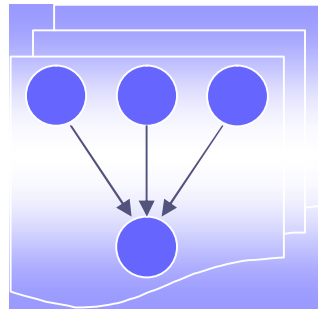


Exploitation des Réseaux Bayésiens pour la reconnaissance de comportement d'objets à partir d'images de vidéosurveillance



Sujet de thèse :

Présentée par: Ahmed Ziani

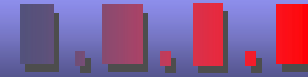
Encadrements : Mr C. Motamed, Pr D. Hamad



PDF
Complete

*Your Special Edition
complimentary
use period has ended.
Thank you for using
PDF Complete.*

[Click Here to upgrade to
Unlimited Pages and Expanded Features](#)



Plan

- Introduction
- Problématique
- Méthodes de reconnaissance
- Modèle de comportements
- Expérimentation
- Perspectives

Contexte

- Equipe extraction de l'information et apprentissage du LASL
- Application dans la vision par ordinateur
- Création d'un système automatique de reconnaissance de comportements des objets dans une scène réelle (séquence vidéo)

Applications : surveillance-sécurité, interaction homme-machine,
analyse de geste sportif

Objectif

développer un algorithme de reconnaissance permettant de reconnaître des comportements particuliers en intégrant la contrainte de traitement temps réel
=> indexation automatique de vidéo (description haut niveau)

Étapes principales :



- Détection et suivi d objets dans une séquence vidéo

- Extraction de caractéristiques



- Reconnaissance de comportements qui est basée :

Mise en correspondance d un comportement observé
(ensemble de caractéristiques extraites de l image)
et un ensemble de modèles de comportements

Difficultés :

- Enchaînement d'étapes intégrant des imperfections

L'image est dégradée par différents phénomènes liés aux conditions d'éclairage, les distorsions, les effets de numérisation...

- détection (fausse-détection, non détection)
- suivi d'objet (perte, confusion, occultation d'objets)
- extraction de caractéristique (instable, imprécise)

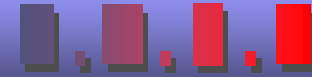
Modélisation des comportements (variabilité, dépendance variables diverses)



PDF
Complete

*Your Special Edition
complimentary
use period has ended.
Thank you for using
PDF Complete.*

[Click Here to upgrade to
Unlimited Pages and Expanded Features](#)

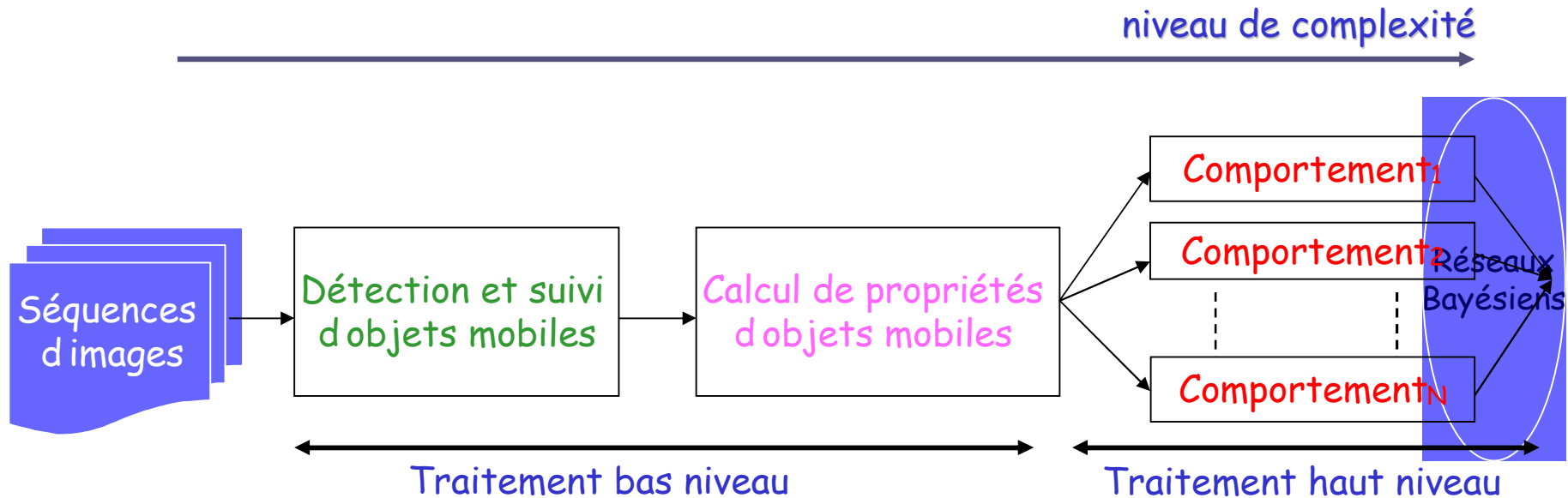


ULCO
Université du Littoral
Côte d'Opale

ique | **Méthodes** | Modèle de comportement | Expérimentation
Perspectives

Techniques Existantes pour la Reconnaissance de Comportements

- Programmation dynamique [Myers80]
Chaîne de caractère, reconnaissance de parole
- Réseaux de Neurones [Guo94]
beaucoup d'exemples,
- Modèle de Markov Caché [Poddar98]
la plus utilisée pour analyse de séquence enchaînée d'états
- Réseaux Bayésiens [Pearl01] (plus récent)
Incertitudes
Combinaison d'information de nature diverse (qualitative-quantitative)



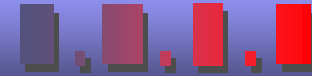
- **Caractérisation de l'image** : caractéristique d'une région mobile (objet mobile)
- **Propriété de l'objet mobile** : propriété formée à partir d'une ou plusieurs régions mobiles
- **Comportements** : comportement d'un objet mobile sur une certaine période de temps



PDF
Complete

*Your Special Edition
complimentary
use period has ended.
Thank you for using
PDF Complete.*

[Click Here to upgrade to
Unlimited Pages and Expanded Features](#)



Ulcó
Université du Littoral
Côte d'Opale

ique | Méthodes | **Modèle de comportement** | Expérimentation
Perspectives

Comportement de Base

- Combinaison de plusieurs propriétés d'objets mobiles
- On vérifie à chaque image si le comportement se produit (à chaque instant).
Par ex. « un objet se rapproche d'un autre objet »

Méthode proposée (Réseaux bayésiens)

- Extraire un ensemble d'observations (dans le temps) des propriétés des objets mobiles $O = O(1, t) = O_1 O_2 \dots O_t$
- Déterminer un ensemble de modèles de comportements possibles
 $C = \{ \text{comportement}_1, \text{comportement}_2, \dots, \text{comportement}_N \}$
- Déterminer la probabilité que le comportement se soit produit
 $P(\text{comportement} \mid O(1, t))$

Utiliser des Réseaux Bayésiens dont la sortie est la «validité d'une hypothèse (comportement)»

Exemple de comportement (Etiseo , projet technovision) Quelques types de Comportements

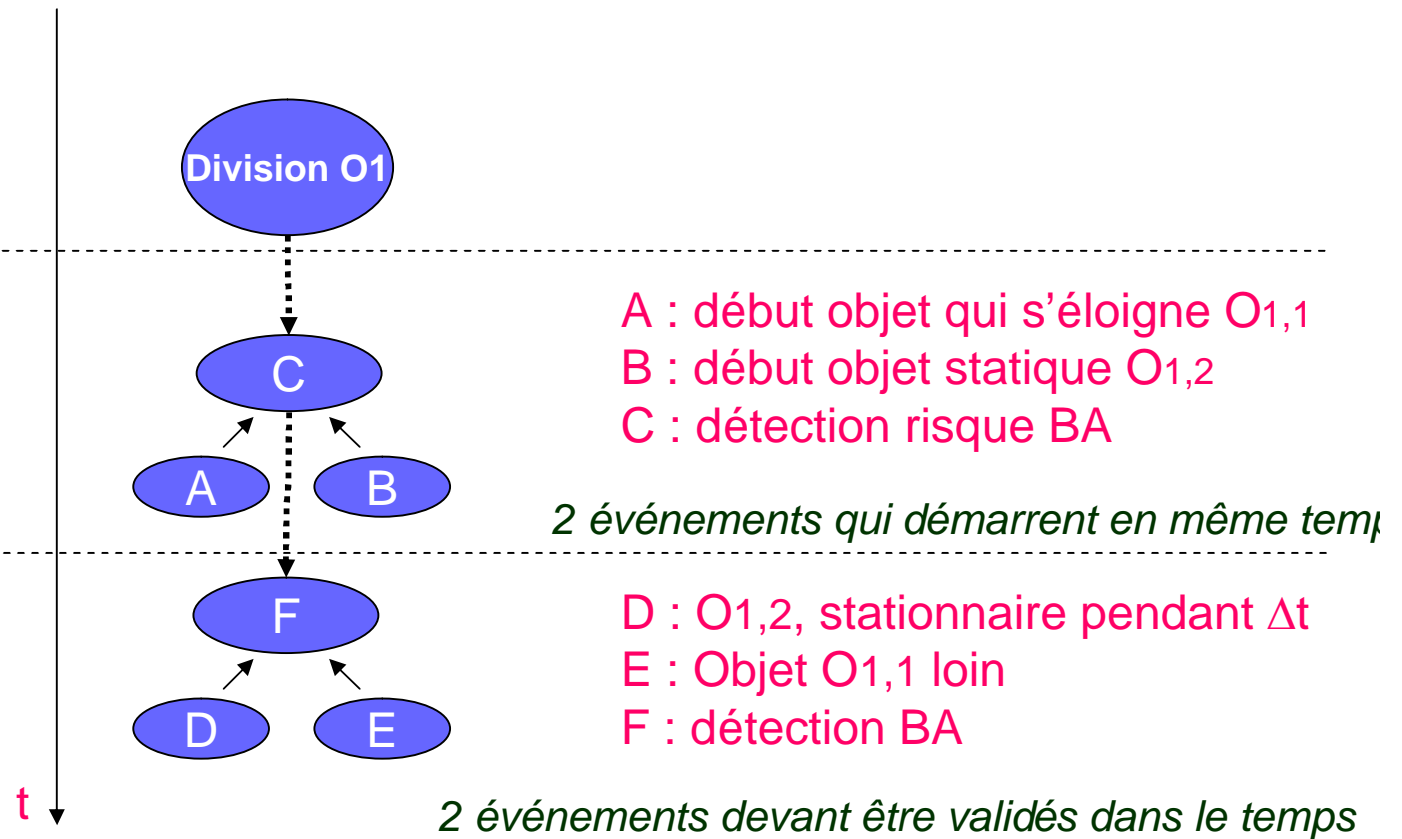
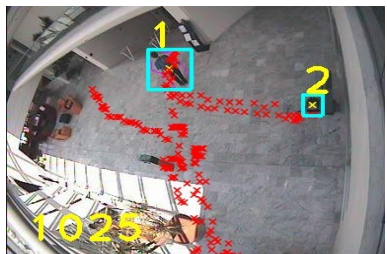
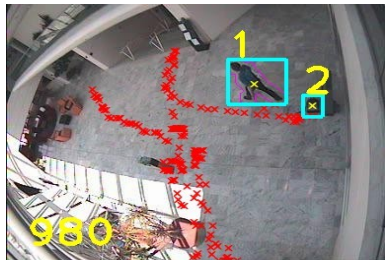
Comportements de base :

Stopped(p or g or v or m)
Walking (p), running(p)
Standing (p), sitting(p)
Lying (p), crouching(p)
moving (p or v), waiting(p or g)
close_to(p1, p2 or g or v)
going_toward(p1 or g1, p2 or g2 or v)

Comportements complexes :

abandoned_baggage (o)

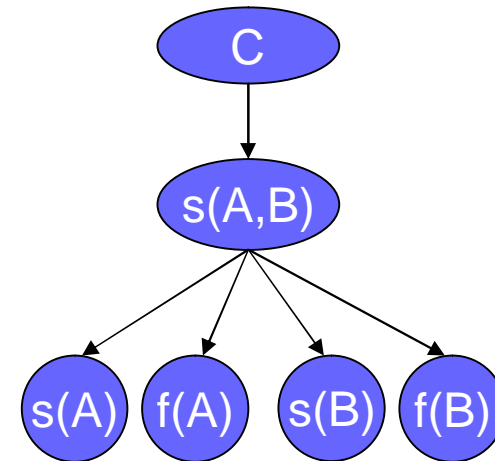
Exemple de Modélisation de comportement complexe scénario Bagage abandonné



Raisonnement Temporel et Réseaux Bayésiens

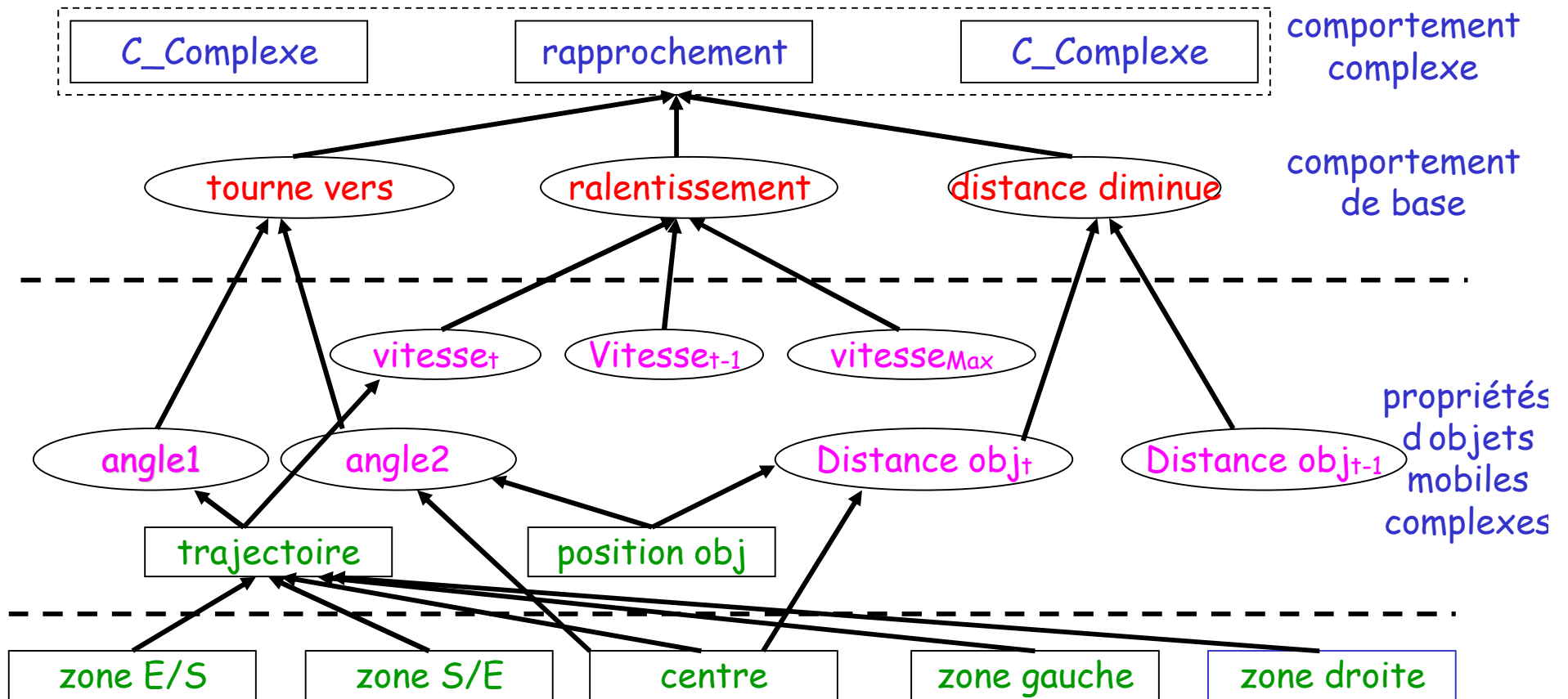
- Comportements sophistiqués = comportements de base + relations temporelles.
relations temporelles d Allen [Allen81].

Relation	Inverse	Signification
$A < B$	$B > A$	A précède(<) B suit(>)
$A m B$	$B mi A$	_____ A rencontre(m) _____ B rencontré par(mi)
$A o B$	$B oi A$	_____ A chevauche(o) _____ B chevauché par(oi)
$A d B$	$B di A$	_____ A pendant (d) _____ B contient(di)
$A s B$	$B si A$	_____ A commence (s) _____ B commencé par(si)
$A f B$	$B fi A$	_____ A termine (f) _____ B terminé par(fi)
$A = B$	$B = A$	_____ A égal() _____ B



A _____

B _____



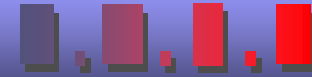
Implémentation des réseaux bayésiens dans la reconnaissance de comportements



**PDF
Complete**

Your Special Edition
complimentary
use period has ended.
Thank you for using
PDF Complete.

[Click Here](#) to upgrade to
Unlimited Pages and Expanded Features



ique | Méthodes | Modèle de comportement | **Expérimentation**
Perspectives



Résultat de l'indexation automatique Par description symbolique

la position de l'objet 1 dans la scene est (180 , 119)
la duree de l'objet 1 à cette position est 0.260000
la taille de l'objet 1 est 1164

les evenements de base de l'objet 1 :

l'objet : 1 se deplace dans la scene

l'objet : 1 dans l'image 55

la position de l'objet 1 dans la scene est (179 , 119)
la duree de l'objet 1 à cette position est 0.311000
la taille de l'objet 1 est 1196

les evenements de base de l'objet 1 :

l'objet : 1 se deplace dans la scene

l'objet : 1 dans l'image 60

la position de l'objet 1 dans la scene est (178 , 119)
la duree de l'objet 1 à cette position est 0.280000
la taille de l'objet 1 est 1190

les evenements de base de l'objet 1 :

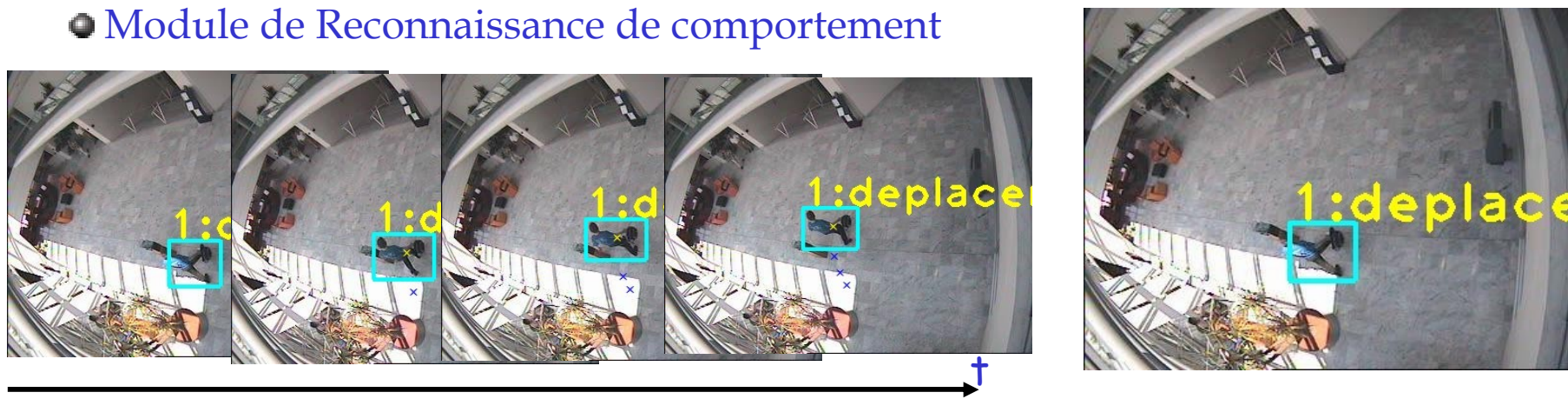
l'objet : 1 se deplace dans la scene

Représentation de résultats :(les deux modules)

● Module de Détection et Suivi



● Module de Reconnaissance de comportement

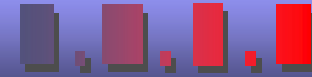




PDF
Complete

*Your Special Edition
complimentary
use period has ended.
Thank you for using
PDF Complete.*

[Click Here to upgrade to
Unlimited Pages and Expanded Features](#)



Ulc
Université du Littoral
Côte d'Opale

ique | Méthodes | Modèle de comportement | Expérimentation

Perspectives

- Exploitation des réseaux bayésiens et les Modèles de Markov Cachés pour modéliser et reconnaître des enchaînements.
- Approche de réseaux bayésiens hiérarchisées pour modéliser des comportements complexes.
- Approfondir l'utilisation des réseaux temporels (n-ud temporel).
- Apprendre des paramètres de ces réseaux à partir d'exemples.