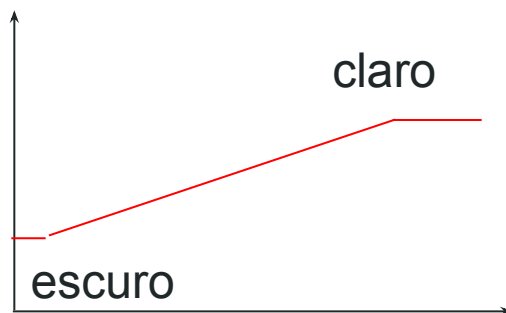
Derivada local



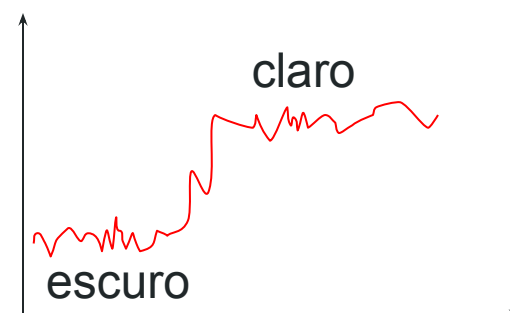
Princípio da detecção de contorno pelo gradiente local



Alto contraste
e sem ruído

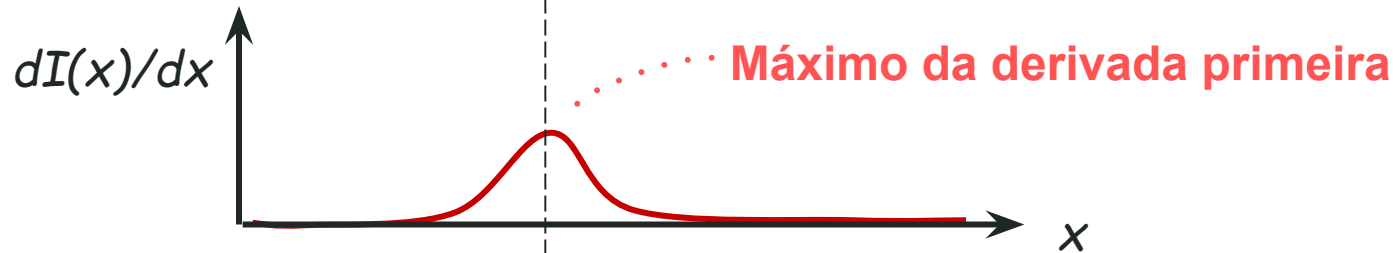
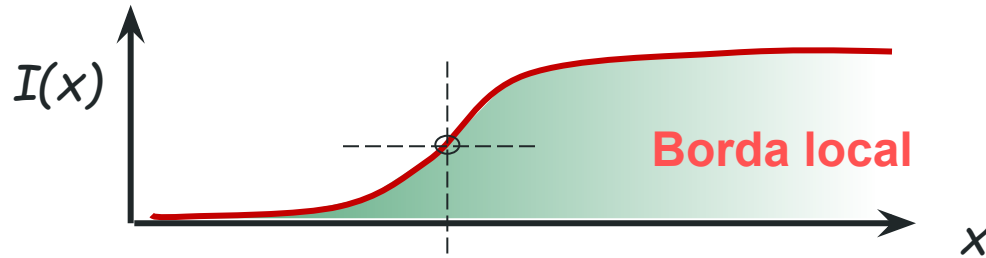


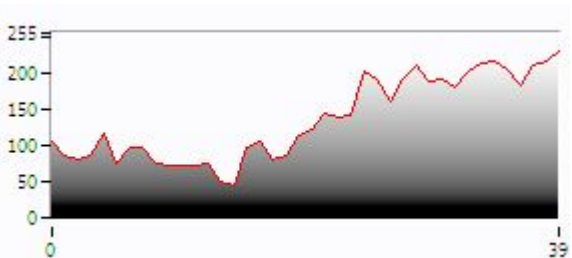
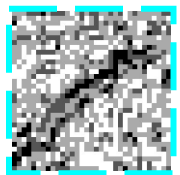
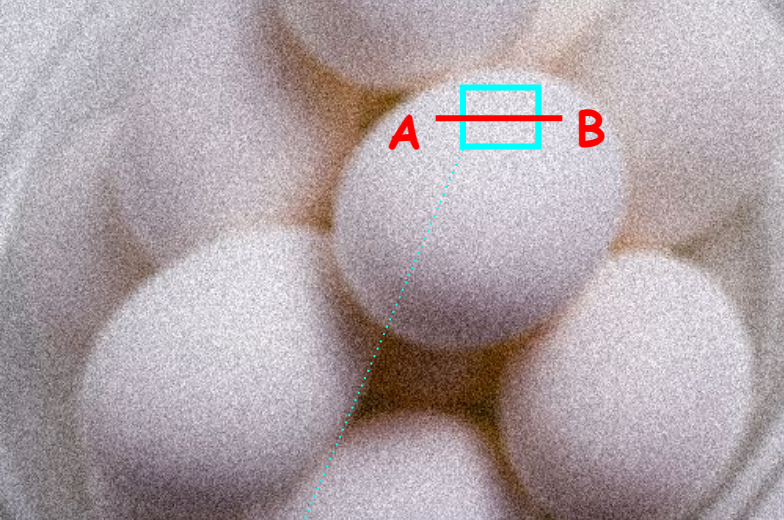
Baixo contraste
e sem ruído



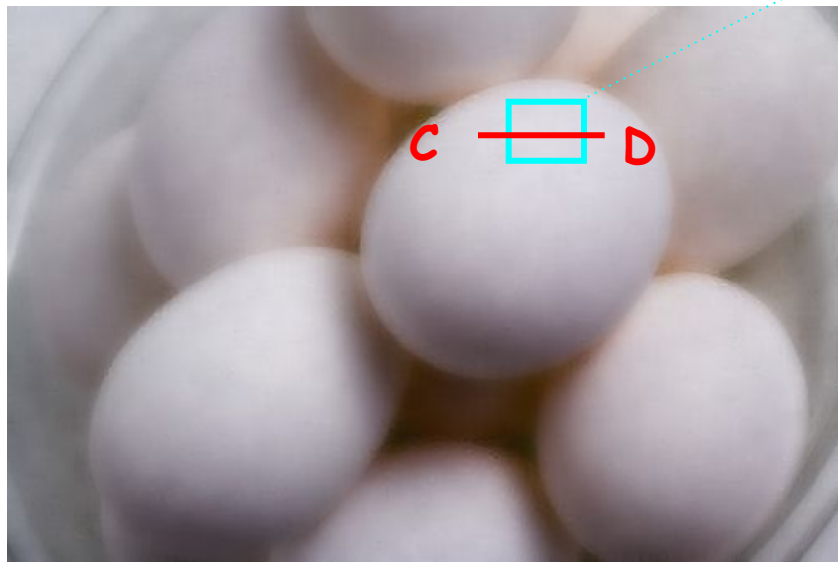
Bom contraste
e com ruído

Princípio da detecção de contorno pelo gradiente local



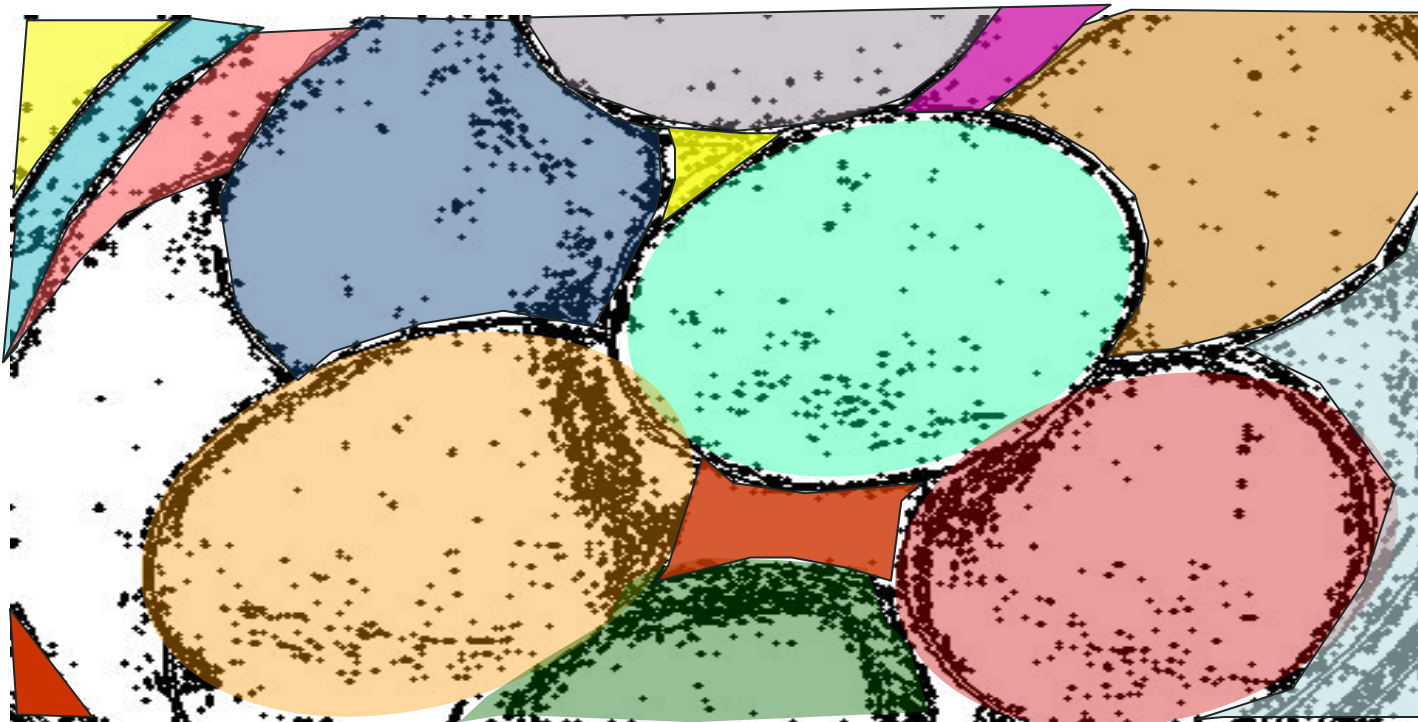


Perfil de intensidades ao longo de AB



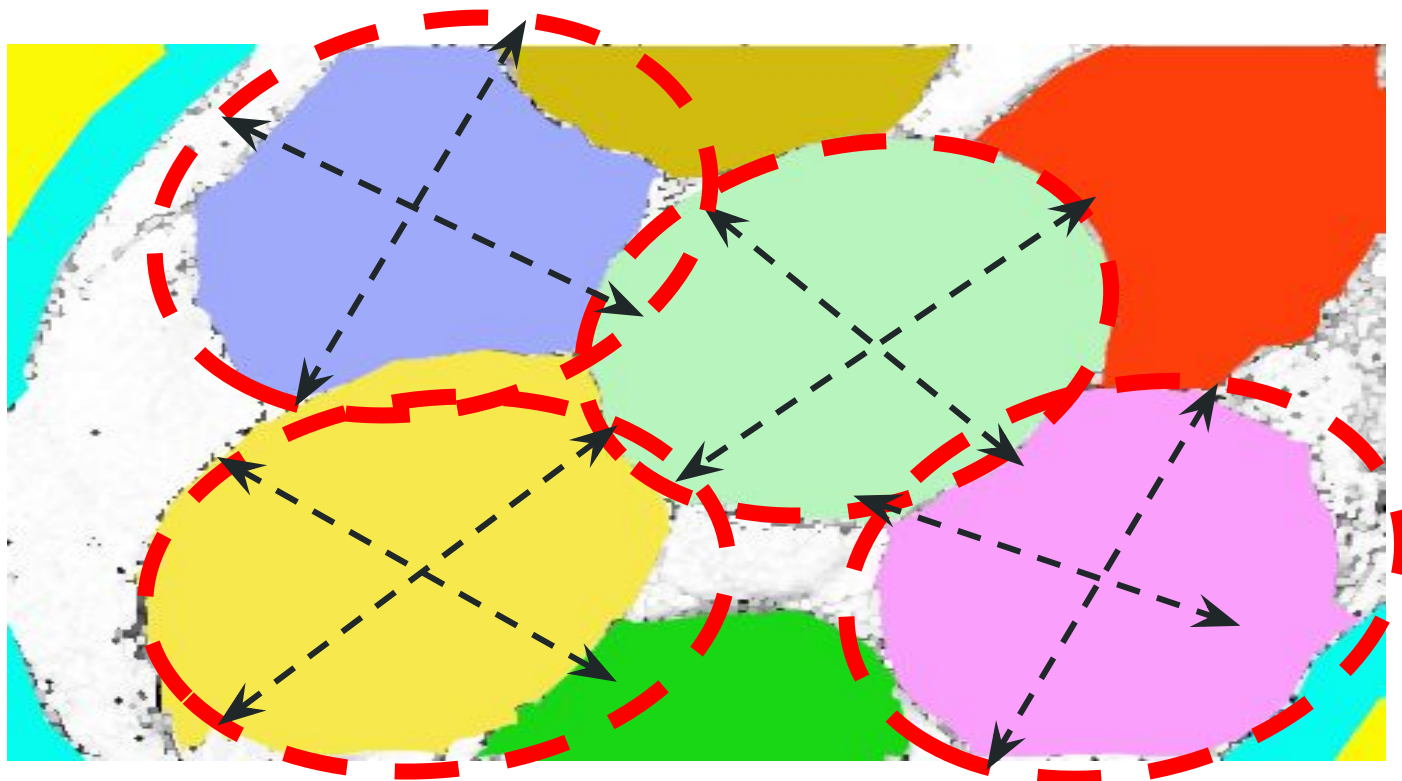


Segmentação



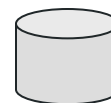
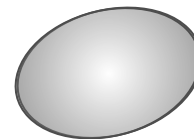
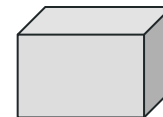
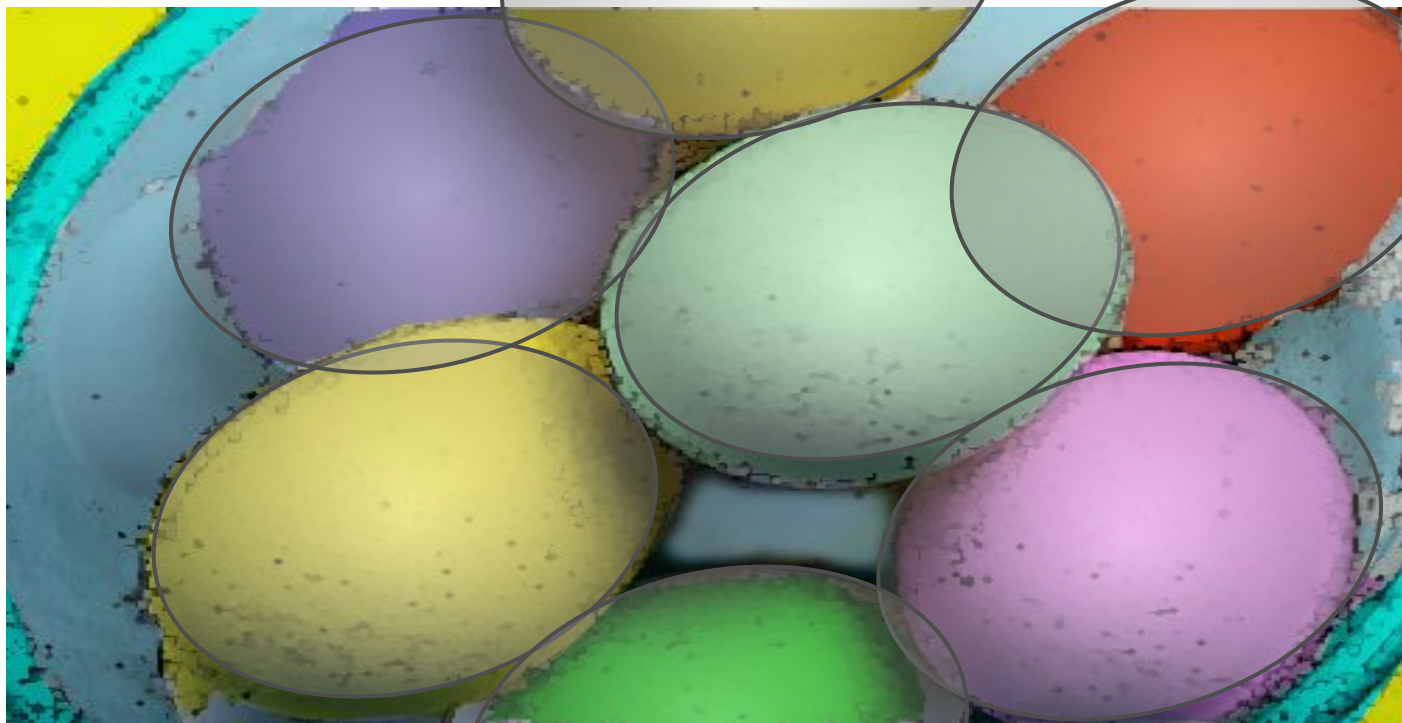


Descrição





Reconhecimento





Interpretação

- Ovos
- Tigela
- Borda
- Fundo



conhecimento

Tarefas de Visão Computacional e Processamento de Imagens

Algumas tarefas em Processamento de Imagens

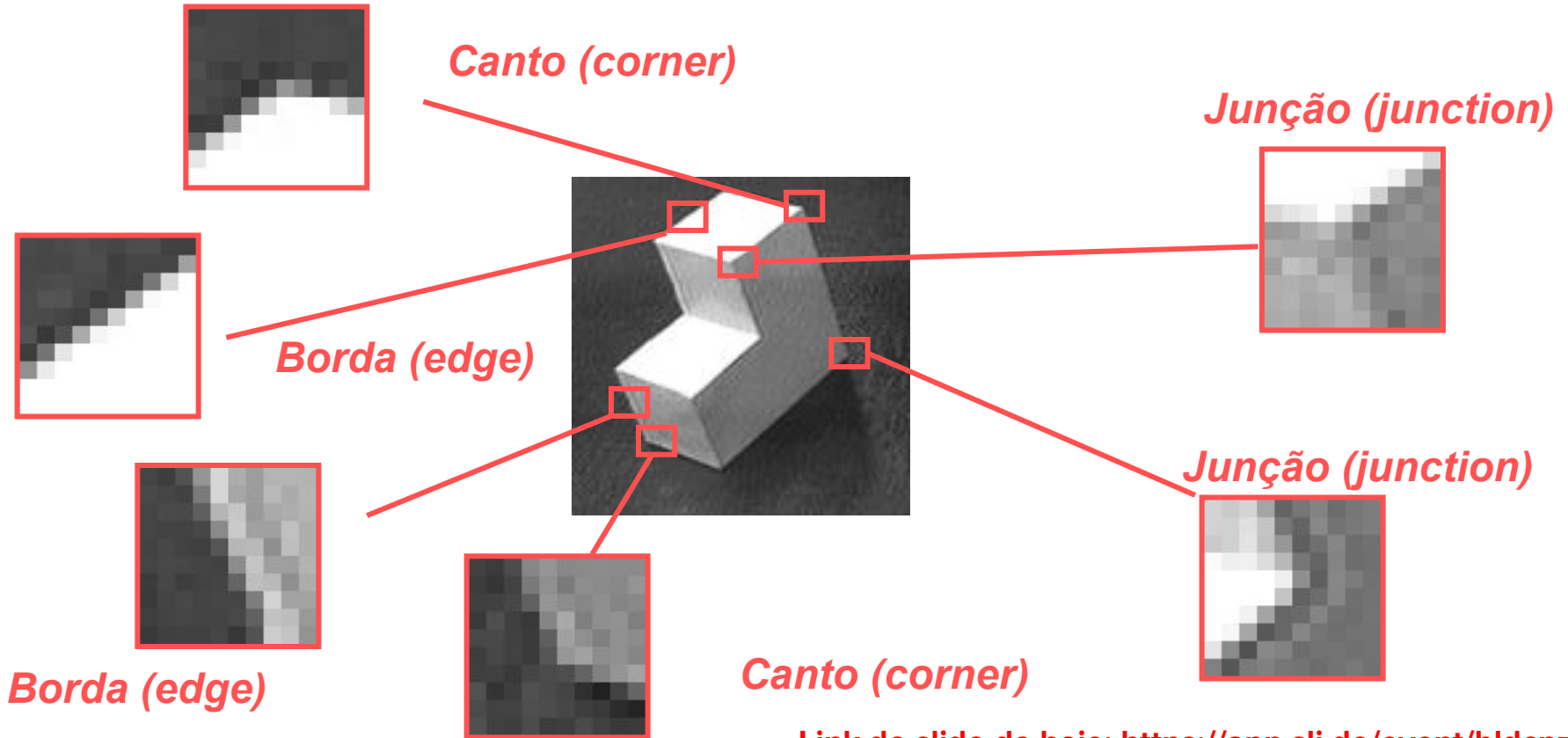
- Análise de imagens no domínio das frequências
- Análise multirresolução de imagens
- Análise de formas binárias
- Binarização de imagens
- Detecção de bordas, linhas, círculos etc
- Detecção de buracos, cantos, polígonos etc
- Diminuição/Aumento de resolução
- Estimação de fluxo óptico
- Filtragem de ruído
- Segmentação de imagens
- Transformações geométricas (escala, espelhamento, rotação, translação etc)
- etc

Algumas tarefas em Visão Computacional

- Descrição de cenas
- Detecção de objetos (animais, aviões, bicicletas, carros, drones, faces, pessoas etc)
- Identificação/reconhecimento de caracteres impressos e manuscritos
- Identificação/reconhecimento de impressão digital
- Identificação/reconhecimento de objetos
- Localização de imagens
- Rastreamento de objetos em movimento
- Restauração de imagens (inpainting, aumento de resolução)
- Segmentação de exemplos
- Vigilância
- etc

Atributos Locais

Atributos locais (*Local features*)



Atributos locais (*Local features*)

- São detalhes definidos para vizinhanças “pequenas” em torno de um pixel
 - O conceito de pequeno é relativo à resolução da imagem (largura x altura)
 - Dependendo da complexidade do atributo requer-se vizinhanças maiores
 - Define-se para cada tipo de atributo a menor vizinhança requerida para descrever o atributo

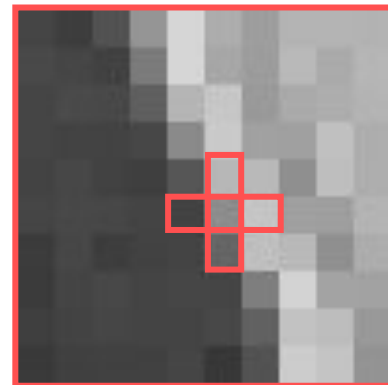
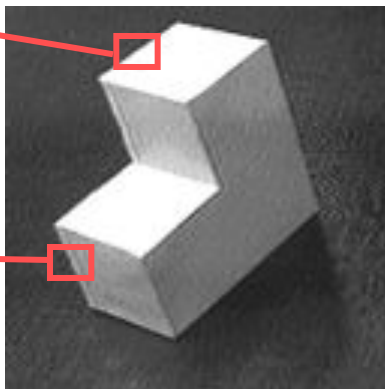
Atributos locais (*Local features*)



Borda (edge)



Borda (edge)



Bordas podem ser representadas com vizinhanças-4 ou 8 de 1ª ordem

Diferentes orientações

Convolução

Filtragem convolucional

- É o nome generalizado para uma multiplicação de um vetor multidimensional por outro vetor multidimensional normalmente conhecido por máscara de tamanho menor, ou igual, ao primeiro vetor.
- Os pesos são os elementos que constituem a máscara de convolução.
- A filtragem convolucional é uma operação linear.
- A primeira palavra do nome “Convolution Neural Network” deve-se ao fato que a máscara “transladada” sobre a imagem
- No contexto de processamento de imagens, a convolução é na verdade uma correlação, mas isso não é realmente relevante

Filtragem convolucional

6	16	15	12	11	11	11	10	10	12	10
8	10	9	10	12	13	13	11	10	9	9
8	8	9	12	10	9	8	10	11	8	9
61	16	12	10	6	8	9	10	10	6	8
175	129	78	52	22	15	13	7	9	12	8
149	172	151	154	128	66	20	10	8	12	9
40	65	114	139	127	61	14	12	14	11	10
6	5	18	27	31	19	12	13	10	9	11
8	9	7	7	7	6	7	8	9	12	12
11	11	8	10	9	8	10	11	10	6	12
13	13	9	9	9	12	10	7	9	10	10

Imagem original - f

1/9	1/9	1/9
1/9	1/9	1/9
1/9	1/9	1/9

Máscara - g

0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

Imagem convoluída - $f * g$

Filtragem convolucional

6	16	15	12	11	11	11	10	10	12	10
8	10	9	10	12	13	13	11	10	9	9
8	8	9	12	10	9	8	10	11	8	9
61	16	12	10	6	8	9	10	10	6	8
175	129	78	52	22	15	13	7	9	12	8
149	172	151	154	128	66	20	10	8	12	9
40	65	114	139	127	61	14	12	14	11	10
6	5	18	27	31	19	12	13	10	9	11
8	9	7	7	7	6	7	8	9	12	12
11	11	8	10	9	8	10	11	10	6	12
13	13	9	9	9	12	10	7	9	10	10

Imagem original - f

1/9	1/9	1/9
1/9	1/9	1/9
1/9	1/9	1/9

Máscara - g

0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

Imagem convoluída - $f * g$

Filtragem convolucional

6	16	15	12	11	11	11	10	10	12	10
8	10	9	10	12	13	13	11	10	9	9
8	8	9	12	10	9	8	10	11	8	9
61	16	12	10	6	8	9	10	10	6	8
175	129	78	52	22	15	13	7	9	12	8
149	172	151	154	128	66	20	10	8	12	9
40	65	114	139	127	61	14	12	14	11	10
6	5	18	27	31	19	12	13	10	9	11
8	9	7	7	7	6	7	8	9	12	12
11	11	8	10	9	8	10	11	10	6	12
13	13	9	9	9	12	10	7	9	10	10

Imagem original - f

1/9	1/9	1/9
1/9	1/9	1/9
1/9	1/9	1/9

Máscara - g

0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	9,89	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

Imagem convoluída - $f * g$

Filtragem convolucional

6	16	15	12	11	11	11	10	10	12	10
8	10	9	10	12	13	13	11	10	9	9
8	8	9	12	10	9	8	10	11	8	9
61	16	12	10	6	8	9	10	10	6	8
175	129	78	52	22	15	13	7	9	12	8
149	172	151	154	128	66	20	10	8	12	9
40	65	114	139	127	61	14	12	14	11	10
6	5	18	27	31	19	12	13	10	9	11
8	9	7	7	7	6	7	8	9	12	12
11	11	8	10	9	8	10	11	10	6	12
13	13	9	9	9	12	10	7	9	10	10

Imagem original - f

1/9	1/9	1/9
1/9	1/9	1/9
1/9	1/9	1/9

Máscara - g

0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	9,59	11,22	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

Imagem convoluída - $f * g$

Filtragem convolucional

6	16	15	12	11	11	11	10	10	12	10
8	10	9	10	12	13	13	11	10	9	9
8	8	9	12	10	9	8	10	11	8	9
61	16	12	10	6	8	9	10	10	6	8
175	129	78	52	22	15	13	7	9	12	8
149	172	151	154	128	66	20	10	8	12	9
40	65	114	139	127	61	14	12	14	11	10
6	5	18	27	31	19	12	13	10	9	11
8	9	7	7	7	6	7	8	9	12	12
11	11	8	10	9	8	10	11	10	6	12
13	13	9	9	9	12	10	7	9	10	10

Imagem original - f

1/9	1/9	1/9
1/9	1/9	1/9
1/9	1/9	1/9

Máscara - g

0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	9,89	11,22	11,11	11,11	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

Imagem convoluída - $f * g$

Filtragem convolucional

6	16	15	12	11	11	11	10	10	12	10
8	10	9	10	12	13	13	11	10	9	9
8	8	9	12	10	9	8	10	11	8	9
61	16	12	10	6	8	9	10	10	6	8
175	129	78	52	22	15	13	7	9	12	8
149	172	151	154	128	66	20	10	8	12	9
40	65	114	139	127	61	14	12	14	11	10
6	5	18	27	31	19	12	13	10	9	11
8	9	7	7	7	6	7	8	9	12	12
11	11	8	10	9	8	10	11	10	6	12
13	13	9	9	9	12	10	7	9	10	10

Imagem original - f

1/9	1/9	1/9
1/9	1/9	1/9
1/9	1/9	1/9

Máscara - g

0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	9,89	11,22	11,11	11,11	10,89	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

Imagem convoluída - $f * g$

Filtragem convolucional

6	16	15	12	11	11	11	10	10	12	10
8	10	9	10	12	13	13	11	10	9	9
8	8	9	12	10	9	8	10	11	8	9
61	16	12	10	6	8	9	10	10	6	8
175	129	78	52	22	15	13	7	9	12	8
149	172	151	154	128	66	20	10	8	12	9
40	65	114	139	127	61	14	12	14	11	10
6	5	18	27	31	19	12	13	10	9	11
8	9	7	7	7	6	7	8	9	12	12
11	11	8	10	9	8	10	11	10	6	12
13	13	9	9	9	12	10	7	9	10	10

Imagem original - f

1/9	1/9	1/9
1/9	1/9	1/9
1/9	1/9	1/9

Máscara - g

0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	9,89	11,22	11,11	11,11	10,89	10,67	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

Imagem convoluída - $f * g$

Filtragem convolucional

6	16	15	12	11	11	11	10	10	12	10
8	10	9	10	12	13	13	11	10	9	9
8	8	9	12	10	9	8	10	11	8	9
61	16	12	10	6	8	9	10	10	6	8
175	129	78	52	22	15	13	7	9	12	8
149	172	151	154	128	66	20	10	8	12	9
40	65	114	139	127	61	14	12	14	11	10
6	5	18	27	31	19	12	13	10	9	11
8	9	7	7	7	6	7	8	9	12	12
11	11	8	10	9	8	10	11	10	6	12
13	13	9	9	9	12	10	7	9	10	10

Imagem original - f

1/9	1/9	1/9
1/9	1/9	1/9
1/9	1/9	1/9

Máscara - g

0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	9,89	11,22	11,11	11,11	10,89	10,67	10,44	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

Imagem convoluída - $f * g$

Filtragem convolucional

6	16	15	12	11	11	11	10	10	12	10
8	10	9	10	12	13	13	11	10	9	9
8	8	9	12	10	9	8	10	11	8	9
61	16	12	10	6	8	9	10	10	6	8
175	129	78	52	22	15	13	7	9	12	8
149	172	151	154	128	66	20	10	8	12	9
40	65	114	139	127	61	14	12	14	11	10
6	5	18	27	31	19	12	13	10	9	11
8	9	7	7	7	6	7	8	9	12	12
11	11	8	10	9	8	10	11	10	6	12
13	13	9	9	9	12	10	7	9	10	10

Imagem original - f

1/9	1/9	1/9
1/9	1/9	1/9
1/9	1/9	1/9

Máscara - g

0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	9,89	11,22	11,11	11,11	10,89	10,67	10,44	10,1	9,78	0
0	15,67	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

Imagem convoluída - $f * g$

Filtragem convolucional

6	16	15	12	11	11	11	10	10	12	10
8	10	9	10	12	13	13	11	10	9	9
8	8	9	12	10	9	8	10	11	8	9
61	16	12	10	6	8	9	10	10	6	8
175	129	78	52	22	15	13	7	9	12	8
149	172	151	154	128	66	20	10	8	12	9
40	65	114	139	127	61	14	12	14	11	10
6	5	18	27	31	19	12	13	10	9	11
8	9	7	7	7	6	7	8	9	12	12
11	11	8	10	9	8	10	11	10	6	12
13	13	9	9	9	12	10	7	9	10	10

Imagem original - f

1/9	1/9	1/9
1/9	1/9	1/9
1/9	1/9	1/9

Máscara - g

0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	9,89	11,22	11,11	11,11	10,89	10,67	10,44	10,1	9,78	0
0	15,67	10,67	10,00	10,00	9,78	10,11	10,22	9,44	8,89	0
0	55,11	36,22	23,44	16,00	11,11	9,89	9,67	9,22	9,00	0
0	104,78	86,00	68,11	51,22	31,89	17,56	10,67	9,33	9,11	0
0	119,22	117,11	107,22	84,89	51,78	24,22	11,89	10,56	10,33	0
0	80,00	93,89	98,78	83,56	53,11	25,22	12,56	11,00	10,44	0
0	30,22	43,44	53,00	47,11	31,56	16,89	11,00	10,89	10,89	0
0	9,22	11,33	13,78	13,78	12,11	10,44	10,00	9,78	10,11	0
0	9,89	9,22	8,33	8,56	8,67	8,78	9,00	9,11	0	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

Imagem convoluída - $f * g$

Filtragem convolucional

6	16	15	12	11	11	11	10	10	12	10
8	10	9	10	12	13	13	11	10	9	9
8	8	9	12	10	9	8	10	11	8	9
61	16	12	10	6	8	9	10	10	6	8
175	129	78	52	22	15	13	7	9	12	8
149	172	151	154	128	66	20	10	8	12	9
40	65	114	139	127	61	14	12	14	11	10
6	5	18	27	31	19	12	13	10	9	11
8	9	7	7	7	6	7	8	9	12	12
11	11	8	10	9	8	10	11	10	6	12
13	13	9	9	9	12	10	7	9	10	10

Imagem original - f

1/9	1/9	1/9
1/9	1/9	1/9
1/9	1/9	1/9

Máscara - g

0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	9,89	11,22	11,11	11,11	10,89	10,67	10,44	10,1	9,78	0
0	15,67	10,67	10,00	10,00	9,78	10,11	10,22	9,44	8,89	0
0	55,11	36,22	23,44	16,00	11,11	9,89	9,67	9,22	9,00	0
0	104,78	86,00	68,11	51,22	31,89	17,56	10,67	9,33	9,11	0
0	119,22	117,11	107,22	84,89	51,78	24,22	11,89	10,56	10,33	0
0	80,00	93,89	98,78	83,56	53,11	25,22	12,56	11,00	10,44	0
0	30,22	43,44	53,00	47,11	31,56	16,89	11,00	10,89	10,89	0
0	9,22	11,33	13,78	13,78	12,11	10,44	10,00	9,78	10,11	0
0	9,89	9,22	8,33	8,56	8,67	8,78	9,00	9,11	10	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

Imagem convoluída - $f * g$

Filtragem convolucional

6	16	15	12	11	11	11	10	10	12	10
8	10	9	10	12	13	13	11	10	9	9
8	8	9	12	10	9	8	10	11	8	9
61	16	12	10	6	8	9	10	10	6	8
175	129	78	52	22	15	13	7	9	12	8
149	172	151	154	128	66	20	10	8	12	9
40	65	114	139	127	61	14	12	14	11	10
6	5	18	27	31	19	12	13	10	9	11
8	9	7	7	7	6	7	8	9	12	12
11	11	8	10	9	8	10	11	10	6	12
13	13	9	9	9	12	10	7	9	10	10

Imagem original - f

1/9	1/9	1/9
1/9	1/9	1/9
1/9	1/9	1/9

Máscara - g

0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	10	11	11	11	11	11	10	10	10	0
0	16	11	10	10	10	10	10	9	9	0
0	55	36	23	16	11	10	10	9	9	0
0	105	86	68	51	32	18	11	9	9	0
0	119	117	107	85	52	24	12	11	10	0
0	80	94	99	84	53	25	13	11	10	0
0	30	43	53	47	32	17	11	11	11	0
0	9	11	14	14	12	10	10	10	10	0
0	10	9	8	9	9	9	9	9	10	0
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0

Imagem convoluída - $f * g$

Filtragem convolucional

- De acordo com os valores dos pesos os filtros realizarão diferentes tipos de ações sobre a imagem
 - Suavização
 - Filtragem de ruído
 - Realce de contraste
 - Detecção de bordas
 - Detecção de atributos locais

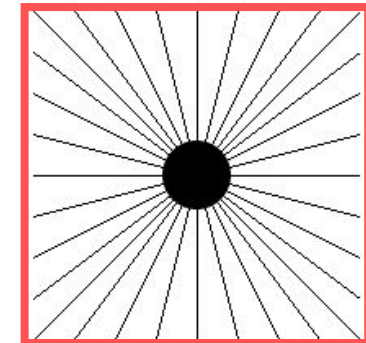
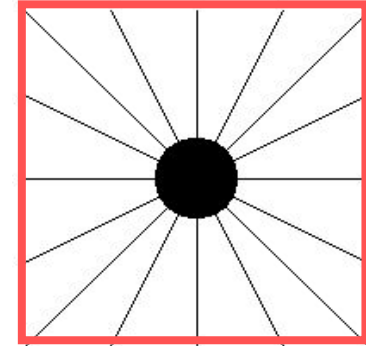
Filtros direcionais

Filtros direcionais

- Exemplo

- Se aplicarmos a convolução com a máscara K abaixo nas duas imagens ao lado
- Como você acha que será o resultado?

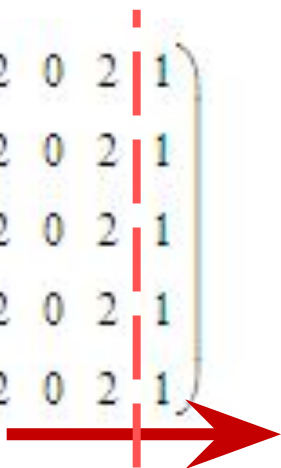
$$K := \begin{pmatrix} -1 & -2 & 0 & 2 & 1 \\ -1 & -2 & 0 & 2 & 1 \\ -1 & -2 & 0 & 2 & 1 \\ -1 & -2 & 0 & 2 & 1 \\ -1 & -2 & 0 & 2 & 1 \end{pmatrix}$$

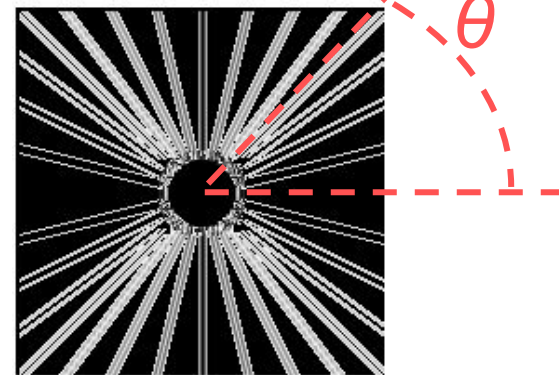
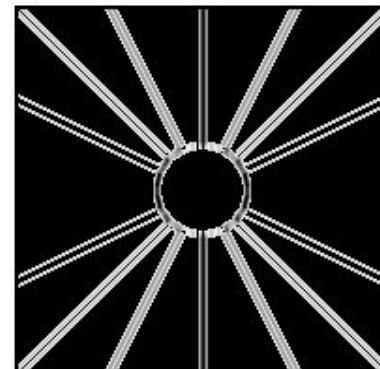


Filtros direcionais

Resultados:

- K tem o gradiente na horizontal
 - Detecta bordas orientadas na vertical
- A resultante têm intensidades variando com a inclinação θ

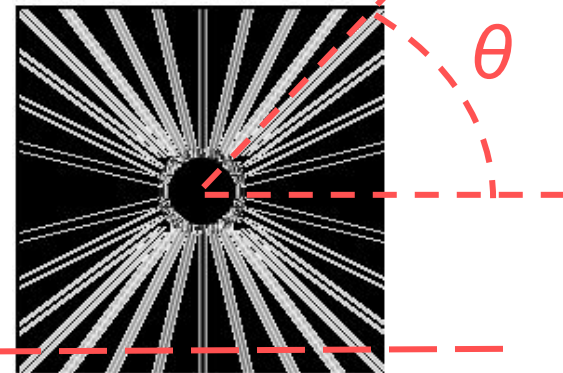
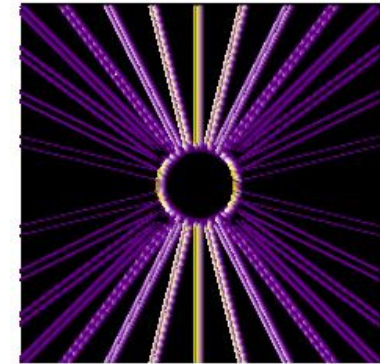
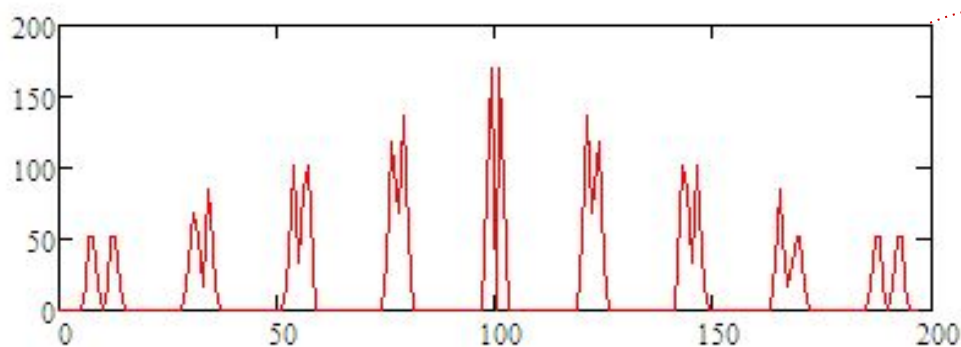
$$K := \begin{pmatrix} -1 & -2 & 0 & 2 & 1 \\ -1 & -2 & 0 & 2 & 1 \\ -1 & -2 & 0 & 2 & 1 \\ -1 & -2 & 0 & 2 & 1 \\ -1 & -2 & 0 & 2 & 1 \end{pmatrix}$$




Filtros direcionais

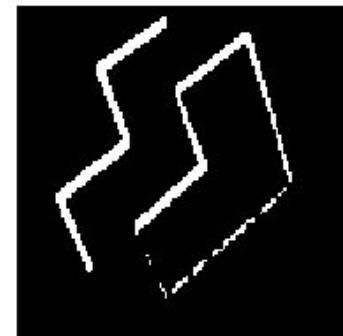
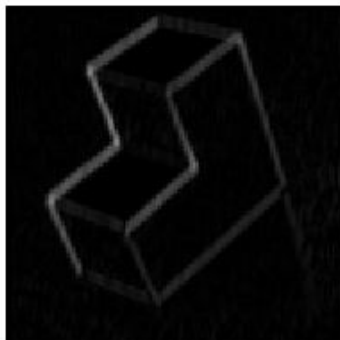
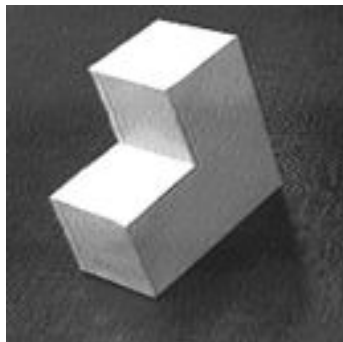
Resultados:

- Exibindo-se as intensidades com cor falsa, notamos mais nitidamente a sua variação com o ângulo θ
- Fazemos um gráfico da intensidade ao longo de uma linha horizontal da imagem



Exemplo: bloco

- Aplicando-se o mesmo núcleo à imagem do bloco obtém-se:
- E, após a limiarização:
 - O limiar seleciona as respostas que são de fato mais significativas

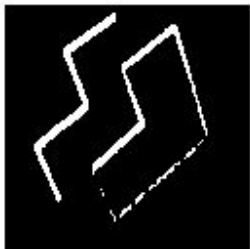


Filtros direcionais

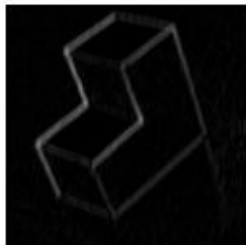
$$K := \begin{pmatrix} -1 & -2 & 0 & 2 & 1 \\ -1 & -2 & 0 & 2 & 1 \\ -1 & -2 & 0 & 2 & 1 \\ -1 & -2 & 0 & 2 & 1 \\ -1 & -2 & 0 & 2 & 1 \end{pmatrix}$$



limiarizada



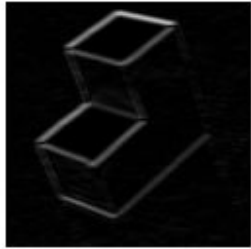
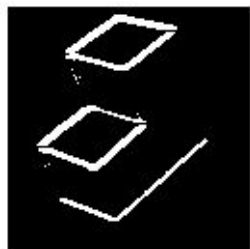
filtrada



máscara

$$\begin{pmatrix} -1 & -2 & 0 & 2 & 1 \\ -1 & -2 & 0 & 2 & 1 \\ -1 & -2 & 0 & 2 & 1 \\ -1 & -2 & 0 & 2 & 1 \\ -1 & -2 & 0 & 2 & 1 \end{pmatrix}$$

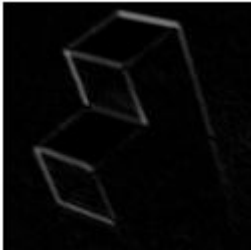
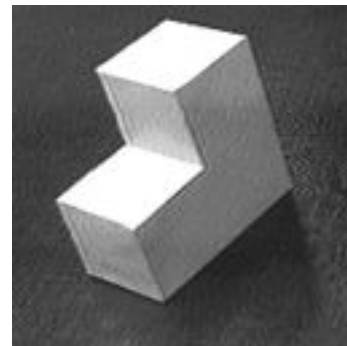
Filtros direcionais



$$\begin{pmatrix} -1 & -1 & -1 & -1 & -1 \\ -2 & -2 & -2 & -2 & -2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 2 & 2 & 2 & 2 & 2 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$



original



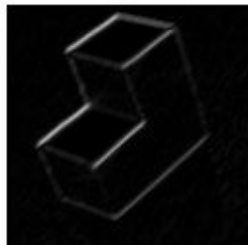
$$\begin{pmatrix} 0 & -2 & -1 & -1 & -1 \\ 2 & 0 & -2 & -1 & -1 \\ 1 & 2 & 0 & -2 & -1 \\ 1 & 1 & 2 & 0 & -2 \\ 1 & 1 & 1 & 2 & 0 \end{pmatrix}$$



limiarizada



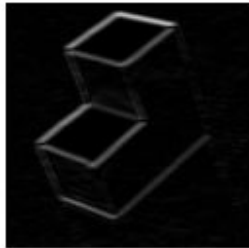
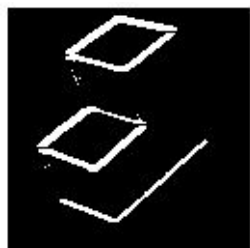
filtrada



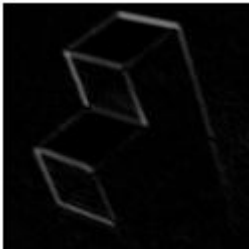
máscara

$$\begin{pmatrix} -1 & -1 & -1 & -2 & 0 \\ -1 & -1 & -2 & 0 & 2 \\ -1 & -2 & 0 & 2 & 1 \\ -2 & 0 & 2 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

Filtros direcionais

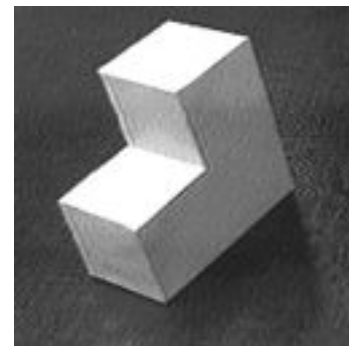


$$\begin{pmatrix} -1 & -1 & -1 & -1 & -1 \\ -2 & -2 & -2 & -2 & -2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 2 & 2 & 2 & 2 & 2 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$



$$\begin{pmatrix} 0 & -2 & -1 & -1 & -1 \\ 2 & 0 & -2 & -1 & -1 \\ 1 & 2 & 0 & -2 & -1 \\ 1 & 1 & 2 & 0 & -2 \\ 1 & 1 & 1 & 2 & 0 \end{pmatrix}$$

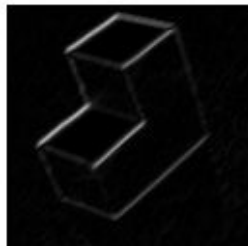
original



limiarizada



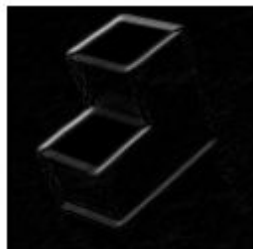
filtrada



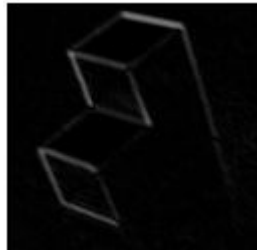
máscara

$$\begin{pmatrix} -1 & -1 & -1 & -2 & 0 \\ -1 & -1 & -2 & 0 & 2 \\ -1 & -2 & 0 & 2 & 1 \\ -2 & 0 & 2 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

Filtros direcionais

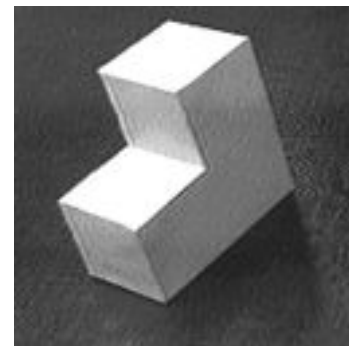


$$\begin{pmatrix} -1 & -1 & -1 & -2 & -2 \\ -1 & -1 & -2 & 0 & 0 \\ -2 & -2 & 0 & 2 & 2 \\ 0 & 0 & 2 & 1 & 1 \\ 2 & 2 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$



$$\begin{pmatrix} 0 & -2 & -1 & -1 & -1 \\ 2 & 0 & -2 & -1 & -1 \\ 1 & 2 & 0 & -2 & -1 \\ 1 & 1 & 2 & 0 & -2 \\ 1 & 1 & 1 & 2 & 0 \end{pmatrix}$$

original



Detecção de cantos

Detecção de cantos (*corners*)

Pode ser realizado através de filtros direcionais mais complexos

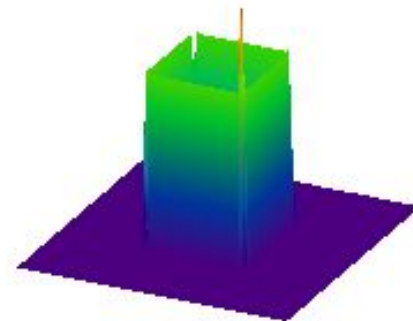
- A complexidade do filtro está na sua concepção
 - Além de estabelecer a geometria do atributo a ser filtrado (canto) os coeficientes da máscara devem ser balanceados (os valores positivos e negativos devem se equilibrar)
- Em alguns casos é necessário usar vizinhanças maiores, para descrever a geometria a ser filtrada

Máscara

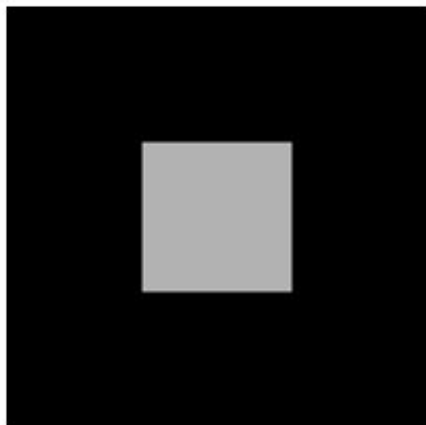
$$\begin{pmatrix} -1 & -1 & -1 \\ -1 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 5 \end{pmatrix}$$

Exemplo

Intensidade
Filtrada



Original



Filtrada



Limiarizada

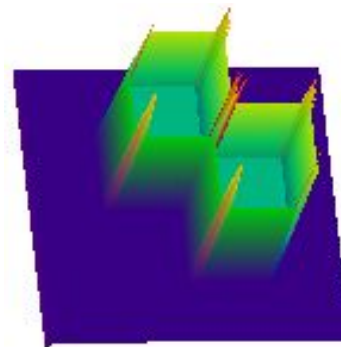


Máscara

$$\begin{pmatrix} -1 & -1 & 1 & 0 & 8.5 \\ -1 & -1 & -1 & 0 & 0 \\ -1 & -1 & -1 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & -1 & -1 & 1 \\ 8.5 & 0 & -1 & -1 & -1 \end{pmatrix}$$

Exemplo

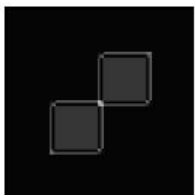
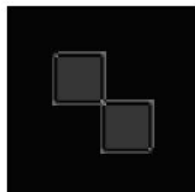
Intensidades
Filtradas



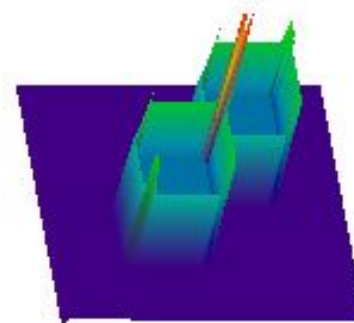
Originais



Filtradas



Limiarizadas



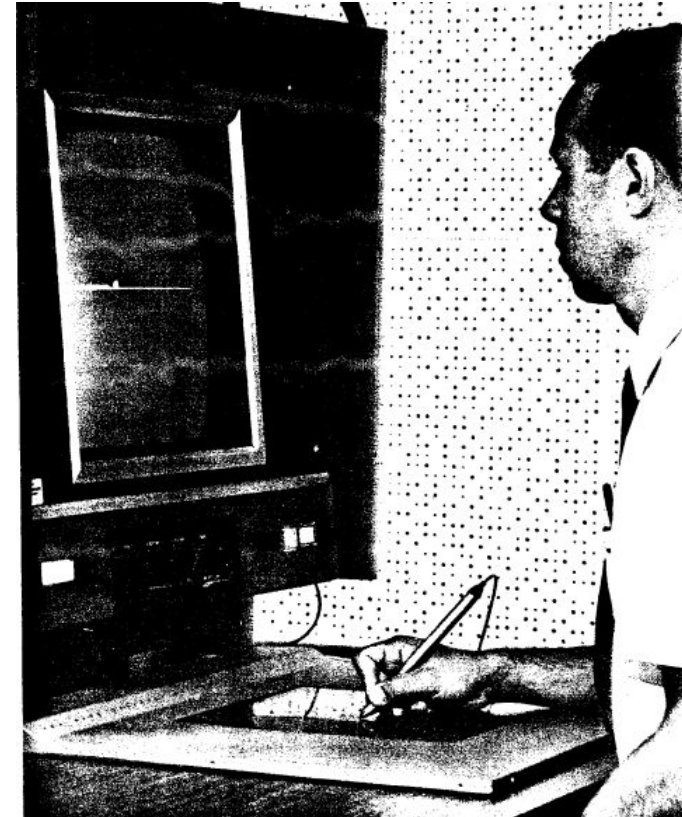
Um exemplo completo

Identificação “online” de
caracteres manuscritos

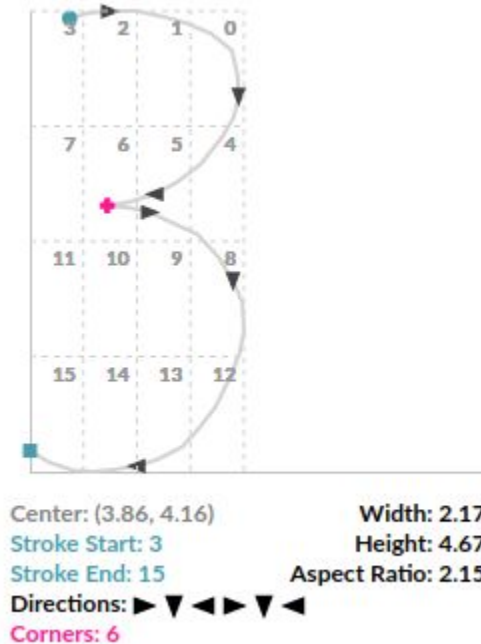
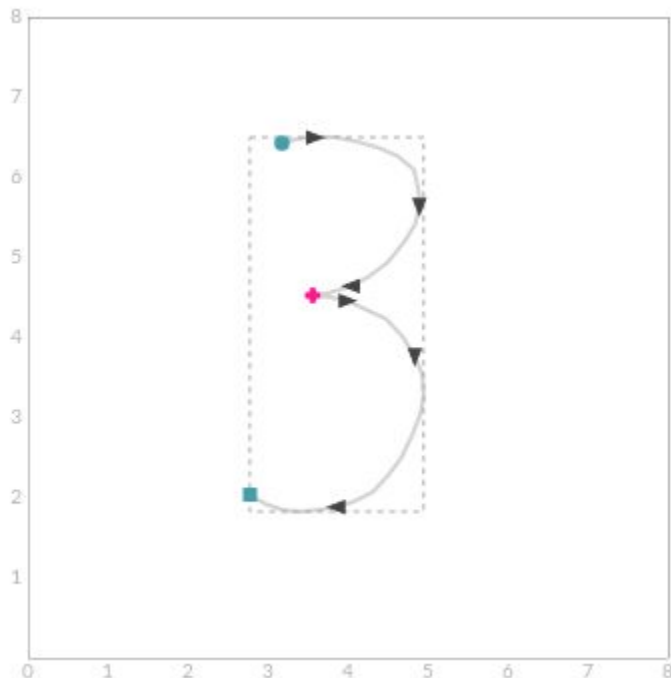
Fonte: <https://jackschaedler.github.io/handwriting-recognition/>
Link do slido de hoje: <https://app.sli.do/event/blhcpzub>

Identificação via atributos locais

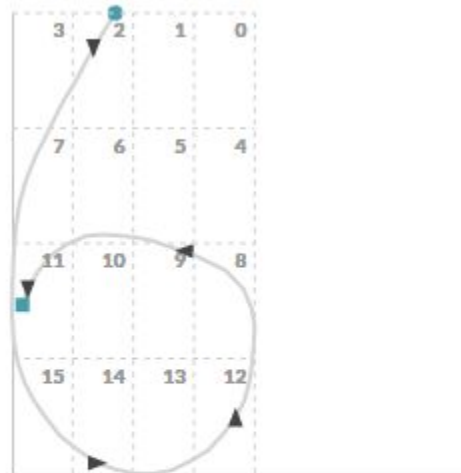
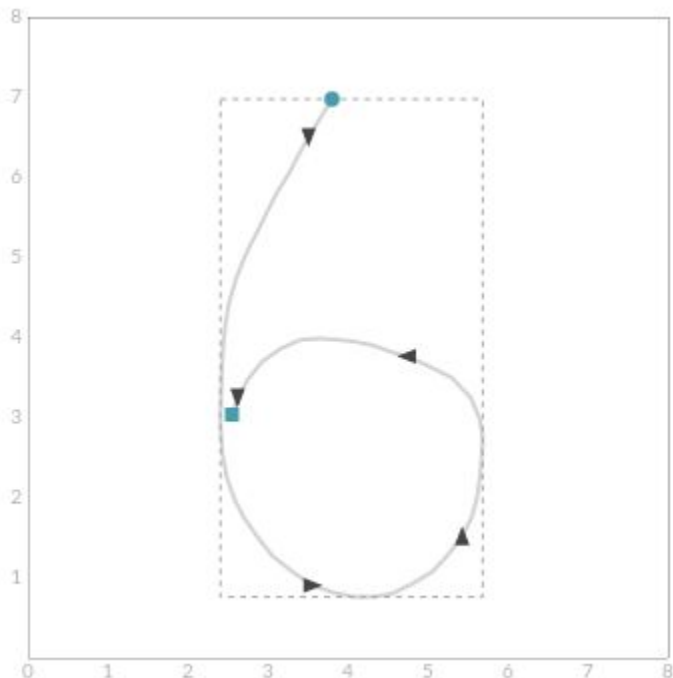
- A identificação de caracteres manuscritos é um dos problemas mais antigos e difíceis em Visão Computacional.
- Em 1966, um grupo de cientistas que trabalhavam para a RAND Corporation publicaram um artigo interno sobre um reconhecedor de caracteres para um dispositivo do tipo “tablet” baseado em atributos locais como **cantos, curvatura, posicionamento, razão proporcional, tamanho e terminações**.
- O classificador da RAND era baseado em regras que analisavam esses atributos locais e classificavam os caracteres.



Identificação via atributos locais - exemplos

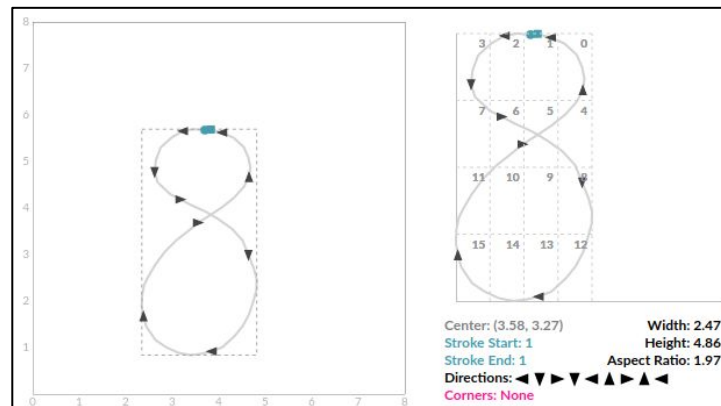
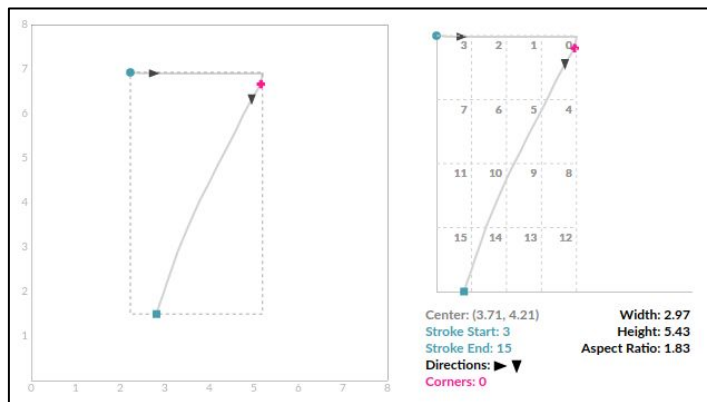
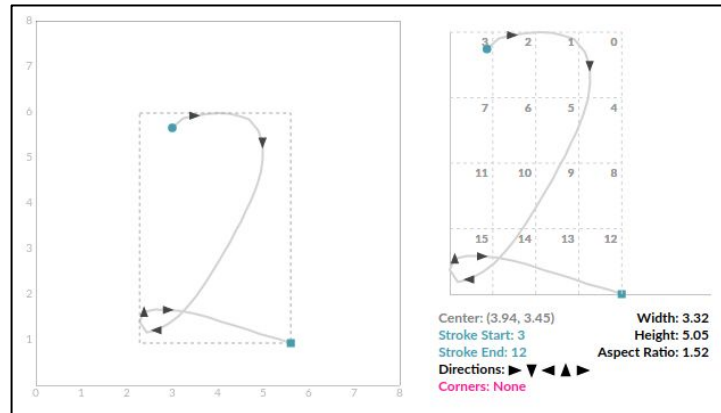
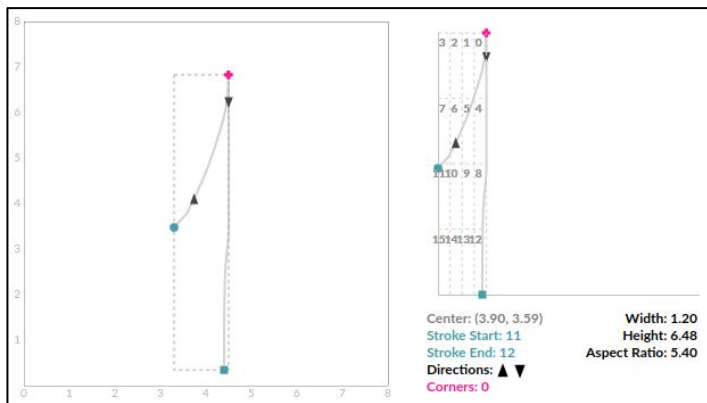


Identificação via atributos locais - exemplos



Center: (4.05, 3.87)
 Width: 3.28
 Stroke Start: 2
 Height: 6.21
 Stroke End: 11
 Aspect Ratio: 1.90
 Directions: ▼ ► ▲ ◀ ◁ ▼
 Corners: None

Identificação via atributos locais - exemplos



Aprendizado supervisionado

Fonte das imagens: Pattern Classification - Stork, Hart e Duda

Link do slido de hoje: <https://app.sli.do/event/bltcpzub>

Classificadores supervisionados

- A construção de classificadores depende da escolha de bons atributos
- Depende da quantidade de exemplos de treinamento (para a construção do classificador)
- Depende da qualidade desses exemplos, isto é., o quão fiéis os exemplos são em relação a distribuição de sua população

Classificadores supervisionados

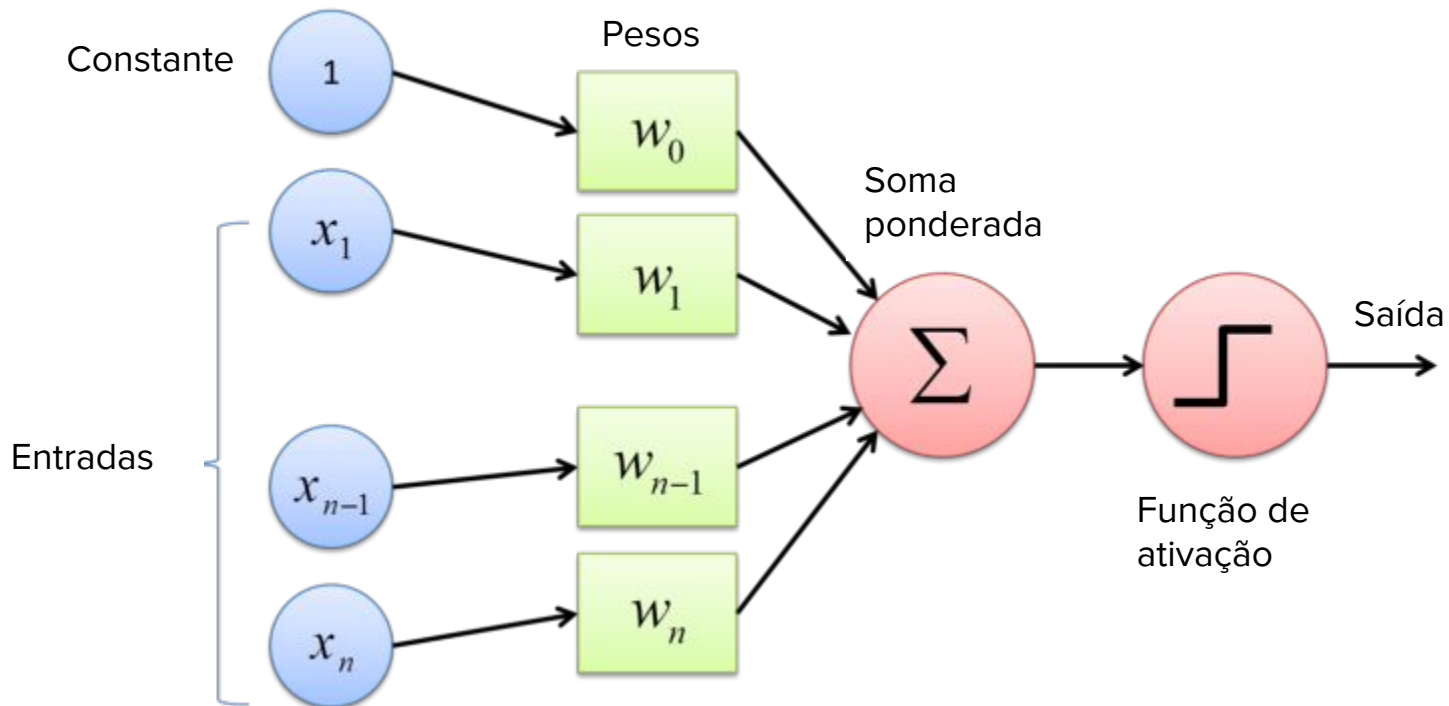
- Muitas vezes temos mais atributos que são necessários
- Nem sempre é fácil escolher e combinar bons atributos
- Quanto mais atributos, em geral, mais fácil encontrar uma separação natural das classes
- Porém, perde-se robustez. Também com o aumento da complexidade do operador

Classificadores supervisionados

- Quando a complexidade aumenta demais, o classificador fica ajustado demais aos dados
- Em inglês, temos o famoso problema de “overfitting”
- Nesse caso, o erro nos dados de treinamento é zero, ou próximo
- Os erros nos dados de teste podem ser grandes

Redes neurais

Redes neurais - Perceptron

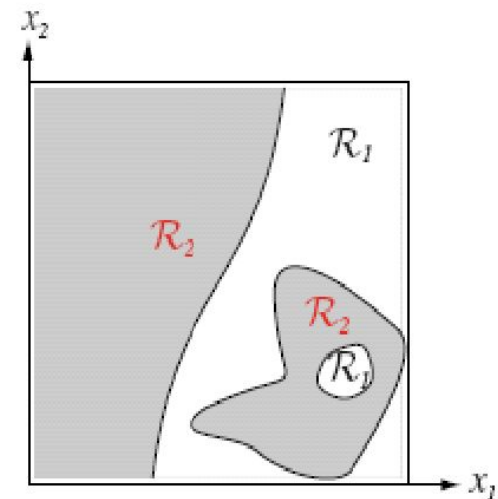
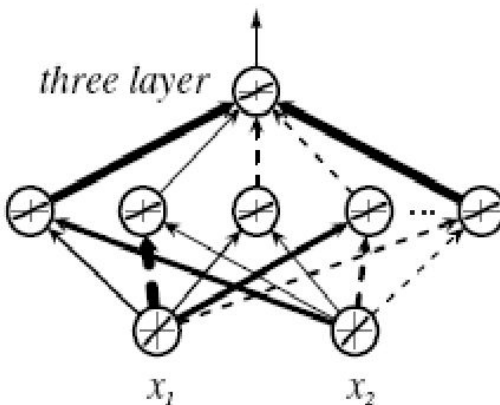
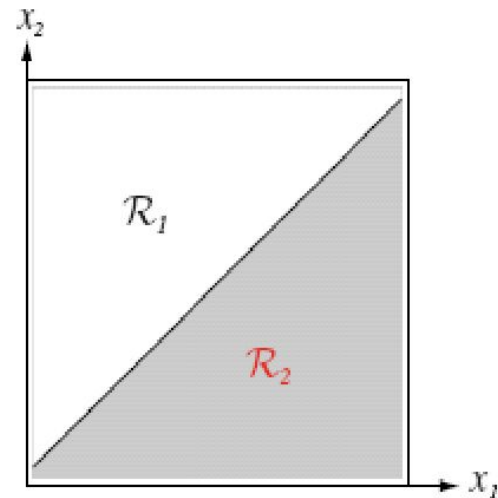
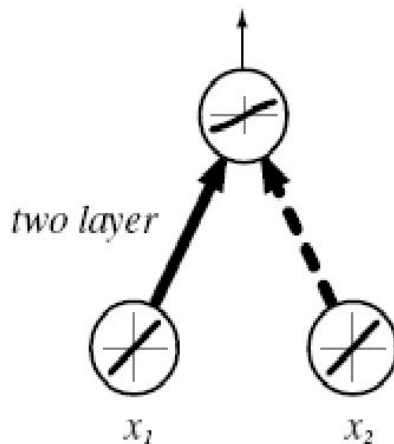


Fonte: <https://towardsdatascience.com/what-the-hell-is-perceptron-626217814f53>

Link do slido de hoje: <https://app.sli.do/event/blcpczub>

Perceptron

- A soma ponderada feita pelo perceptron nada mais é que um plano num espaço multidimensional, ou hiperplano.
- A função de ativação é usada, normalmente, para atribuir rótulos para os exemplos. Nos dois casos ao lado, \mathcal{R}_1 e \mathcal{R}_2 são regiões onde todos os pontos têm rótulos do mesmo valor em cada região.
- Quando combinamos dois, ou mais perceptrons, podemos criar regiões mais complexas.



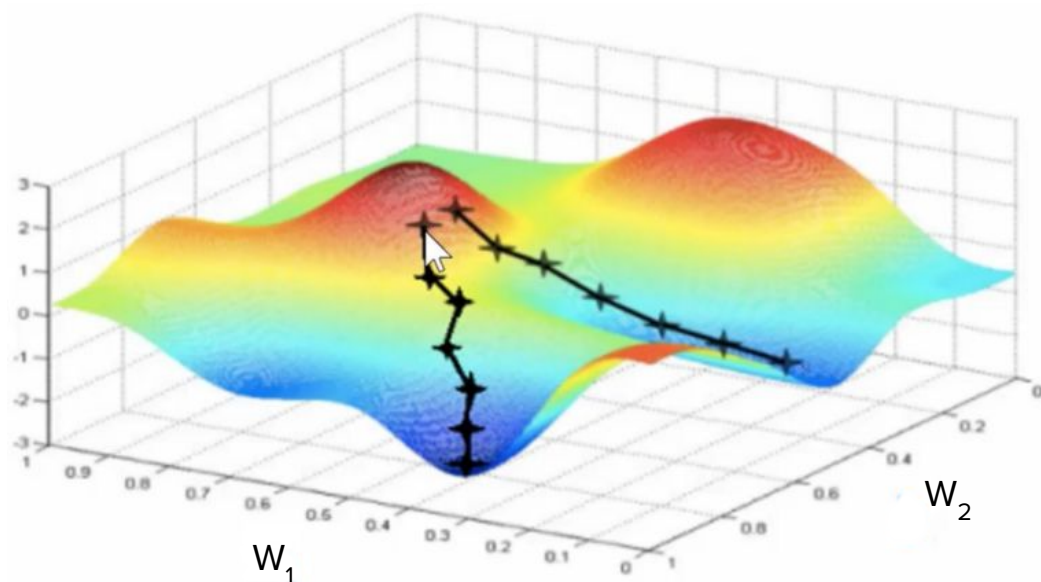
Otimização/treinamento de redes neurais

- O treinamento de redes neurais de várias camadas é feito por um algoritmo conhecido como **backpropagation** que tenta minimizar uma **função de perda**:

$$E(\mathbf{w}) = \sum_{j=1}^N (y_j - f_{\mathbf{w}}(\mathbf{x}_j))^2$$

- Os pesos são atualizados segundo a fórmula:

$$\mathbf{w} \leftarrow \mathbf{w} - \alpha \frac{\partial E}{\partial \mathbf{w}}$$



Fonte: Jeremy Howard /@fast.ai

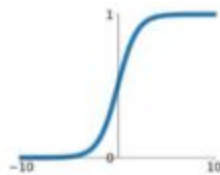
Link do slido de hoje: <https://app.sli.do/event/bltcpzub>

Funções de ativação

Activation Functions

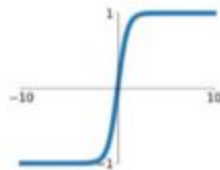
Sigmoid

$$\sigma(x) = \frac{1}{1+e^{-x}}$$



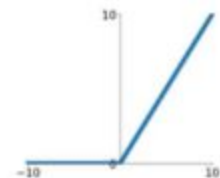
tanh

$$\tanh(x)$$



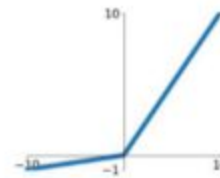
ReLU

$$\max(0, x)$$



Leaky ReLU

$$\max(0.1x, x)$$



Maxout

$$\max(w_1^T x + b_1, w_2^T x + b_2)$$

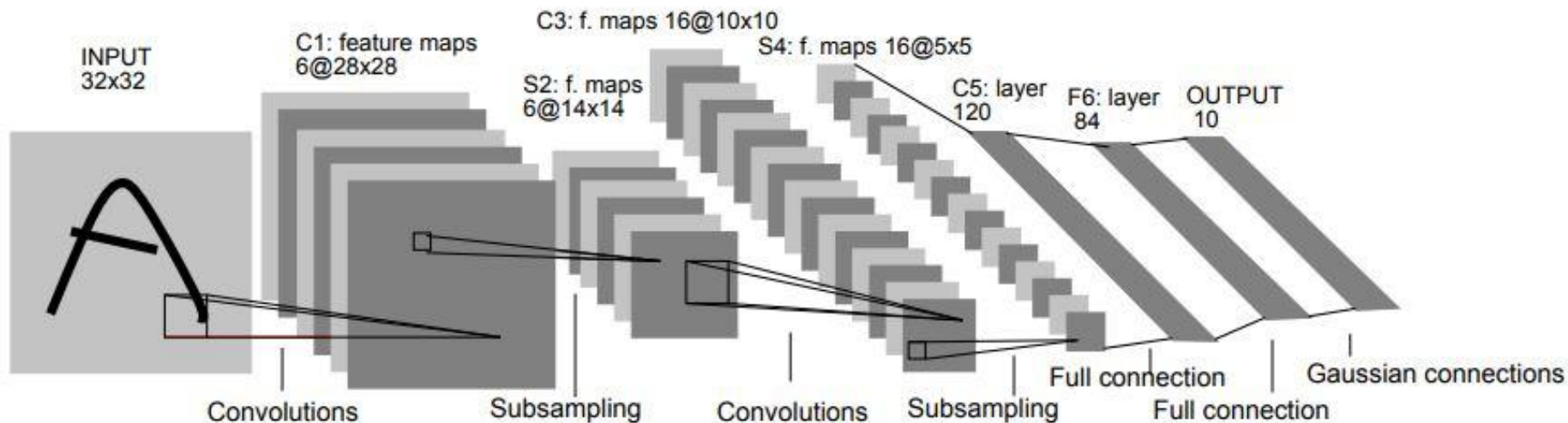
ELU

$$\begin{cases} x & x \geq 0 \\ \alpha(e^x - 1) & x < 0 \end{cases}$$



Das redes neurais ao deep learning

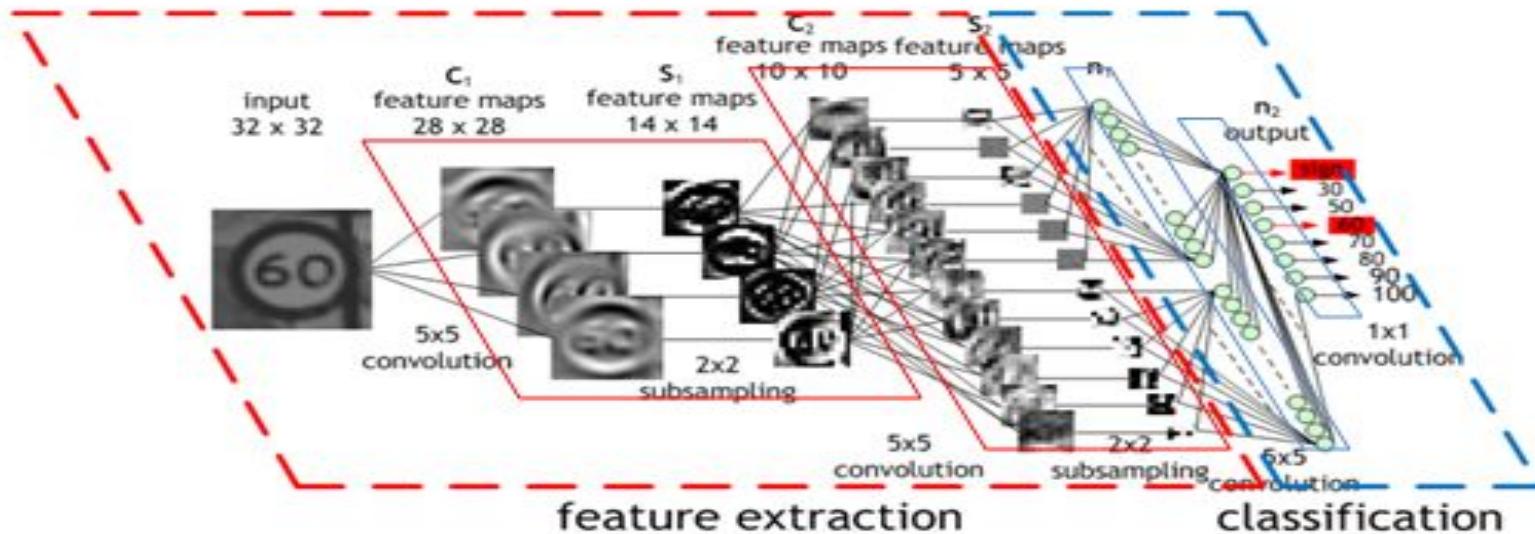
Rede neural convolucional - LeNet 5 - 1990



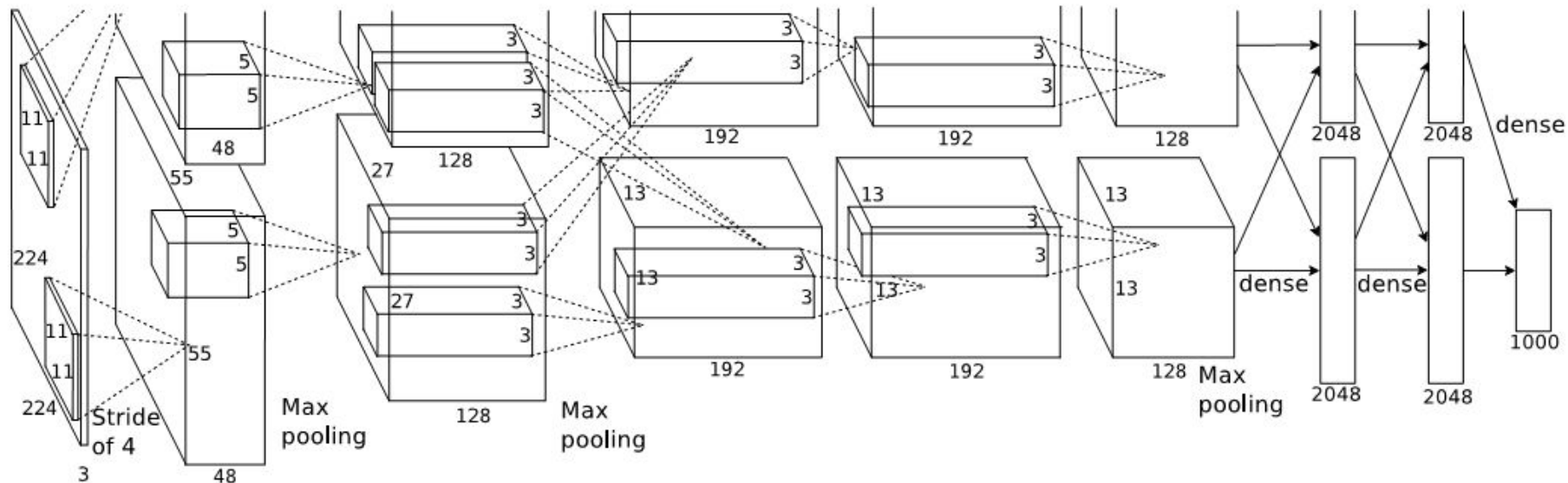
Principais técnicas:

- “average pooling” - espécie de filtro da média, mas com mudança de resolução;
- função de ativação - sigmoid ou tangente hiperbólica (tanh);
- camadas completamente conectadas no final;
- treinado no conjunto MNIST, um conjunto de dígitos com 60K exemplos.

Rede neural convolucional



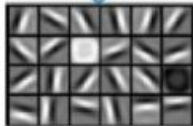
Alex Net - 2012



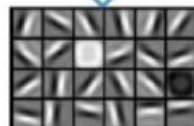
- Primeira rede CNN a ganhar a competição ImageNet (> 14 milhões de imagens, 20k categorias)
- Cinco camadas convolucionais + três camadas completamente conectadas + classificador softmax (generalização da regressão logística);
- Função de ativação ReLU, “dropout” e aumento de dados;
- 61 milhões de parâmetros

Hierarquia semântica

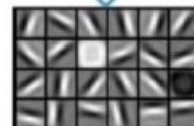
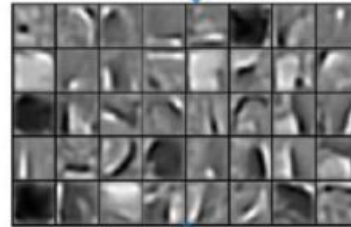
Faces



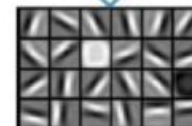
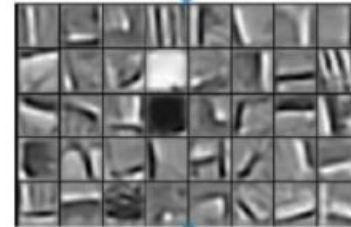
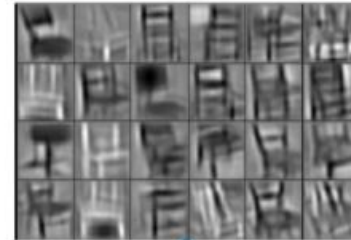
Cars



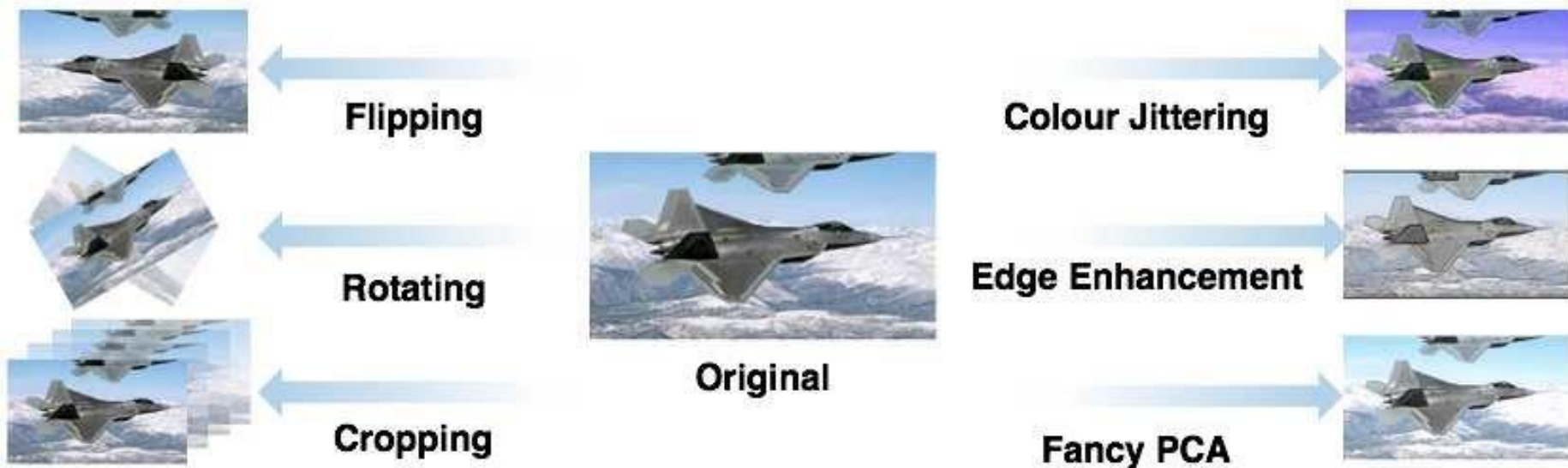
Elephants



Chairs



Aumentação de dados



VGG Net - 2014

ConvNet Configuration					
A	A-LRN	B	C	D	E
11 weight layers	11 weight layers	13 weight layers	16 weight layers	16 weight layers	19 weight layers
input (224 × 224 RGB image)					
conv3-64	conv3-64 LRN	conv3-64 conv3-64	conv3-64 conv3-64	conv3-64 conv3-64	conv3-64 conv3-64
maxpool					
conv3-128	conv3-128	conv3-128 conv3-128	conv3-128 conv3-128	conv3-128 conv3-128	conv3-128 conv3-128
maxpool					
conv3-256 conv3-256	conv3-256 conv3-256	conv3-256 conv3-256	conv3-256 conv3-256 conv1-256	conv3-256 conv3-256 conv3-256	conv3-256 conv3-256 conv3-256 conv3-256
maxpool					
conv3-512 conv3-512	conv3-512 conv3-512	conv3-512 conv3-512	conv3-512 conv3-512 conv1-512	conv3-512 conv3-512 conv3-512	conv3-512 conv3-512 conv3-512 conv3-512
maxpool					
conv3-512 conv3-512	conv3-512 conv3-512	conv3-512 conv3-512	conv3-512 conv3-512 conv1-512	conv3-512 conv3-512 conv3-512	conv3-512 conv3-512 conv3-512 conv3-512
maxpool					
FC-4096					
FC-4096					
FC-1000					
soft-max					

- Aumenta o número de camadas de 8 para 11 até 19
- Diminui o tamanho das máscaras de convolução
- As versões D e E são usadas para muitas tarefas e são conhecidas como VGG 16 e VGG 19
- A VGG 16 tem aproximadamente 138 milhões de parâmetros e a VGG 19 quase 143 milhões

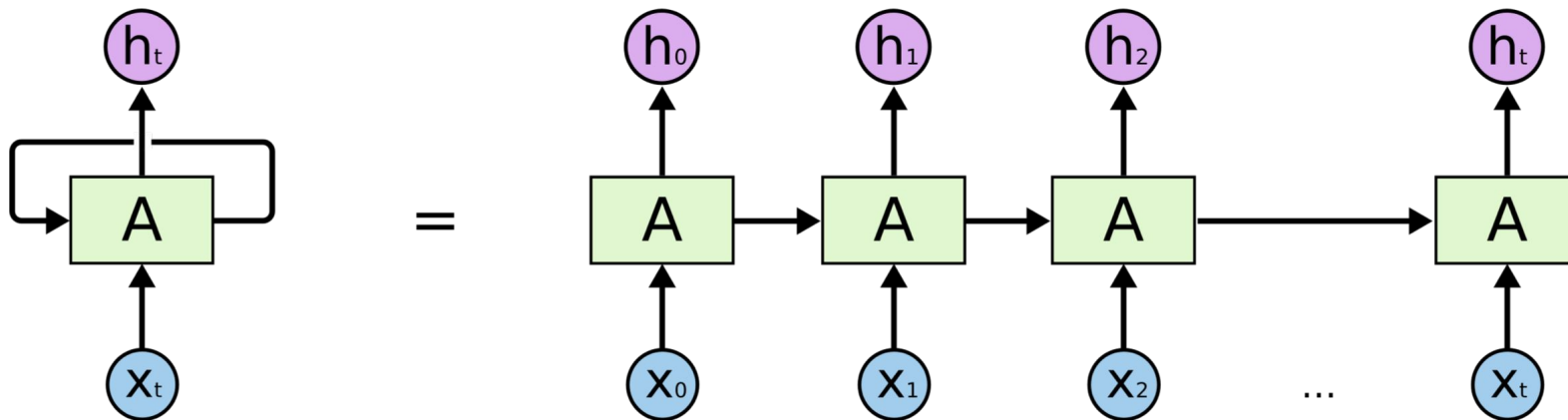
Fonte da tabela: Very Deep Convolutional Networks for Large-Scale Image Recognition - K. Simonyan e A. Zisserman

Link do slido de hoje: <https://app.sli.do/event/blcdcpzub>

Tarefa: reconhecimento de objetos/imagens

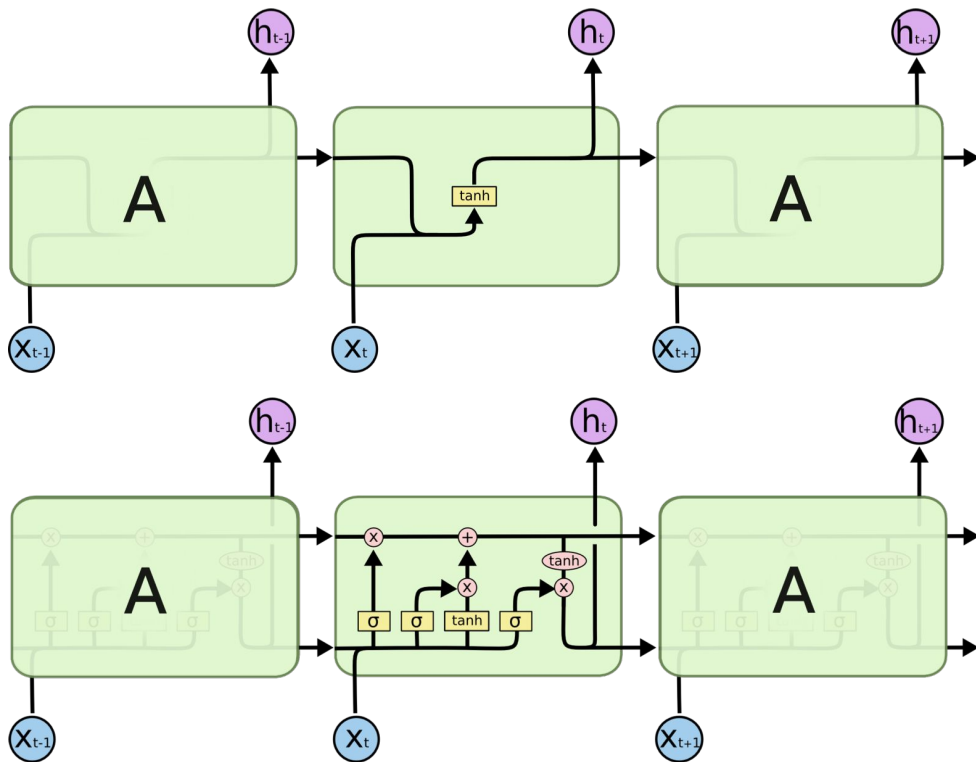
- Embora as redes convolucionais sejam do final da década de 80, apenas em 2012/2013 elas ganham popularidade
- Em cerca de três/quatro anos, as redes convolucionais alcançam o nível do ser humano para o conjunto ImageNet!
- A quantidade de pesquisa nesses três/quatro anos foi muito grande e diversas novas ideias surgiram, ou ressurgiram com nova roupagem
- Depois da ResNet, apareceram muitas outras redes para reconhecimento de objetos/imagens: Wide ResNet (2016), DenseNet (2017), SeNet (2017) etc.

Recurrent Neural Network



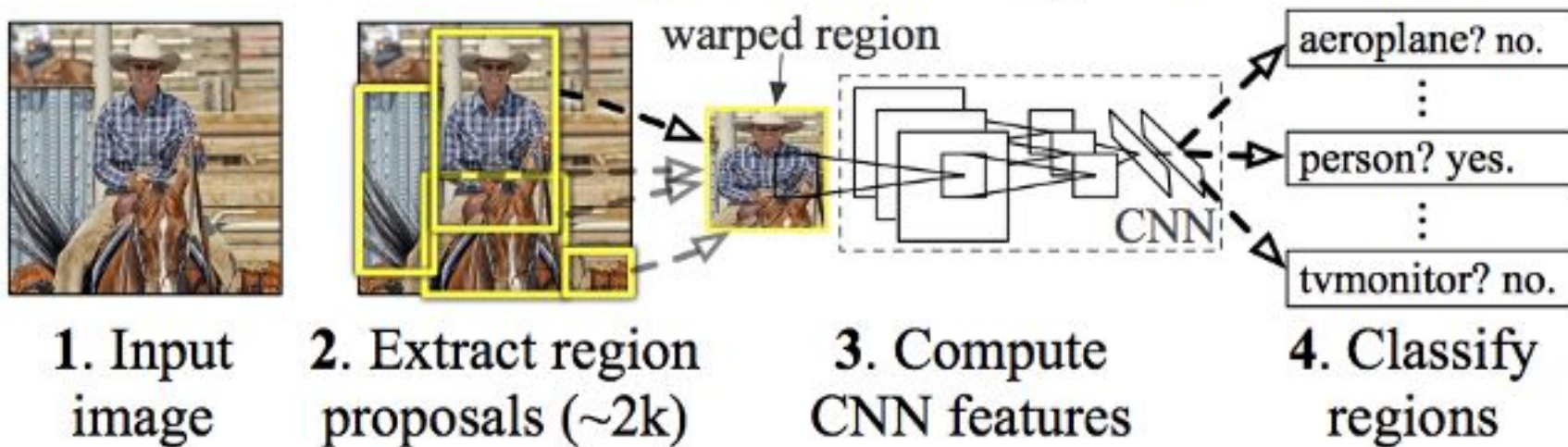
- RNN é um rede com “loops” dentro delas
- Para otimizá-las, usa-se o Backpropagation Through Time (BPTT). Os parâmetros são compartilhados por todos os passos temporais na rede (o gradiente em cada saída depende dos cálculos de todos os passos).
- Problema dos gradientes desaparecendo/explodindo com o comprimento

RNN e LSTM



- Long Short Term Memory (LSTM) resolve o problema dos gradientes com um mecanismo de portas (gates) que controlam a “memória”
- Mecanismo parecido com os atalhos da ResNet
- LSTM faz o mesmo que a RNN, de um jeito diferente

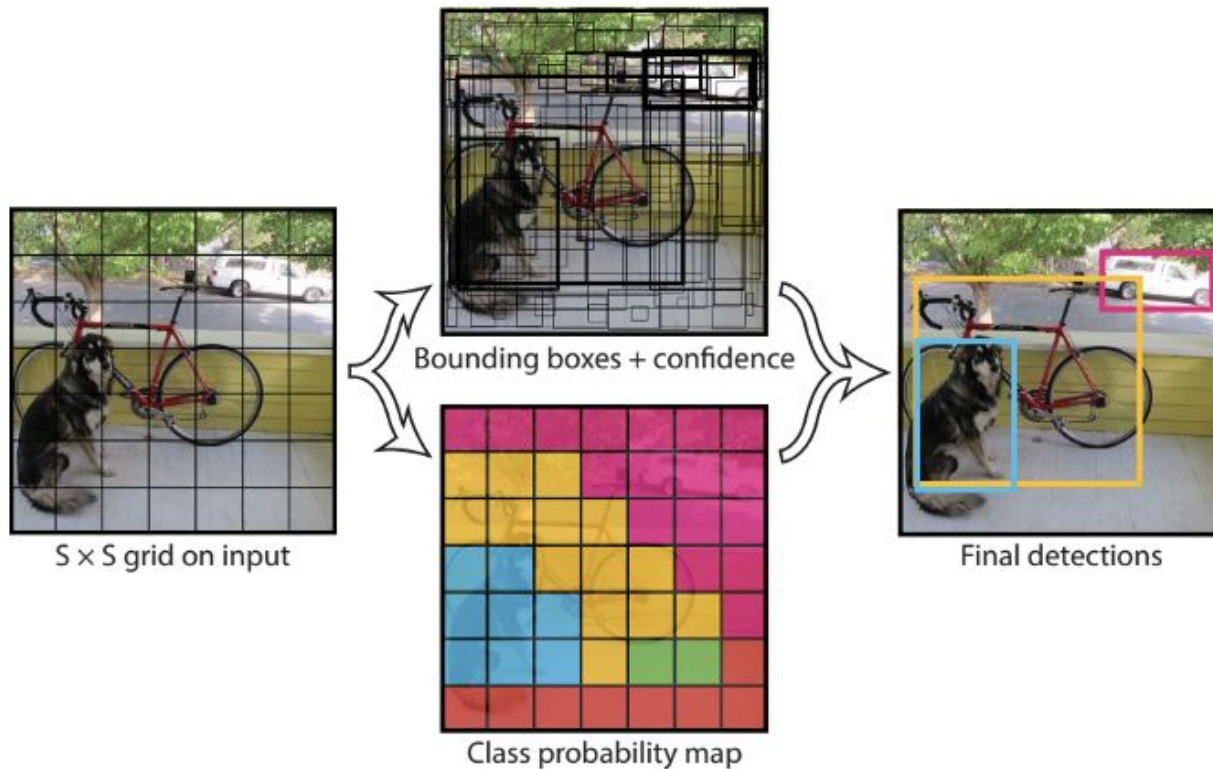
Regiões com atributos CNN - R-CNN - 2014



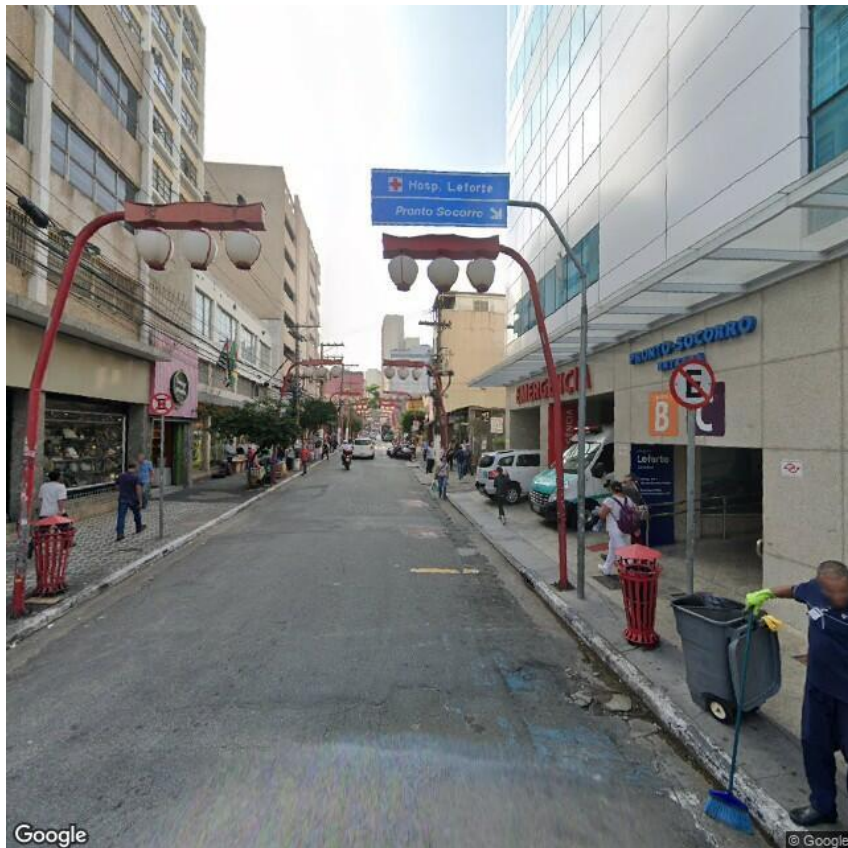
Problemas: Tem que analisar muitas regiões (~2000) por isso é lento.

O mesmo autor propôs uma outra rede que melhorava a primeira: Fast R-CNN

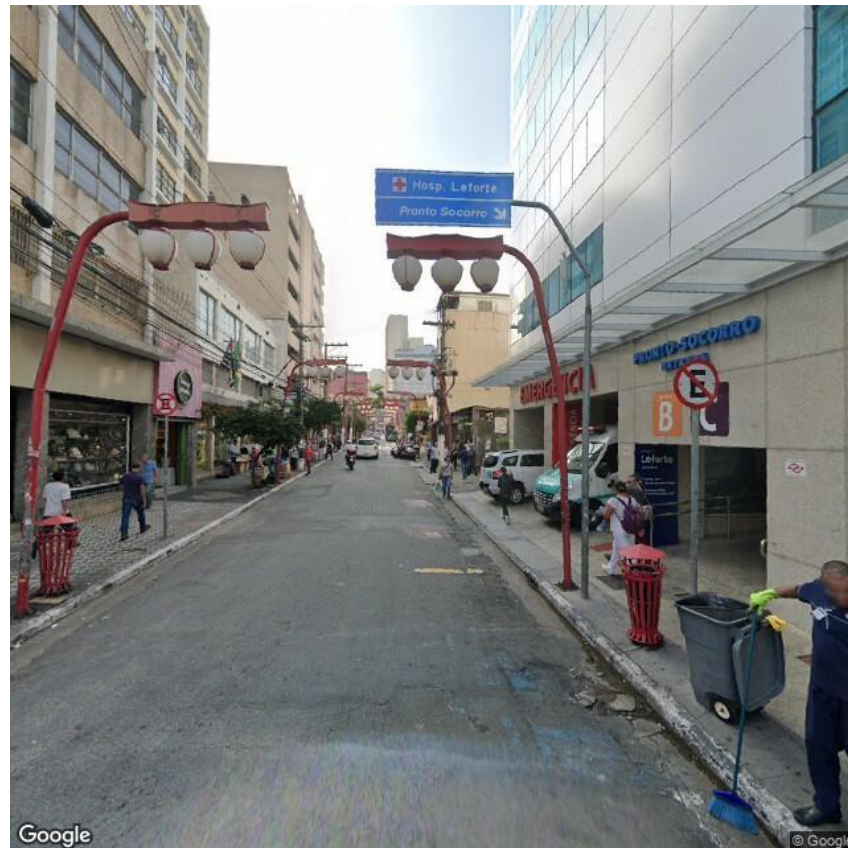
You only look once - YOLO - 2016



YOLO v3

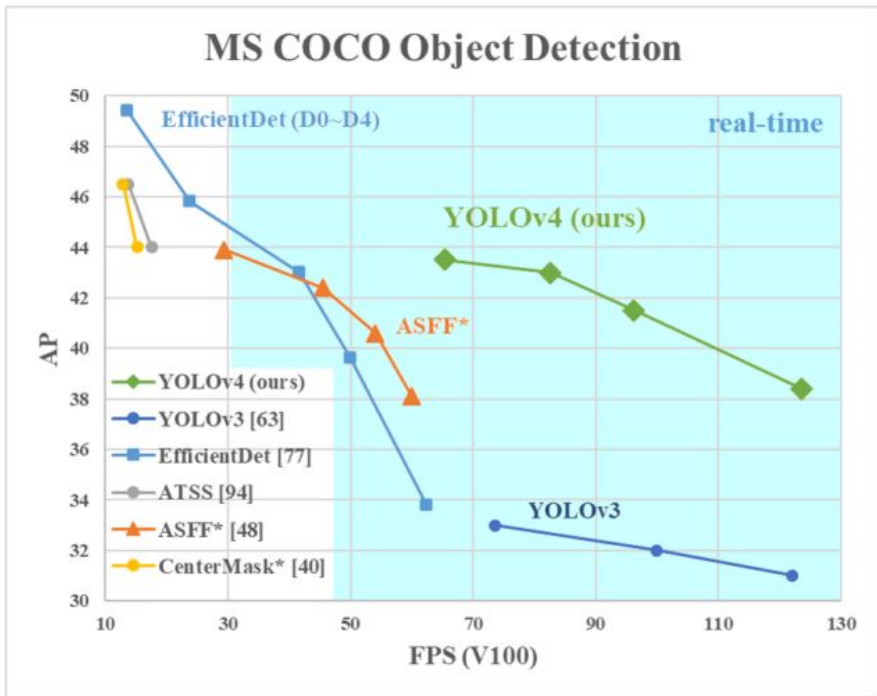


Software: <https://pjreddie.com/darknet/yolo/>



Link do slido de hoje: <https://app.sli.do/event/blcpczubb>

Tarefa: localização e reconhecimento de objetos



YOLO v5 e variantes - max 140 FPS

Fonte: <https://blog.roboflow.ai/yolov5-is-here/>

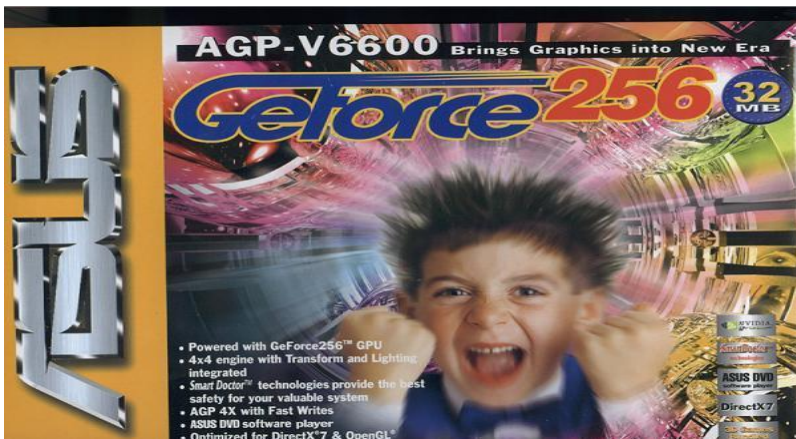
<https://blog.roboflow.ai/yolov5-improvements-and-evaluation/>

Link do slido de hoje: <https://app.sli.do/event/blcdcpzub>

Outras razões do sucesso

- GPU
- Grande quantidade de dados rotulados
- Python
- Competições
- Software Livre

GPU – a serviço dos jogos



- NVIDIA – GeForce 256 - 1999
- Considerada a primeira GPU - 256MB!
- 10 milhões de polígonos por segundo!

GPGPU – a serviço dos jogos e ciência



- NVIDIA – GeForce GT 8800 – 2007 – 256M/512M/1024M
- 4 anos de desenvolvimento, quase US\$500M, 800M transistores
- Melhoramentos significativos na arquitetura – 128 processadores

GPGPU – a serviço do aprendizado



- NVIDIA – GeForce Titan X – 2015 – 12GB
- 3072 processadores de Stream, 96 renderizadores
- 192 texturizadores, 24 tesseladores, 6 rasterizadores

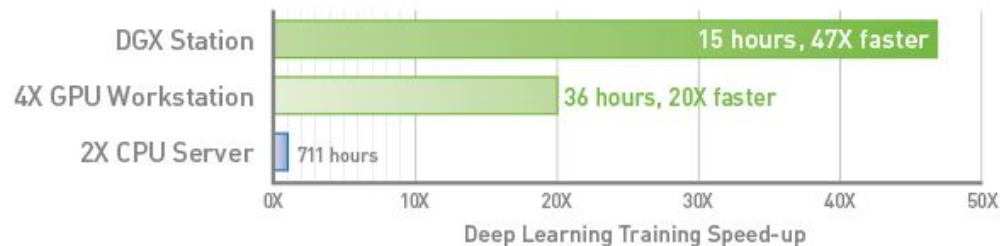
Link do slido de hoje: <https://app.sli.do/event/blcpczub>

NVIDIA DGX – “personal” AI unit

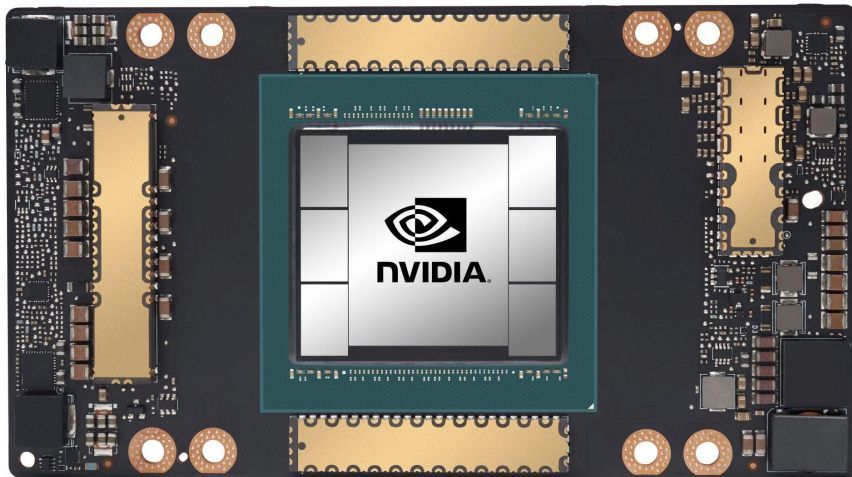


- Quatro Tesla V100
- 2560 Tensor cores, 20480 CUDA cores
- 480 Tflops (top 500 supercomputers)
- 1.5KW/h (500KW/h)

NVIDIA DGX Station Delivers 47X Faster Training



NVIDIA A100 GPU

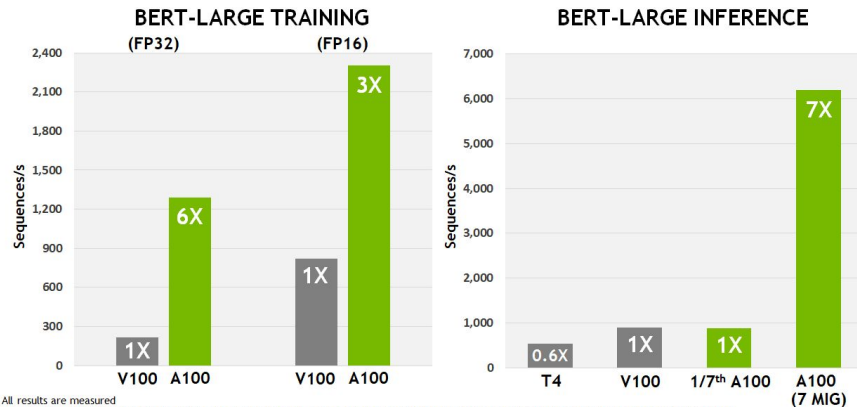


- **54 bilhões de transistores!!!**

- 8 GPCs, 8 TPCs/GPC, 2 SMs/TPC, 16 SMs/GPC, 128 SMs per full GPU
- 64 FP32 CUDA Cores/SM, 8192 FP32 CUDA Cores per full GPU
- 4 Third-generation Tensor Cores/SM, 512 Third-generation Tensor Cores per full GPU
- 6 HBM2 stacks, 12 512-bit Memory Controllers

Fonte: nvidia-ampere-architecture-whitepaper.pdf

UNIFIED AI ACCELERATION



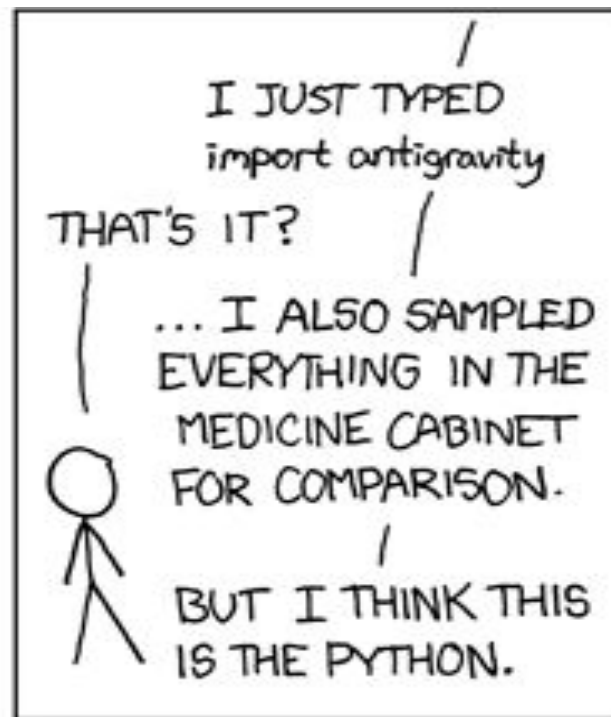
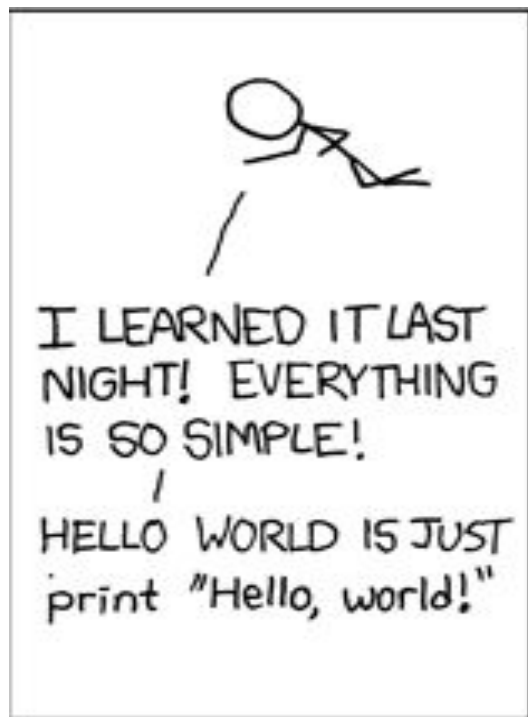
All results are measured
 BERT Large Training (FP32 & FP16) measures Pre-Training phase, uses PyTorch including (2/3) Phase1 with Seq Len 128 and (1/3) Phase 2 with Seq Len 512, V100 is DGX1 Server with 8xV100, A100 is DGX A100 Server with 8xA100, A100 uses TF32 Tensor Core for FP32 training
 BERT Large Inference uses TRT 7.1 for T4/V100, with INT8/FP16 at batch size 256. Pre-production TRT for A100, uses batch size 94 and INT8 with sparsity

Link do slide de hoje: <https://app.sii.do/event/biacpzub>

Python



Python



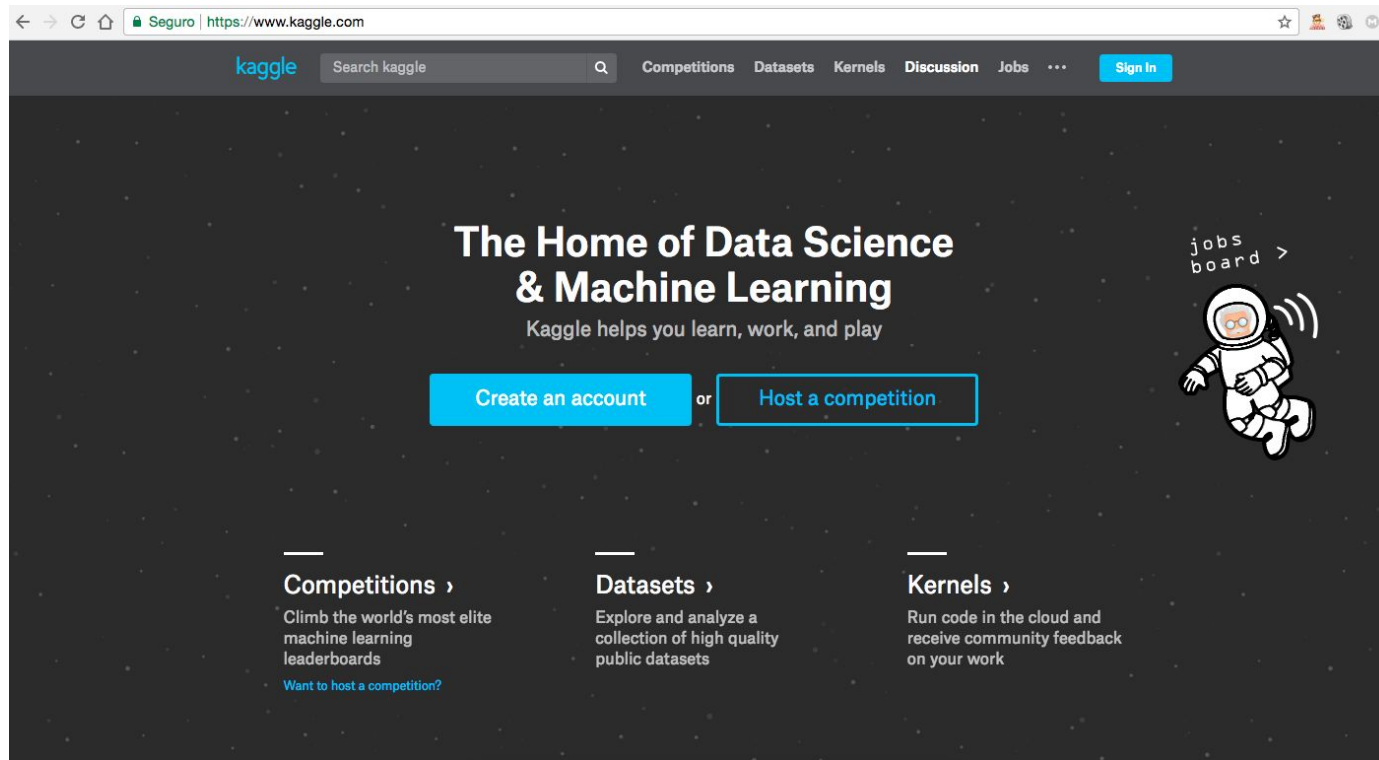
Python

```
net = {}
net['data'] = lasagne.layers.InputLayer(data_size, input_var=input_var)
net['conv1'] =
    lasagne.layers.Conv2DLayer(net['data'], num_filters=6,
        filter_size=5)
net['pool1'] = lasagne.layers.Pool2DLayer(net['conv1'], pool_size=2)
net['conv2'] = lasagne.layers.Conv2DLayer(net['pool1'],
    num_filters=10, filter_size=5)
net['pool2'] = lasagne.layers.Pool2DLayer(net['conv2'], pool_size=2)
net['fc1'] = lasagne.layers.DenseLayer(net['pool2'], num_units=100)
net['drop1'] = lasagne.layers.DropoutLayer(net['fc1'], p=0.5)
net['out'] = lasagne.layers.DenseLayer(net['drop1'],
    num_units=output_size,
    nonlinearity=lasagne.nonlinearities.softmax)
```

Competições

- NEURIPS
- CVPR
- ICDAR
- ICIP
- Hackatons de ML
- Kaggle

Kaggle

A screenshot of the Kaggle website homepage. The browser address bar shows 'Seguro | https://www.kaggle.com'. The navigation bar includes 'kaggle', a search bar, and links for 'Competitions', 'Datasets', 'Kernels', 'Discussion', 'Jobs', and a 'Sign In' button. The main content area has a dark background with the text 'The Home of Data Science & Machine Learning' and 'Kaggle helps you learn, work, and play'. Below this are two buttons: 'Create an account' and 'Host a competition'. To the right is a cartoon astronaut with the text 'jobs board >'. At the bottom, there are three sections: 'Competitions >' (Climb the world's most elite machine learning leaderboards), 'Datasets >' (Explore and analyze a collection of high quality public datasets), and 'Kernels >' (Run code in the cloud and receive community feedback on your work).

Kaggle

- World Cup 2010 - Confidence Challenge – US\$ 100
- Chess ratings – US\$617
- RTA Freeway Travel Time Prediction – US\$10000
- Mapping Dark Matter – US\$ 3000
- Wikipedia's Participation Challenge – US\$ 10000
- Predicting a Biological Response – US\$ 20000
- The Hewlett Foundation: Short Answer Scoring – US\$ 100000

Kaggle

- GE Hospital Quest – US\$ 100000
- GE Flight Quest - US\$ 250000
- Heritage Health Prize – US\$ 500000
- The Marinexplore and Cornell University Whale Detection Challenge – US\$ 10000
- MasterCard - Data Cleansing Competition – US\$ 100000
- AMS 2013-2014 Solar Energy Prediction Contest - 1000
- Galaxy Zoo - The Galaxy Challenge – US\$ 16000
- Africa Soil Property Prediction Challenge – US\$ 8000

Kaggle

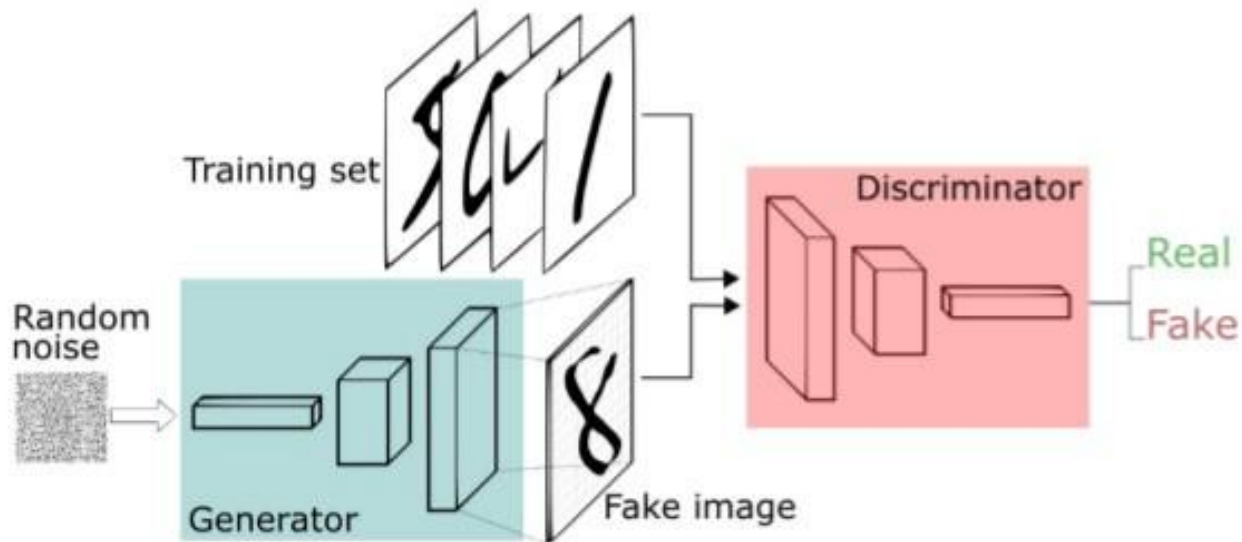
- National Data Science Bowl – US\$ 175000
- Diabetic Retinopathy Detection – US\$ 100000
- Facebook V: Predicting Check Ins – Jobs
- Planet: Understanding the Amazon from Space – US\$ 60000
- Passenger Screening Algorithm Challenge – US\$ 1500000
- Zillow Prize: Zillow's Home Value Prediction (Zestimate) - US\$ 1200000

Desafios recentes

- Não ter dados rotulados suficientes
 - Aumentação de dados
 - De certa forma as Redes Generativas Adversariais (GAN) resolvem parte do problema.
 - Transferência de aprendizado
- Melhor entendimento do que está sendo aprendido
 - visualização das fases intermediárias
 - decomposição do operador (CNN) no domínio das frequências
- Aprendizado de arquiteturas
 - AutoML

Generative Adversarial Networks

GAN Architecture



Style GAN



Nenhuma destas pessoas existem!!!

Desafios recentes e futuros

- Não ter dados rotulados suficientes
 - ainda há muito que pesquisar
- Arquiteturas menores
 - MobileNet etc
- Melhor entendimento do está sendo aprendido?
 - Teoria matemática
 - Capacidade dos modelos
 - Arquiteturas a partir de modelos
 - Como trabalhar com dados imprecisos/com incerteza?