タカとハヤブサはどこが違う?

~新たな認識領域「詳細画像識別」の展開と応用~

東京大学 大学院情報理工学系研究科 創造情報学専攻 中山研究室 中山 英樹

どちらがハヤブサでしょう?

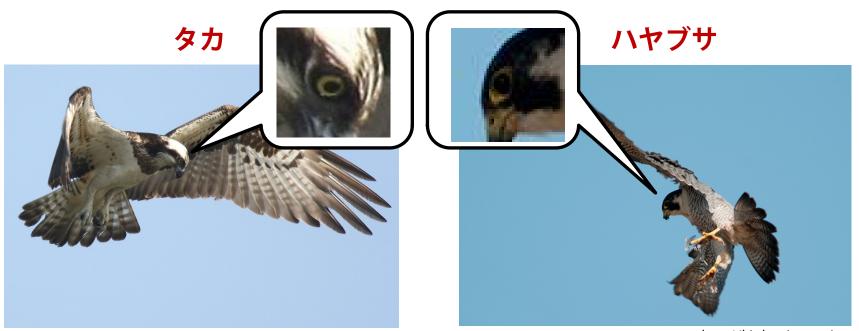


http://plaza.rakuten.co.jp



http://birds.mints.ne.jp

どちらがハヤブサでしょう?



http://plaza.rakuten.co.jp

http://birds.mints.ne.jp

▶ 車種はなんでしょう?













▶ 車種はなんでしょう?





Mitsubishi Lancer



Acura RL



Toyota Camry





Audi S4



Honda Accord

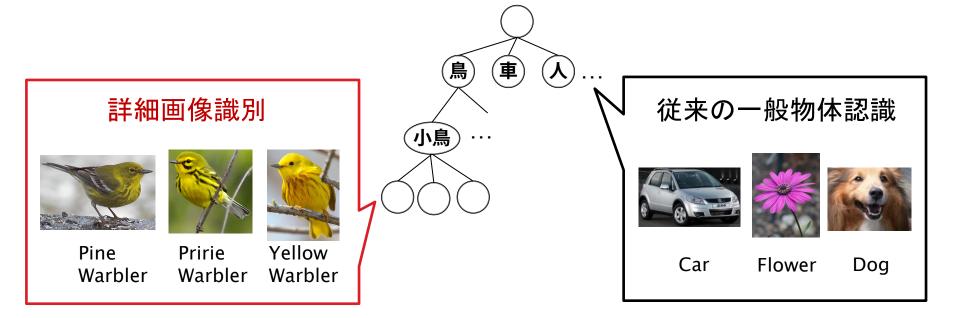


Mercedes-Benz C-Class

詳細画像識別

Fine-grained Visual Categorization (<u>FGVC</u>) Subordinate-level Categorization

- ▶ ある特定の対象領域における高粒度の多クラス画像識別
 - 。 意味的・視覚的に非常に類似したクラスを扱う
 - ・クラス間の違いは極めて細かく、局所的である場合が多い
 - 一般的な人間を遥かに超えるレベルの詳細な識別能力を目指す



何に使える?

- **▶ 研究分野でよく扱われる題材**
 - 動植物の種類識別









• 人の動作識別









。 顔の属性識別

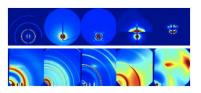








- いろいろな応用可能性
 - 。官能検査,目視検査
 - 。物性予測(X線拡散)



[Kiapour et al., WACV'14]

• 道路交通状況認識





[Stark et al., BMVC'12]

◦商品画像認識・検索



• 医療画像診断

具体的なアプリケーションに特化した対象に絞り、 人間以上の識別能力の実現を目指す!

アプリケーション例

Leaf snap:植物画像識別



http://leafsnap.com/

Neeraj Kumar et al., Leafsnap: A Computer Vision System for Automatic Plant Species Identication, In Proc. ECCV, 2012.

Bird snap:鳥画像識別

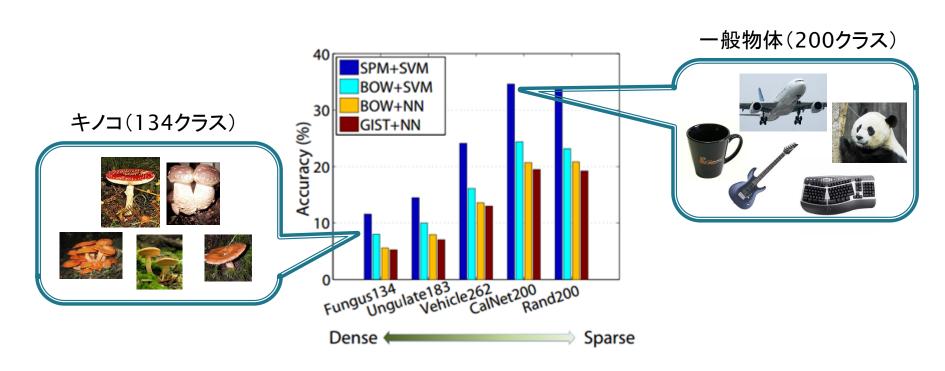


http://birdsnap.com/

Thomas Berg et al., Birdsnap: Large-scale Fine-grained Visual Categorization of Birds, In Proc. CVPR, 2014.

詳細画像識別のむずかしさ

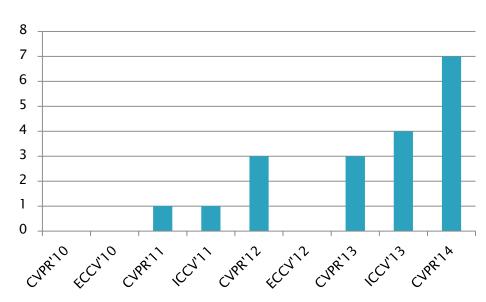
- 意味的・視覚的に類似したクラスは識別困難
 - 同じ程度のクラス数の識別問題でも、一般物体認識に比べて 著しく低い識別精度しか得られない



詳細画像識別の歴史

- 大規模一般物体認識からスピンオフする形で誕生
- ECCV 2010: 詳細画像識別の難しさが指摘される [Deng et al.]
- CVPR 2011: 1st workshop on Fine-grained visual categorization
- **▶ CVPR 2013: 2nd workshop on Fine-grained visual categorization**
- ICCV 2013: FGVC competition
 - 。 ImageNet large-scale visual recognition challenge と同時開催

タイトルに "Fine-grained" が入った論文数



現在の研究動向

- 1. 完全自動の識別における精度向上
 - 基本的には従来のパラダイムの延長
 - 。対象が"物体"であることを前提とするものが多い
- ▶ 2. 識別過程の意味づけ・可視化
 - 最終的には人間が納得できるかどうかが重要
 - 人間とのハイブリッドシステム

詳細画像識別の手法

- 明確な方向性は必ずしも定まっていない
- 既存の大規模一般物体認識・検出技術を総動員

技術要素①:領域を記述する画像特徴量

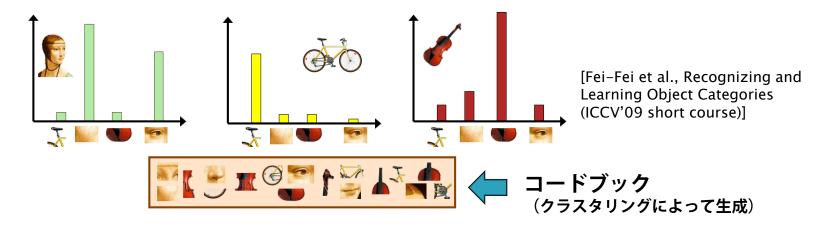
技術要素②: 物体領域のセグメンテーション

技術要素③:部位モデルに基づく正規化

これらの組み合わせを軸として手法開発が進められている

技術要素①:画像特徴量(1/3)

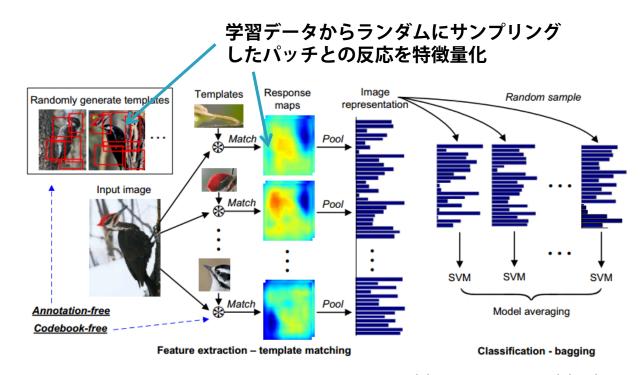
▶ Bag-of-Features が基本



- 。 Locality-constrained linear coding [Wang et al., 2010], Improved Fisher vector [Perronnin et al, 2010] 等の最新の手法を利用
- 一般物体認識よりもコードブックを大きくする必要があることが指摘されている
 - ・識別に有用なパッチはごく少数であり、大部分は似通っているため 量子化誤差に埋もれやすい
 - J. Lin et al., Is Fine Grained Classification Different?, In Proc. CVPR workhop on FGVC, 2013.
 - P.-H. Gosselin et al., Inria+Xerox@FGcomp: Boosting the Fisher vector for fine-grained classification, INRIA Tech. Rep. 2013.

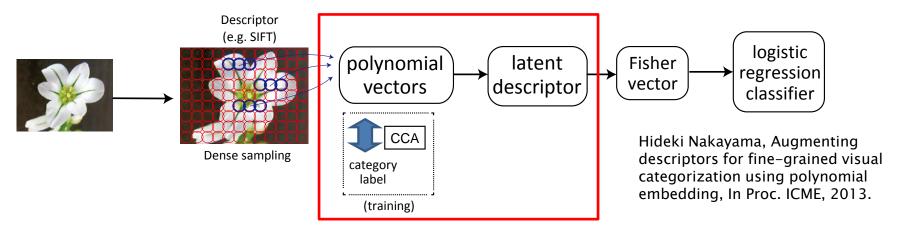
技術要素①:画像特徴量(2/3)

- ・ テンプレートベース
 - 量子化を行わず、生の画像パッチをコードブック的に用いる
 - 量子化誤差の影響を緩和[B. Yao et al., CVPR'12], [S. Yang et al., NIPS'12]



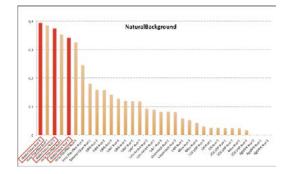
技術要素①:画像特徴量(3/3)

- ▶ 局所特徴量の教師付次元圧縮 [中山, 2013]
 - 識別的な情報を局所特徴量レベルで抽出した後、bag-of-features へ利用
 - 隣接する局所特徴の共起関係を埋め込み
 - 。 一般的な方法 (PCAによる圧縮) から大きく識別精度向上



ImageCLEF 2013の 植物画像識別タスクで第一位





技術要素②: セグメンテーション

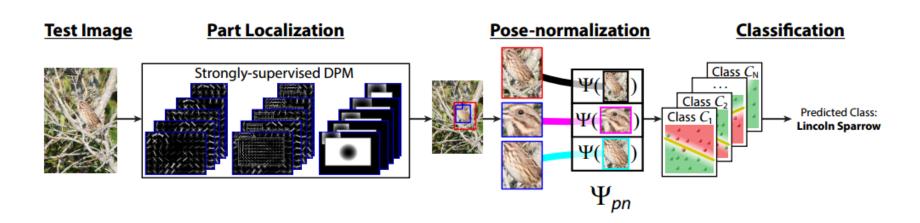
- ▶ 特徴抽出の前処理として、物体領域のみを抽出
 - GrabCut等の標準的な手法がよく用いられる
 - [A. Angelova et al., CVPR'13], [Chai et al., ECCV'12]



- (1) 画像中の各スーパーピクセルが物体領域に属するかを判定する識別器を学習
- (2) スーパーピクセルの識別結果を初期入力とし、label propagationにより物体全体の詳細なセグメンテーションを行う
- (3) 物体領域のみからbag-of-features (LLC) を求め、カテゴリ識別を行う

技術要素③:部位モデル (1/4)

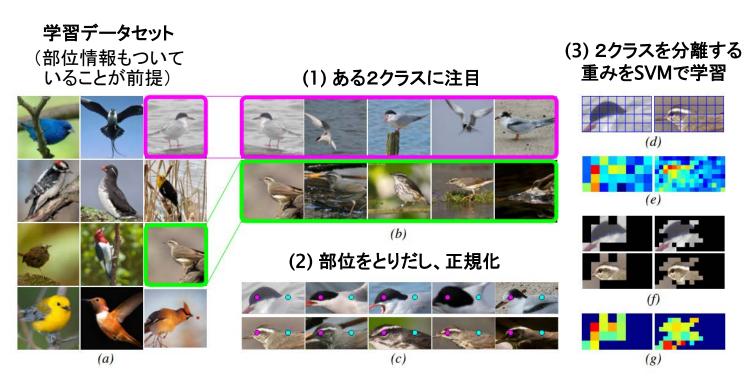
- ▶ 物体の各部位(頭、羽、etc.)を検出し、位置や姿勢の違いを吸収
 - セグメンテーションベースよりも頑健である場合が多い(対象による)
- ▶ 検出手法はDeformable Part Model [Felzenszwalb et al., 2008] が定番
- Deformable Part Descriptor [Zhang et al., ICCV'13]
 - **DPMで検出された部位の領域内の特徴を抽出し、識別に利用**



Ning Zhang, Ryan Farrell, Forrest Iandola, Trevor Darrell, Deformable Part Descriptors for Fine-grained Recognition and Attribute Prediction, In Proc. ICCV, 2013.

技術要素③:部位モデル (2/4)

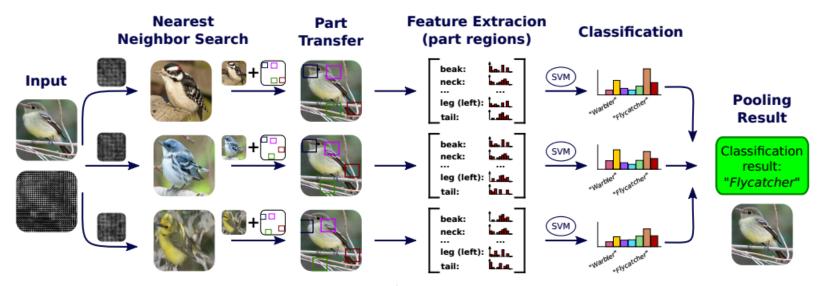
- ▶ POOF: Part-Based One-vs-One Features [Berg et al., CVPR'13]
 - **部位を正規化した上で、任意の2クラスをできるだけ分離する重みを学習**
 - **。 最終的に、重みに応じた特徴量を各部位領域から抽出**



Thomas Berg, Peter N. Belhumeur, POOF: Part-Based One-vs-One Features for Fine-Grained Categorization, Face Verification, and Attribute Estimation, In Proc. CVPR, 2013.

技術要素③:部位モデル (3/4)

- ▶ Part transfer [Göring et al., CVPR′14], [Gavves et al., ICCV′13]
 - 類似する学習サンプルの部位の位置をそのまま利用
 - 学習サンプルに部位情報がアノテーションされていることが前提
 - Exemplar-SVM [Malisiewicz, ICCV'11] の考え方に基づく



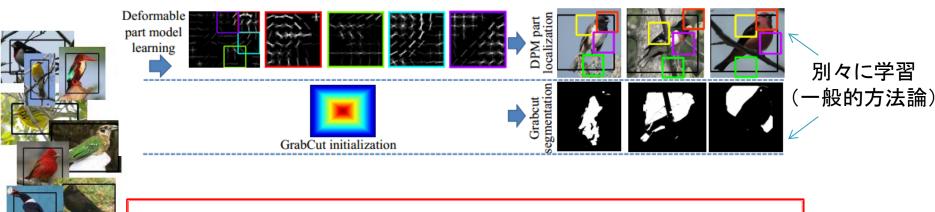
(1) HOG特徴で類似サンプルを検索

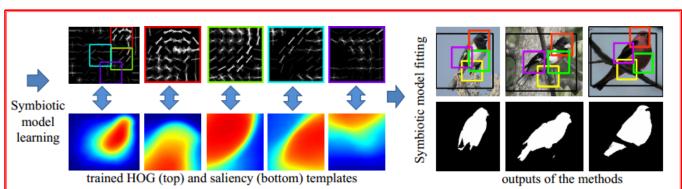
- (2) 類似サンプルの部位の 位置から特徴抽出
- (3) それぞれ識別したあと 結果を統合

Christoph Göring, Erik Rodner, Alexander Freytag, and Joachim Denzler, Nonparametric Part Transfer for Fine-grained Recognition, In Proc. CVPR, 2014.

技術要素③:部位モデル (4/4)

- セグメンテーション手法との同時最適化 [Chai et al., ICCV'13]
 - Saliencyモデルを介してDPMによる部位検出とGrabCutを統合





同時最適化 (提案手法)

training images

Fine-grained competition 2013











https://sites.google.com/site/fgcomp2013/

Fisher vector

	Team	Aircraft	Birds	Cars	Dogs	Shoes	Overall		
1.	Inria-Xerox	<u>81.46</u>	71.69	87.7 <u>9</u>	52. <u>90</u>	<u>91.52</u>	77.07		
2.	CafeNet	78.85	73.01	79.58	57.53	90.12	75.82		Deep
	Inria-Xerox	75.88	66.29	84.70	50.42	88.62	73.18] [learning
	VisionMetric	75.49	63.90	74.33	55.87	89.02	71.72] [
	Symbiotic	75.85	69.06	81.03	44.89	87.33	71.63		
	Inria-Xerox	80.59	58.54	84.67	35.62	90.92	70.07		
	CognitiveVision	67.42	72.79	64.40	60.56	84.83	70.00		
	DPD_Berkeley	68.47	69.57	67.40	50.84	89.52	69.16		
	VisionMetric	73.93	51.35	69.31	38.63	87.33	64.11	\	
	•		•	•	•	-		1	

arning

※網掛けのエントリは訓練セット外のデータを学習に使用(ランキング対象外)

- 優勝チームはFisher vectorのチューニングのみに注力
 - 詳細画像識別においても特徴量は最も大事(ノウハウが必要)
 - 識別精度を上げるだけなら、従来の枠組でもまだまだ 工夫の余地がある

P.-H. Gosselin et al., Inria+Xerox@FGcomp: Boosting the Fisher vector for fine-grained classification, INRIA Research Reports, 2013.

Fisher vector

現在の研究動向

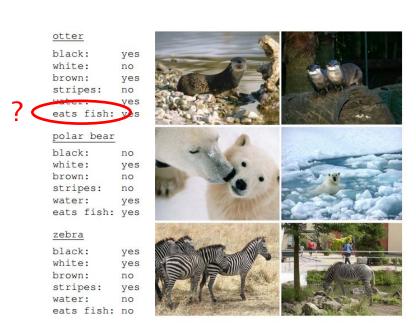
- 1. 完全自動の識別における精度向上
 - 基本的には従来のパラダイムの延長
 - 。対象が"物体"であることを前提とするものが多い
- 2. 識別過程の意味づけ・可視化
 - 最終的には人間が納得できるかどうかが重要
 - 人間とのハイブリッドシステム

識別過程の意味づけ・可視化

- 詳細画像識別は非常に困難なタスク
 - 識別の根拠や過程が人間にとって納得できる形であることが重要
 - 。 完全自動の識別手法は基本的にブラックボックス
- キーワード: Human in the loop
 - 人間とのハイブリッドシステム
 - データ作成、学習時、識別時のさまざまなタイミングで 人間の手助け (知見) をインタラクティブに取り入れる
 - 識別の根拠を″人間の言葉″で説明できるように

基本的な道具

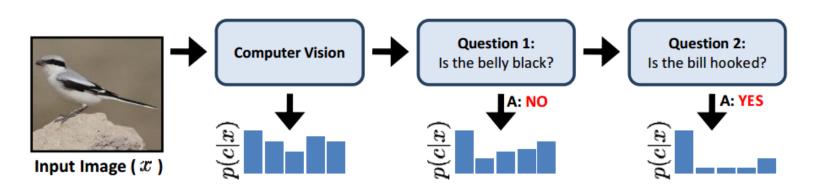
- ▶ 属性 (Attribute) [Lampert et al., CVPR'09], [Farhadi et al., CVPR'09]
 - 異なるクラス間で潜在的に共有される(と思われる) 基本的な視覚プリミティブ
 - 人間にも理解できる中間表現として、識別結果の意味づけに利用可能
 - ・ (例) "しましま" 属性識別器が強く反応した結果、最終的にシマウマと判断
 - 多くの場合、属性の辞書は人間が 天下り的に準備
 - 明確にルールが決まっている わけではない
 - コンピュータが本当に抽出可能 であるかは保証されていない



Christoph H. Lampert Hannes Nickisch Stefan Harmeling, Learning To Detect Unseen Object Classes by Between-Class Attribute Transfer, In Proc. CVPR, 2009.

人間が識別時にヘルプ (1/2)

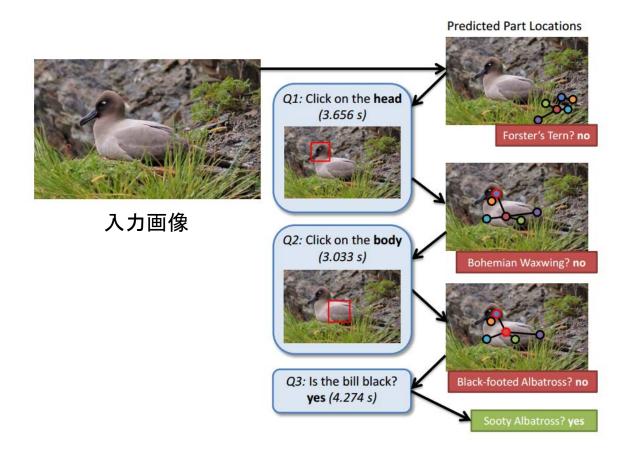
- コンピュータは可能な範囲で解の候補を生成
- 難しいところは人間に問い合わせる
- インタラクティブに処理を進め、徐々に解答を絞りこむ (20の扉)
 - 。 できるだけ情報量が得られる質問を生成
 - 識別の精度を上げると同時に、納得感も得られる
- ▶ 属性 (attribute) を問い合わせ [Branson et al., ECCV'10]



Steve Branson, Catherine Wah, Florian Schro, Boris Babenko, Peter Welinder, Pietro Perona, and Serge Belongie, Visual Recognition with Humans in the Loop, In Proc. ECCV, 2010.

人間が識別時にヘルプ (2/2)

▶ 属性に加え、部位の位置も問い合わせ [Wah et al., ICCV'11]

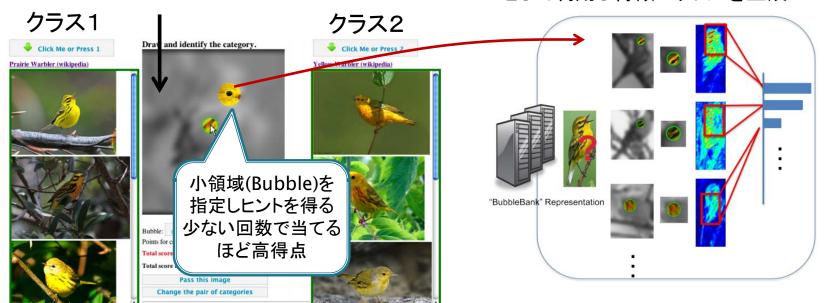


Catherine Wah, Steve Branson, Pietro Perona, Serge Belongie, Multiclass Recognition and Part Localization with Humans in the Loop, In Proc. ICCV, 2011.

人間が学習時にヘルプ (1/2)

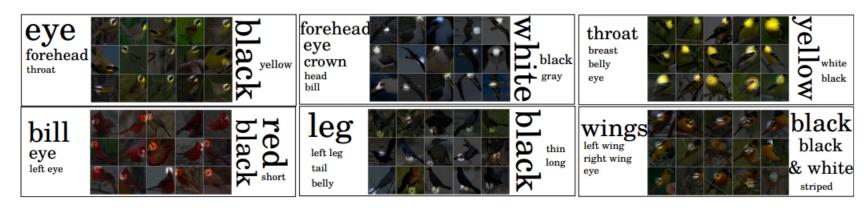
- 識別に有効なテンプレートパッチをクラウドソーシングで獲得
 - 。 ゲーム形式で人間にBubble (パッチ)を選択させる [Deng et al., CVPR′13]

与えられた低品質画像がクラス1・2 のどちらであるかを答えるゲーム 得られた多数のBubbleをテンプレート として利用し特徴ベクトルを生成



人間が学習時にヘルプ (2/2)

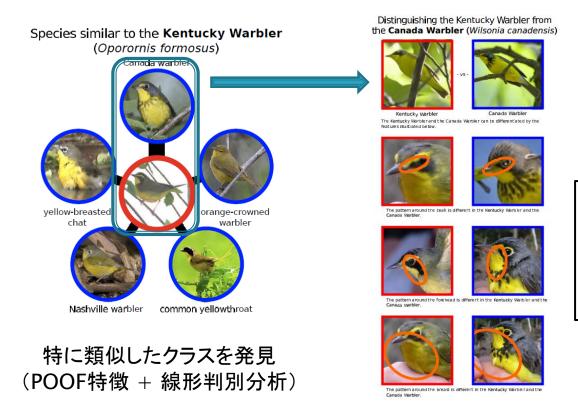
- ▶ 属性 (attribute) の対話的な発見 [Duan et al., CVPR′12]
 - クラスを弁別するために有効と思われる局所パターンをlatent CRFで 自動的に抽出し、妥当性を人間へ問い合わせ
 - コンピュータにとっても人間にとっても理解できる中間表現
 - 天下りで定義されたattributeと異なり、システムが検出できることが 保証されている



システムが自動的に発見したパターンと、ユーザが与えた名称 (フォントの大きさはそれを与えた人数に対応)

人間に教える

- 似通ったクラスの識別に有効な特徴を発見し、提示する
 - 図示に最も適したサンプルを自動的に選択 [Bert et al., ICCV'13]



最も識別的な特徴を図示 この際に、出来る限り以下を

- 満たすサンプルを選ぶ.
- (1) 図示したい特徴がはっきり 表れている
- (2) その他の特徴が(たまたま) 差として表れていない
- (3) 似たような構図を持つ

まとめ

- ▶ 詳細画像識別(Fine-grained visual categorization, FGVC)
 - 。 意味的・視覚的に非常に類似した対象の多クラス識別
 - 特定のドメインで、非専門家を大きく超える識別能力の実現
 - 応用先は広い
 - 官能検査、概観検査、医療画像識別、商品識別…
- 識別手法の発展
 - 大規模一般物体認識の技術をもとに、独自の進化を遂げつつある
- ▶ 識別に"意味"を与える
 - 人とのハイブリッドで成長するシステム
 - 数年後には、人を超え、人に教えるシステムの登場を期待