

Algoritmusok implementálása CNN-UM-en



András Horváth

A CNN architektúra

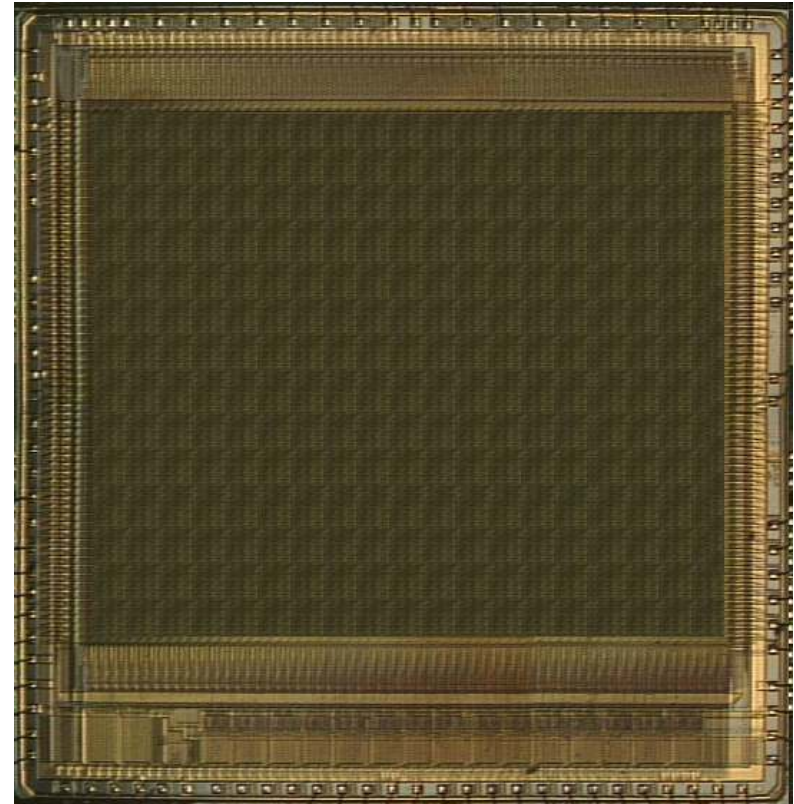
$M \times N$ -es cellák reguláris hálózata

$C(i, j)$

$(i, j), i = 1, 2, \dots, M, j = 1, 2, \dots, N$

M nem szükségszerűen egyenlő N

	Column						
	1	2	3	j	$\dots$	N	
1	☐	☐	☐	$\dots$	☐	$\dots$	☐
2	☐	☐	☐	$\dots$	☐	$\dots$	☐
3	☐	☐	☐	$\dots$	☐	$\dots$	☐
$\vdots$	$\vdots$	$\vdots$	$\vdots$	$\vdots$	$C(i, j)$	$\vdots$	$\vdots$
Row i	☐	☐	☐	$\dots$	☐	$\dots$	☐
$\vdots$	$\vdots$	$\vdots$	$\vdots$	$\vdots$	$\vdots$	$\vdots$	$\vdots$
M	☐	☐	☐	$\dots$	☐	$\dots$	☐

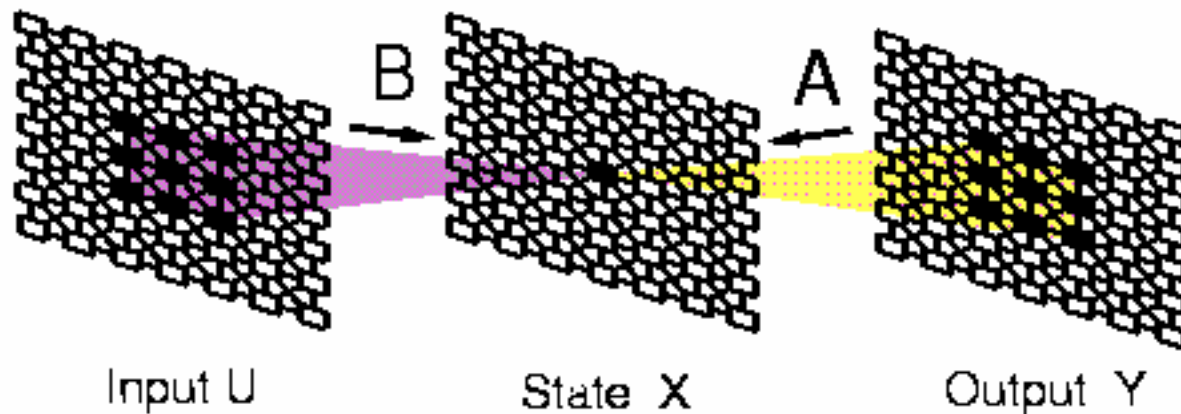


CNN állapotegyenlet

1 State equation

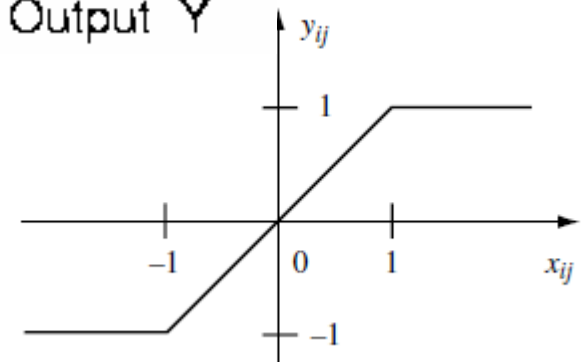
$$\dot{x}_{ij} = -x_{ij} + \sum_{C(k,l) \in S_r(i,j)} A(i,j;k,l) y_{kl} + \sum_{C(k,l) \in S_r(i,j)} B(i,j;k,l) u_{kl} + z_{ij}$$

$$\mathcal{C}(A, B, z)$$



2 Output equation

$$y_{ij} = f(x_{ij}) = \frac{1}{2}|x_{ij} + 1| - \frac{1}{2}|x_{ij} - 1|$$



CNN-UM

CNN univerzális gép:

Algortimus tervezéséhez (Turing teljes), feladatok megvalósításához
(milyen feladat megoldására hatékony)

Nem minden algoritmus valósítható meg egyenlet template-tel

Minden algoritmus megvalósítható tempalte-ek sorozataként.

Egymás után csatolt lépések és elágazások megvalósítására van
szükség.

CNN-UM

Egyéb kiegészítő infrastruktúrákra van szükség az algoritmusok megvalósításához

El kell tárolnunk az egyes utasítások eredményeit és később azokat vissza kell tudnunk tölteni és kombinálni más eredményekkel

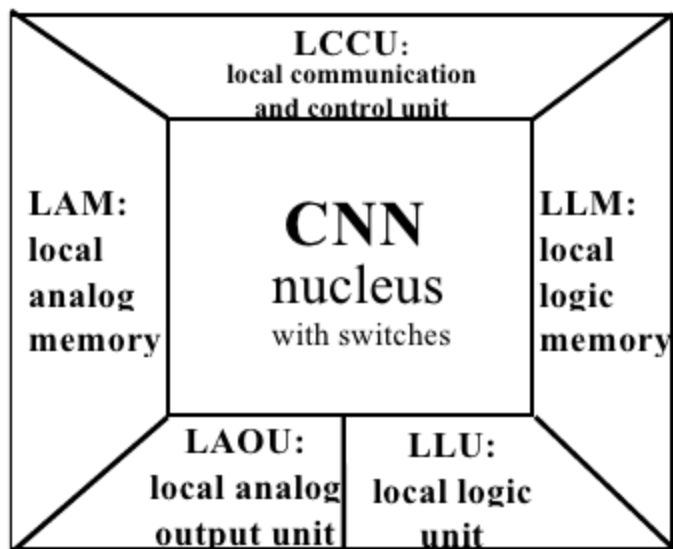
Memóriára van szükség:

- lokális memória, elég a köztes eredmények tárolásához
- globális memória: Az utasítás sorozat leírásához, minden cellához eljut

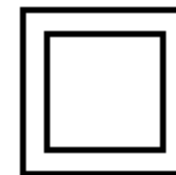
Extended CNN cell in the CNN-UM

Folytonos időben, folytonos állapotváltozóval, az ismert nemileáris dinamika

+Lokális memória



≡



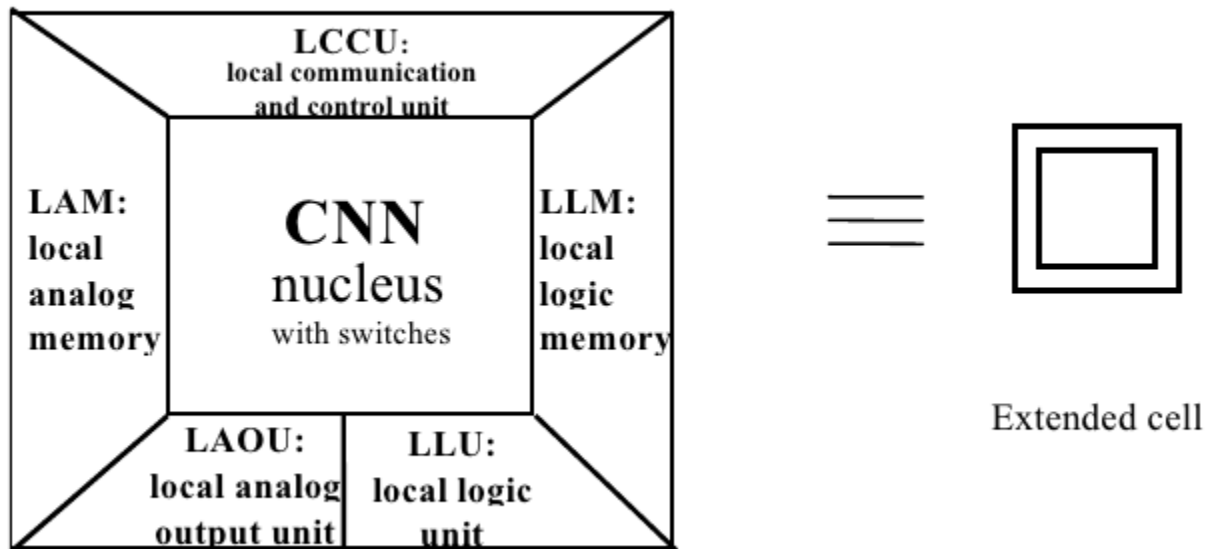
Extended cell

LAOU

Local Analog Output Unit: analóg memória

Bemenetet, kimenetet kezeli a szűrkeskálás bemenetekre, kimenetekre, állapotokra

Kombinálja (összeadás, kivonás) a lokálisan tárolt adatokat egy kimeneti vagy bemeneti képpé

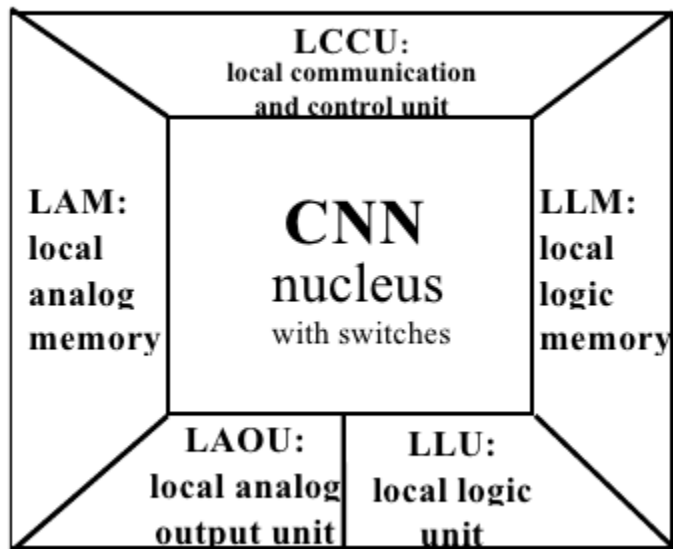


LLU

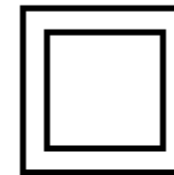
Local Logic Unit

Bemenetet, kimenetet kezel a bináris (fekete/fehér) bemenetekre, kimenetekre, állapotokra

Kombinálja (logikai műveletek: AND, OR...) a lokálisan tárolt adatokat egy kimeneti vagy bemeneti képpé



≡

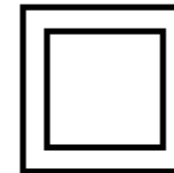
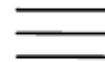
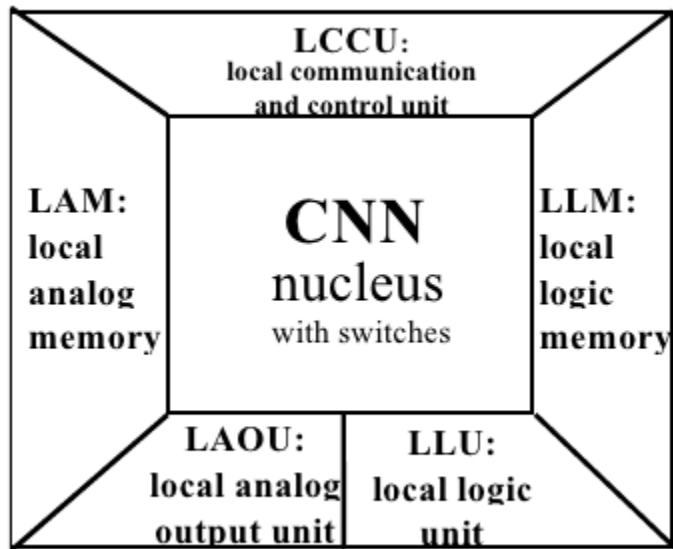


Extended cell

LCCU

Local Communication and Control Unit.

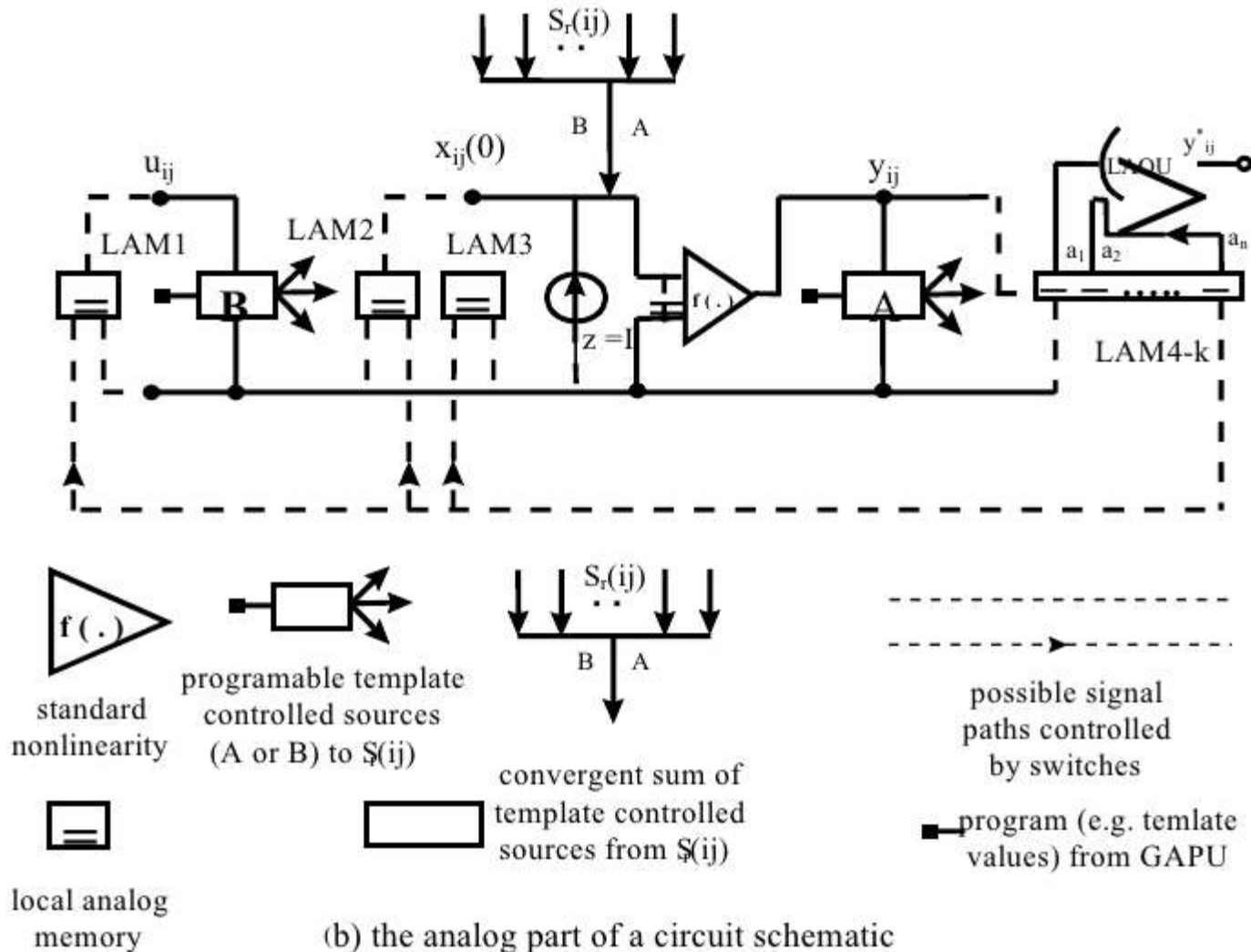
Communication Unit: Fogadja az utasításokat a Global Analog Programming Unit (GAPU)-tól és beállítja a szükséges paramétereket



Extended cell

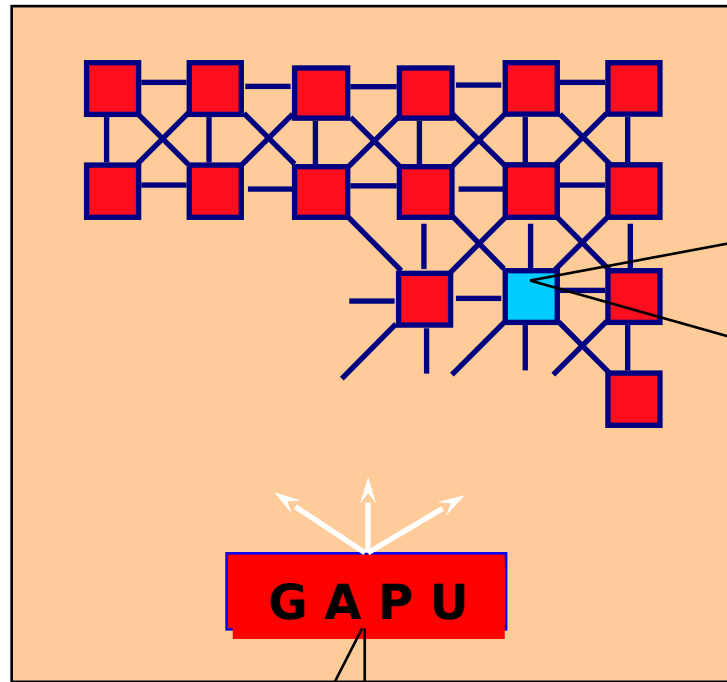
CNN Cella áramköri modellje

(a) the main components in the extended cell

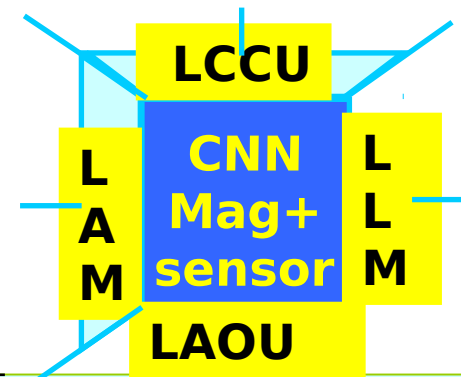


(b) the analog part of a circuit schematic

CNN Universal Machine (CNN-UM)



GAPU: Global Analogic Programming Unit



LAM: Local Analog/Arithmetic Memory
LLM: Local Logic/Binary Memory
LCCU: Local Communication and Control Unit
LAOU: Local Analog/Arithmetic Output Unit
LLU: Local Logic Unit

APR: Analog Program instr. Register
LPR: Logic Program Register
SCR: Switch Configuration Register
GACU: Global Analogic Control Unit

GAPU

Négy további részből áll:

- Analóg program regiszter
- Logikai program regiszter
- Switch configuration regiszter
- Global analog control unit

Globálisan kezeli az utasításokat, ezek elindítását, ütemezését (nincs közös órajel), elküldi az utasítások paramétereit és fogadja/feldolgozza a kimeneteket.

Közös órajel nélkül?

Nincs közös órajel a cellák között, az indítás 'egyszerre' történik, de nincs kényszerített szinkronizáció

A számítás szinkron módon, de közös órajel nélkül történik

A futási idő becslése::

Minden jel korlátos, a korlátok ismertek

Tudunk korlátot becslést adni a tranziens időszak maximumára

Ez egy rendkívül hasznos trend az eszközfejlesztésben, nincs szükség közös frekvenciára, nem kell a frekvenciákat összehangolni

Az Alpha nyelv

Standard nyelv, ami leírja az algoritmikus lépéseket

Visual Feature Detection (α -language, version 2.1)

```

FUNCTION BARS-UP;
xLoad (LLM1, BarsUpTest);
LLM3:= LLM1;
HOLLOW(LLM1,LLM1,LLM2,10,-1);
LOGXOR(LLM2,LLM3,LLM1,10,-1);
HORDIST(LLM1,LLM1,LLM2,10,-1);
RECALL(LLM2,LLM3,LLM1,10,-1);
xSAVE(RESULT,LLM1);
ENDFUNCT;

```

Compiled Analogic Macro Code in hexadecimal format

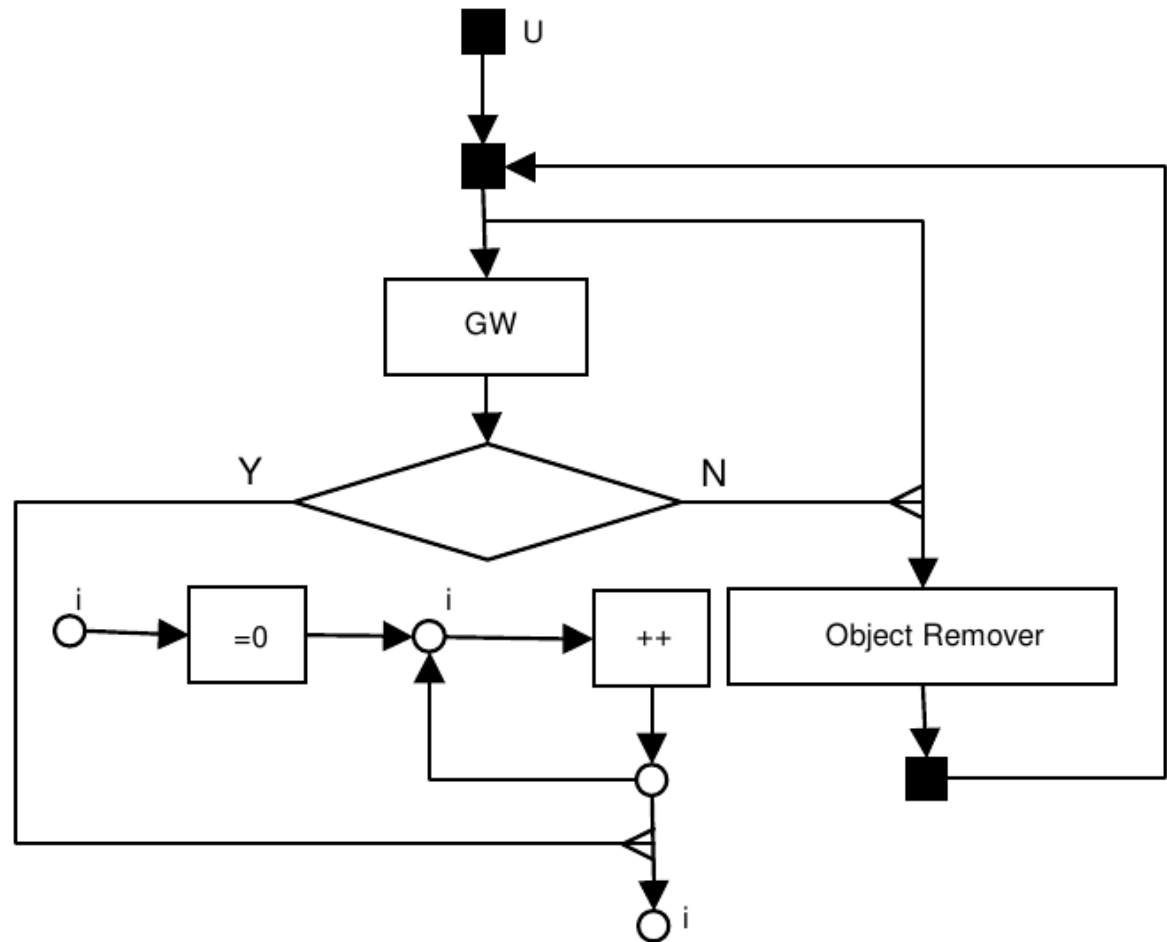
hexa	binary	code
12h	0000 0000 0001 0010	COPY
8h	0000 0000 0000 1000	B2C_L2L
FFC0h	1111 1111 1100 0000	>FFC0
1h	0000 0000 0000 0001	1
62h	0000 0000 0001 0010	LOADT
FFA0h	1111 1111 1010 0000	>FFA0
1h	0000 0000 0000 0001	1
62h	0000 0000 0001 0010	LOADT
FF80h	1111 1111 1010 0000	>FF80
2h	0000 0000 0000 0010	2

Flow-chart, Diagram

Könnyebb megérteni és átlátni az algoritmikus lépéseket

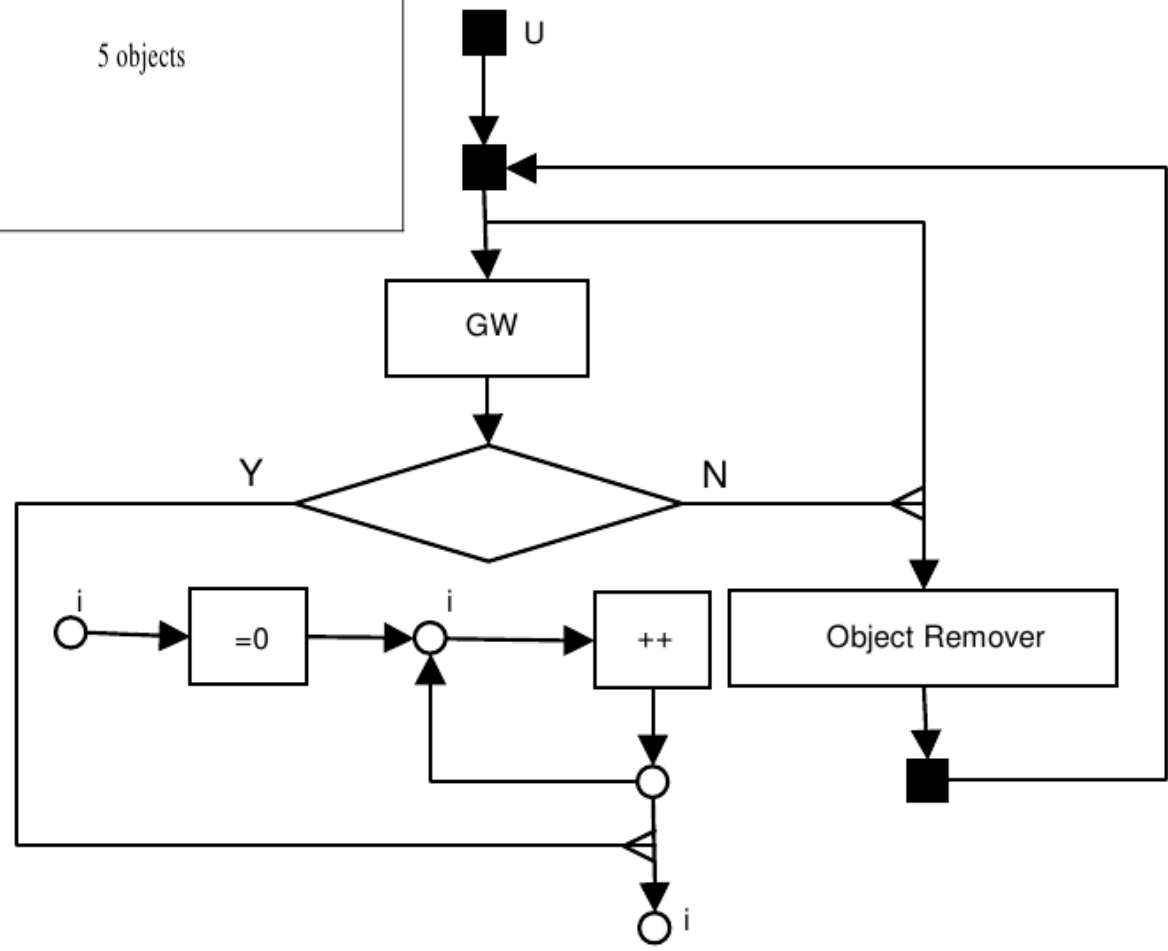
Komplex eljárásoknál nagy helyet igényel, nehéz átlátni

Kevésbé tömör leírás



Objektum számlálás

Input image	Output (scalar)
	5 objects



Application example: Pills classification – with high speed

Aim: identification of pills on a conveyor belt

- 1000-10,000 decisions per sec



User Interface

High volume small object counting and classification.		 <i>AnaLogic Computers</i>			
m/s : 1.3 revolution/s : 3.1 sample/s : 13925 sample/revolution 4530		Total number of objects on the disc: 9 Little : 1 Capsule : 3 Big : 5			
	Little pill Center = (11.7,17.1) Radius = 2.9mm Missing area = 0 % Broken : NO		Big pill Center = (10.9,13.6) Radius = 6.5mm Missing area = 0 % Broken : NO		Capsule
	Big pill Center = (11.4,13.2) Radius = 6.5mm Missing area = 0 % Broken : NO		Capsule		Big pill Center = (10.9,13.2) Radius = 6.3mm Missing area = 0 % Broken : NO
	Capsule		Big pill Center = (11.2,12.8) Radius = 6.2mm Missing area = 14 % Broken : YES		Big pill Center = (10.6,13.2) Radius = 6.0mm Missing area = 8 % Broken : YES

Application Example



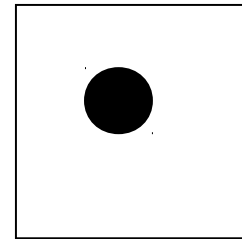
'Diameter' Calculation

Horizontal length

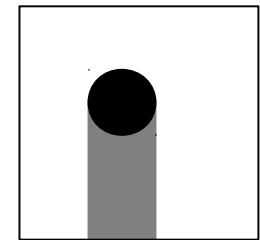
Vertical projection

Vertical length

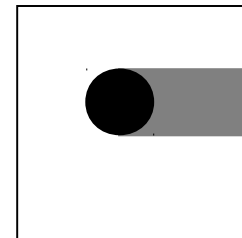
Horizontal projection



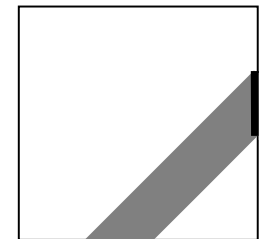
Original image



Vertical projection

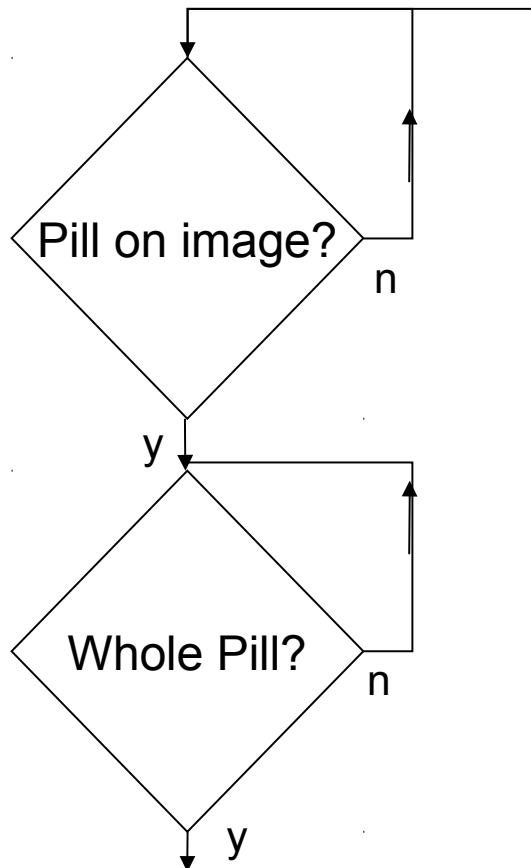


Horizontal projection



Diagonal projection

Detection of a Pill



Measures:

- Diameter
- Area
- Position
- Bounding circle (min-max)
- Orientation
- stb.

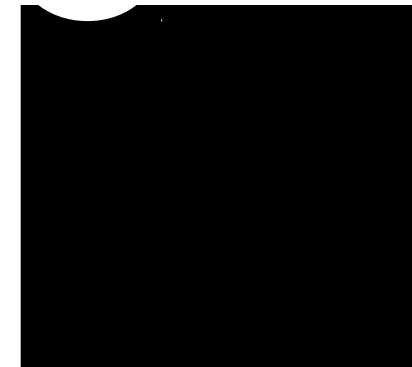
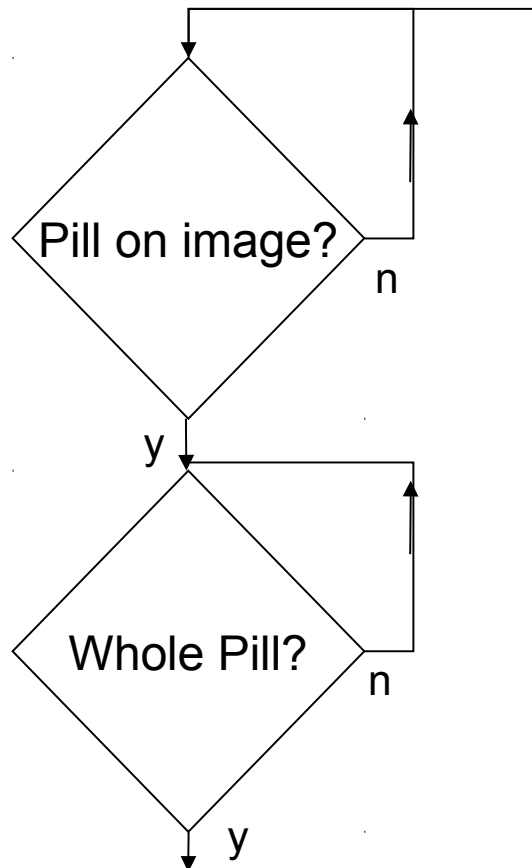


Image sequence
from ACE16k

Black – Background
White- Pill

Detection of a Pill



Measures:

- Diameter
- Area
- Position
- Bounding circle (min-max)
- Orientation
- stb.

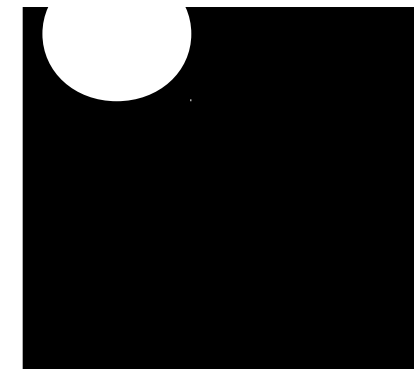
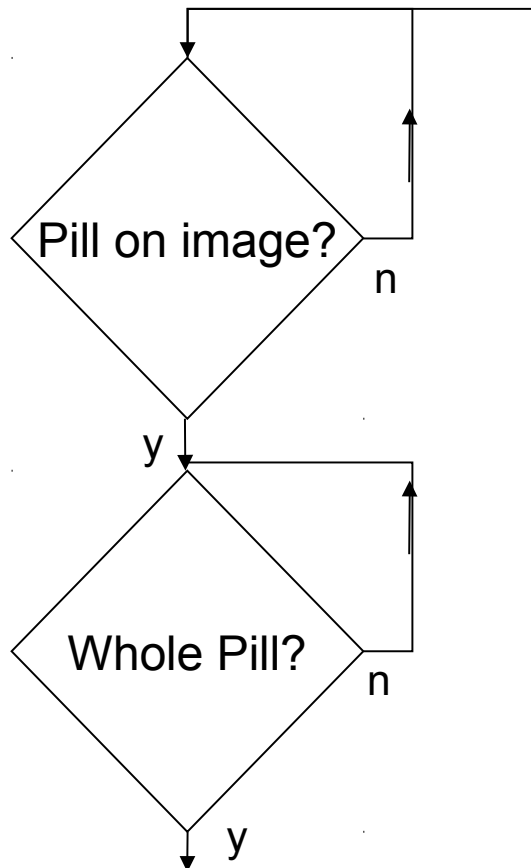


Image sequence
from ACE16k

Black – Background
White- Pill

Detection of a Pill



Measures:

- Diameter
- Area
- Position
- Bounding circle (min-max)
- Orientation
- stb.

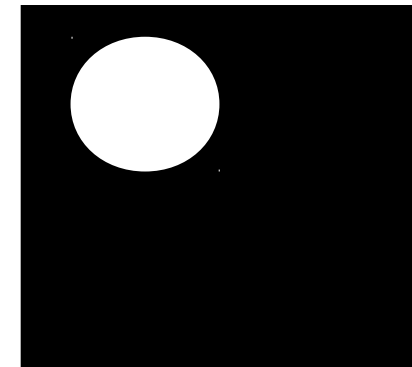
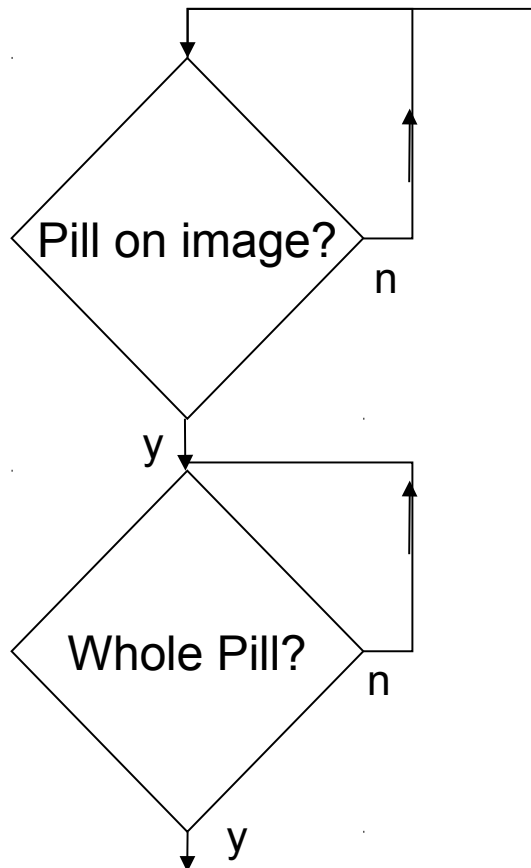


Image sequence
from ACE16k

Black – Background
White- Pill

Detection of a Pill



Measures:

- Diameter
- Area
- Position
- Bounding circle (min-max)
- Orientation
- stb.

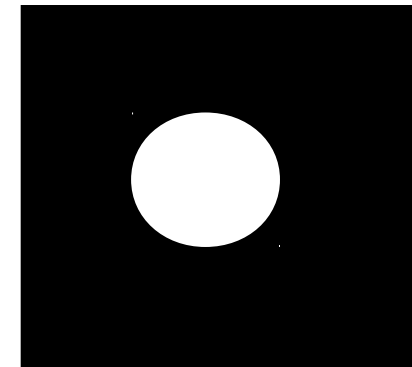
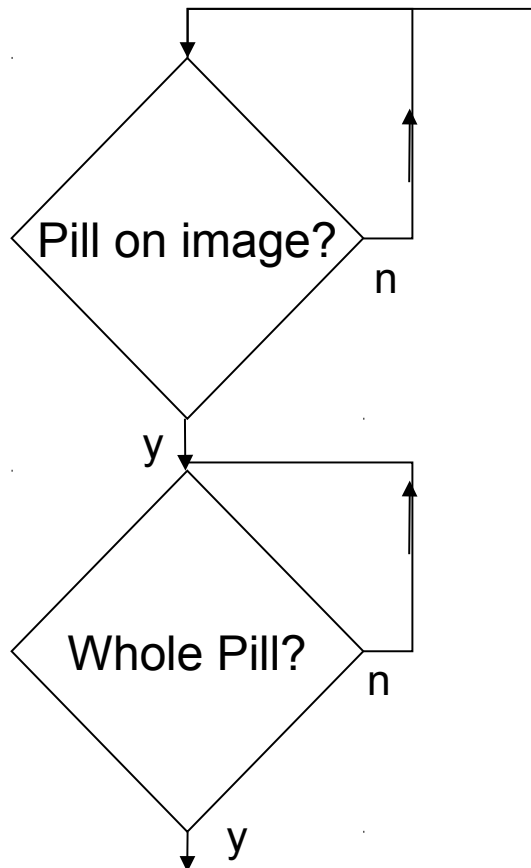


Image sequence
from ACE16k

Black – Background
White- Pill

Detection of a Pill



Measures:

- Diameter
- Area
- Position
- Bounding circle (min-max)
- Orientation
- stb.

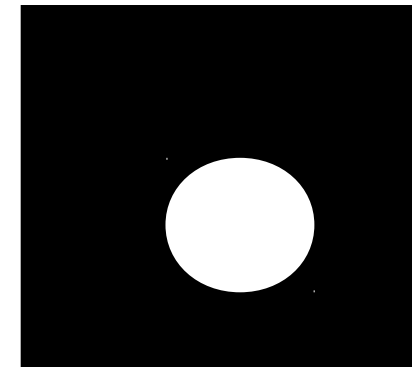
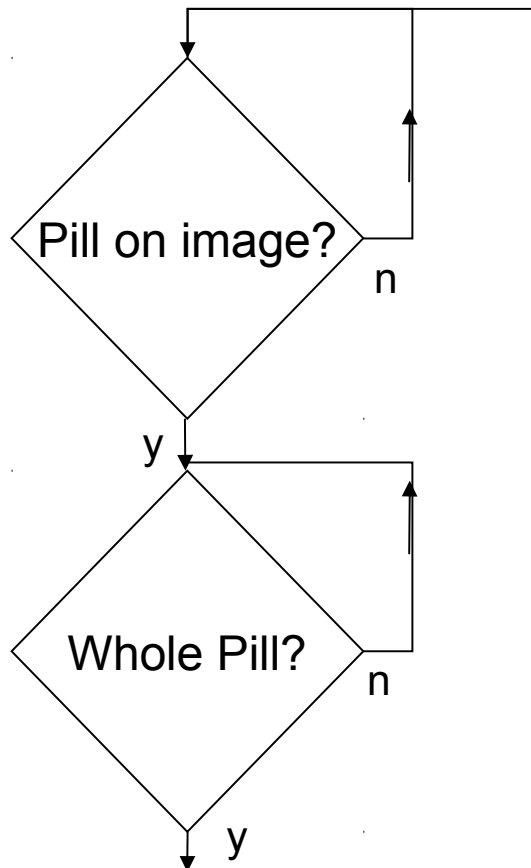


Image sequence
from ACE16k

Black – Background
White- Pill

Detection of a Pill



Measures:

- Diameter
- Area
- Position
- Bounding circle (min-max)
- Orientation
- stb.

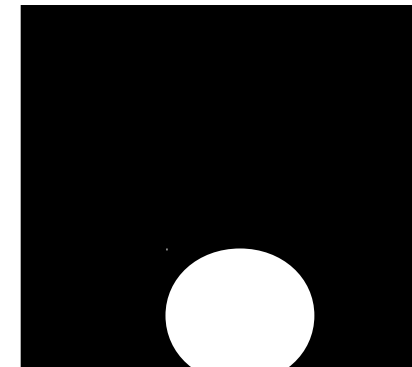
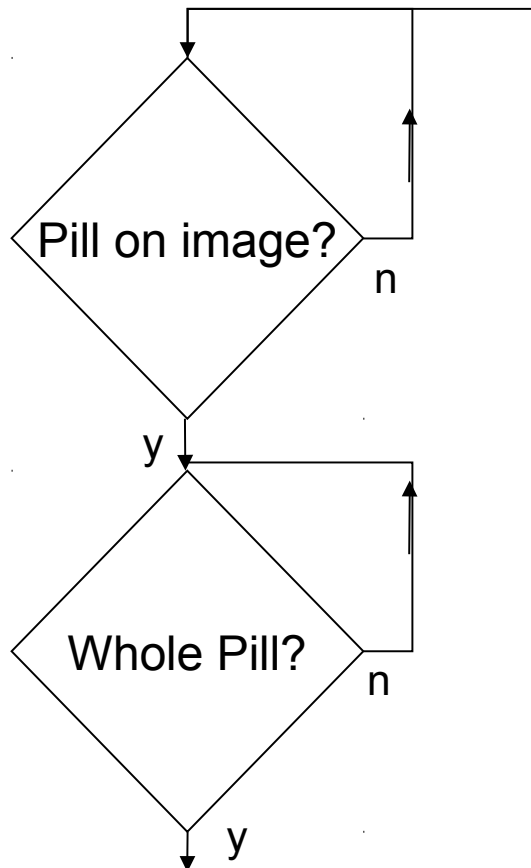


Image sequence
from ACE16k

Black – Background
White- Pill

Detection of a Pill



Measures:

- Diameter
- Area
- Position
- Bounding circle (min-max)
- Orientation
- stb.

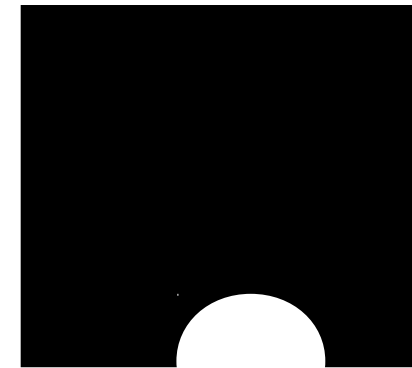
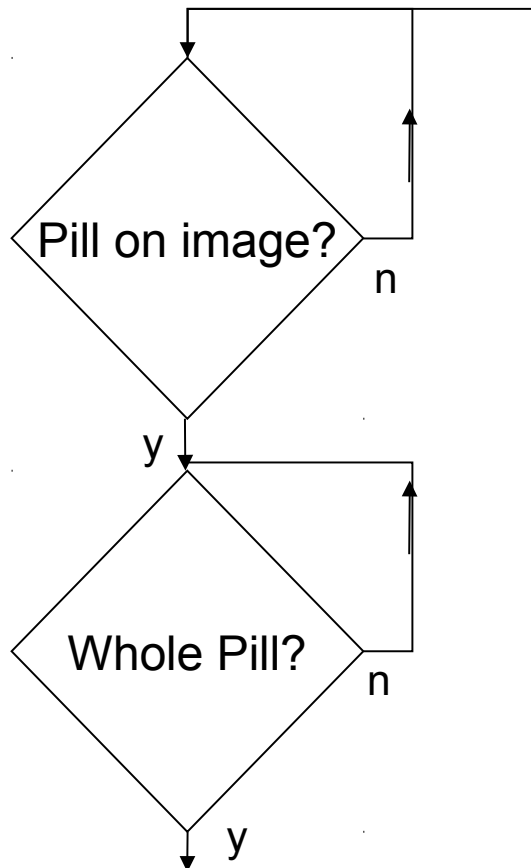


Image sequence
from ACE16k

Black – Background
White- Pill

Detection of a Pill



Measures:

- Diameter
- Area
- Position
- Bounding circle (min-max)
- Orientation
- stb.

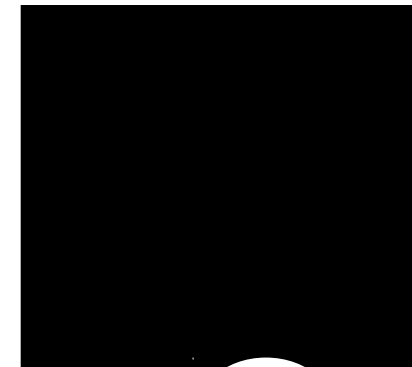
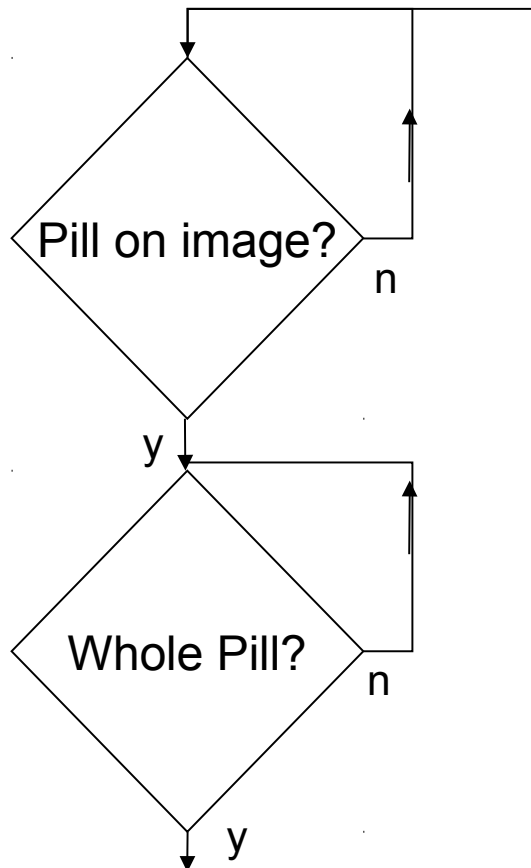


Image sequence
from ACE16k

Black – Background
White- Pill

Detection of a Pill



Measures:

- Diameter
- Area
- Position
- Bounding circle (min-max)
- Orientation
- stb.

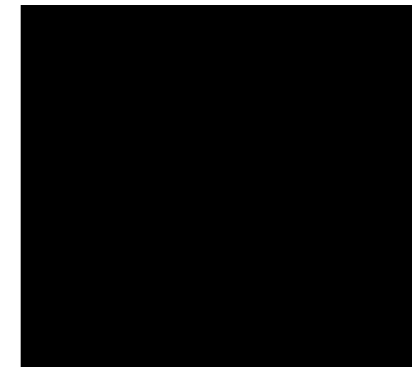


Image sequence
from ACE16k

Black – Background
White- Pill

Whole Pill on Image?

Method 1 (~10 microsec):

Readout of the bottom row

If there is a pill, there are white pixels in the bottom row

-

Method 2 (~10 microsec):

Readout of the bottom row

If there are no white (not too many) pixels in the bottom row, the whole pill can be seen on the image

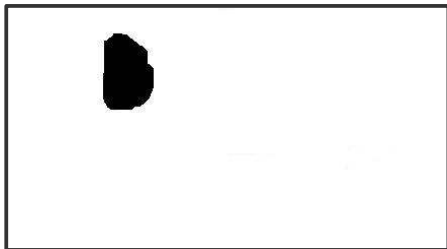
Objektum számlálás



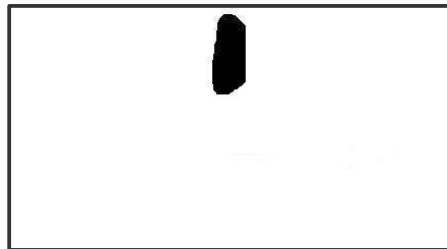
Bemeneti kép



Érdekes részlet



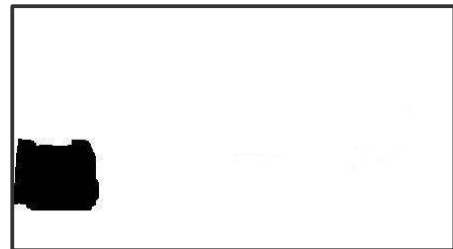
Object one



Object Two



Object Three



Object Four

Objektum számlálás



Original image



Cropped image

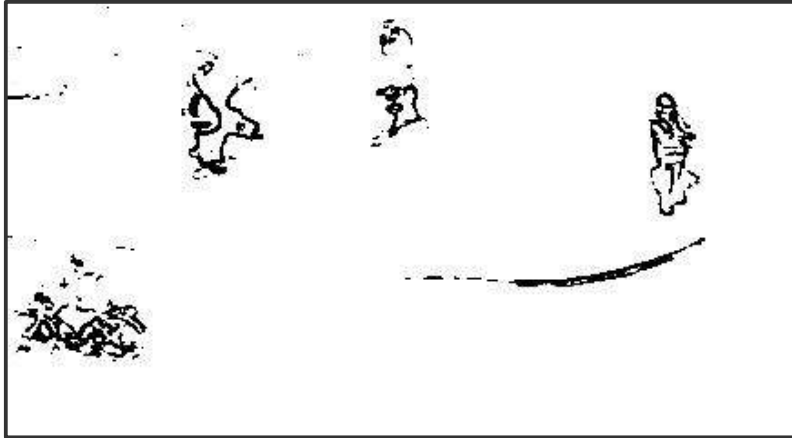


Input image

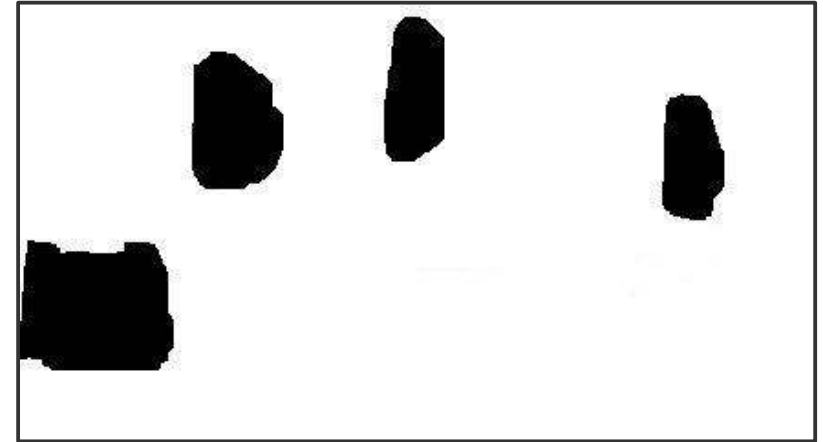


Local feature map

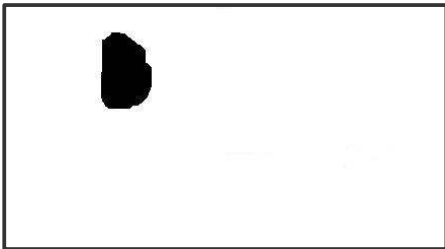
Objektum számlálás



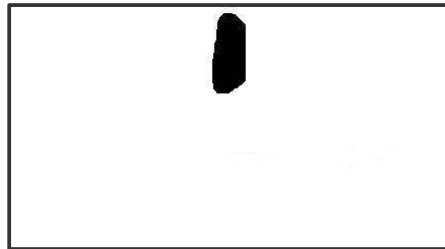
Spatial features map



Extracted blobs



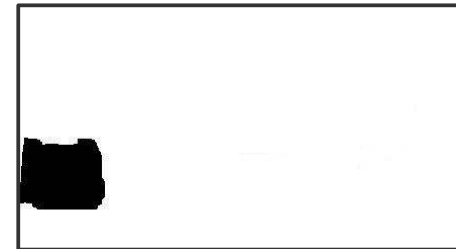
Object one



Object Two

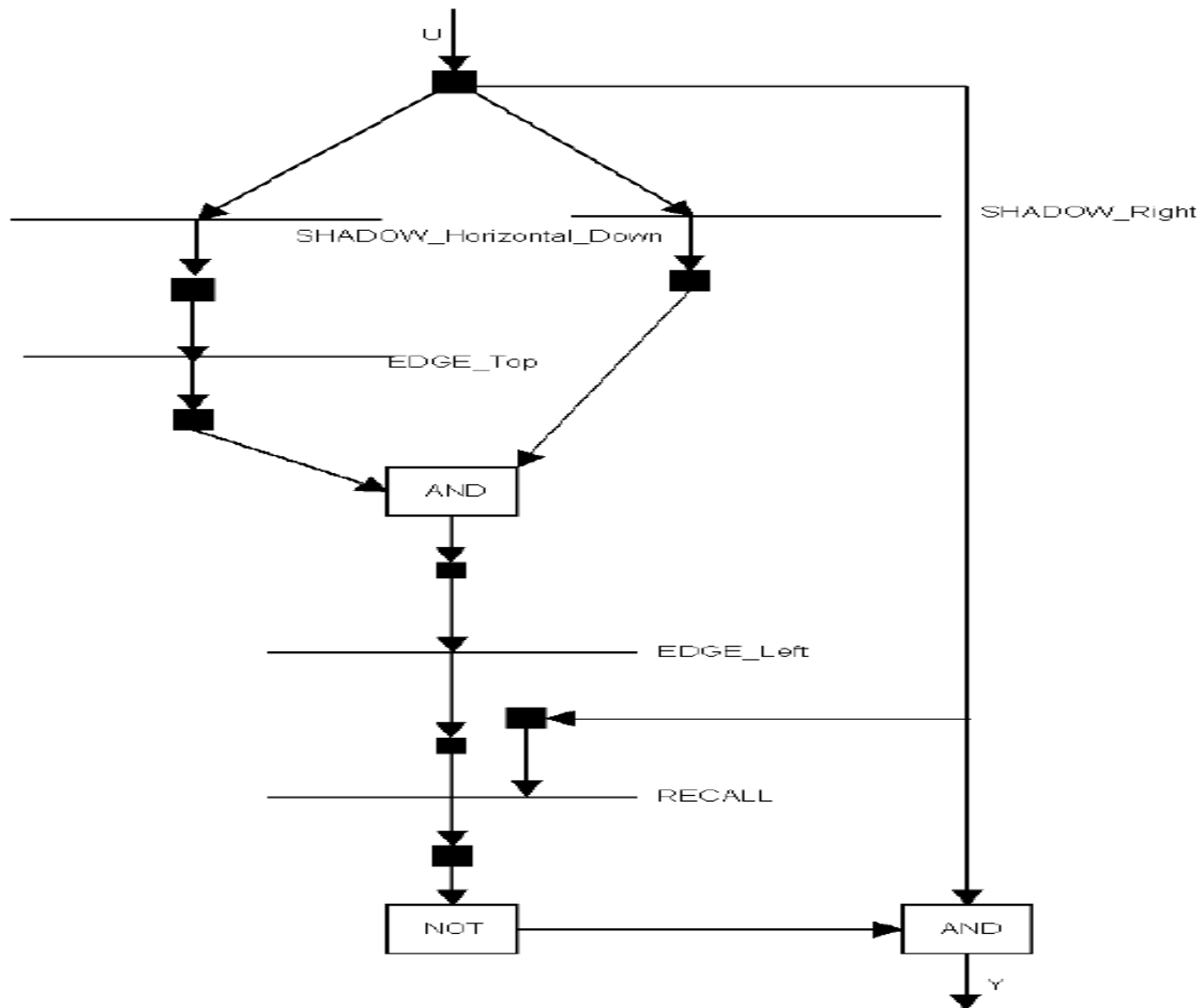


Object Three



Object Four

Példa: Objektum számlálás

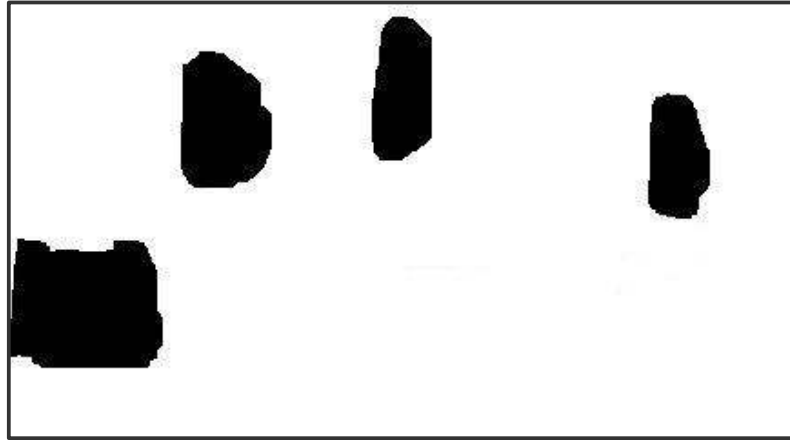


Labeling

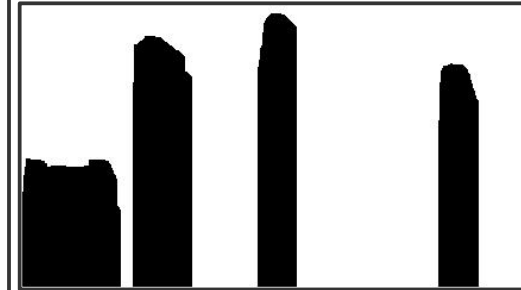
Egyesével leválasztani az objektumokat a képről



Shadow right



Objektumok



Shadow down



Shadow left, right and down

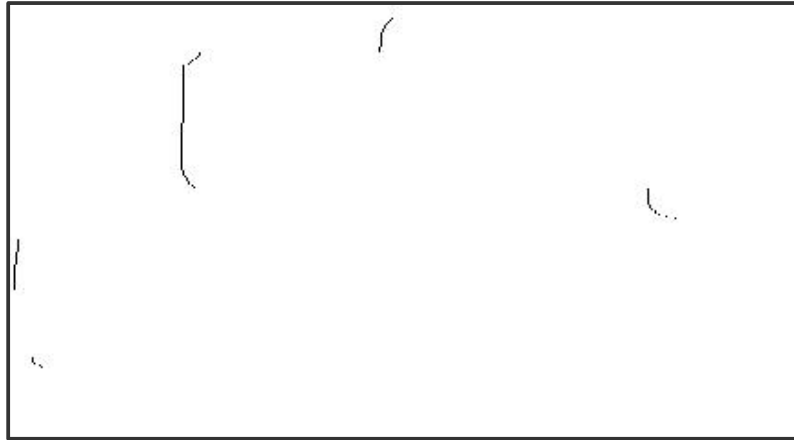
Labeling



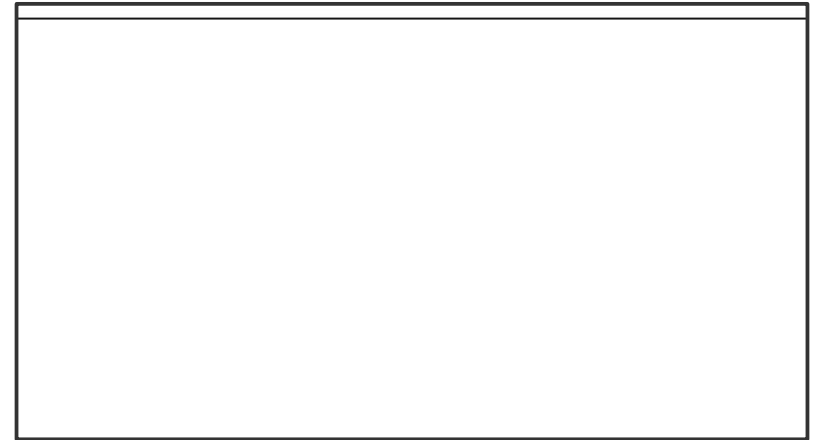
Shadow right



Shadow left, right and down



Left edge detection

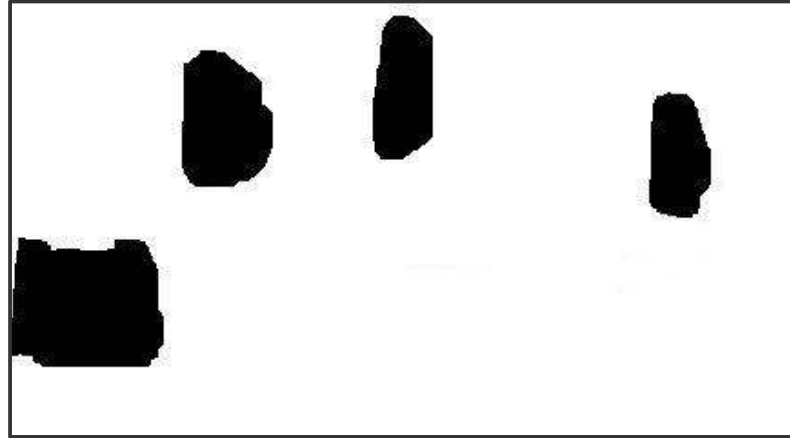


Top edge detection

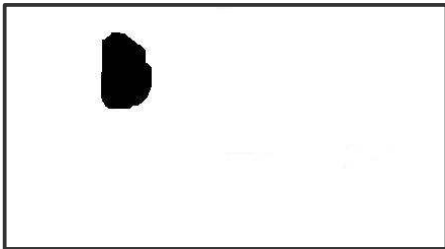
A jobb élek és a felső élek kombinálásával (LOGAND) visszakapunk egyetlen pixelt, ami jobb felső elemhez tartozik

Labeling

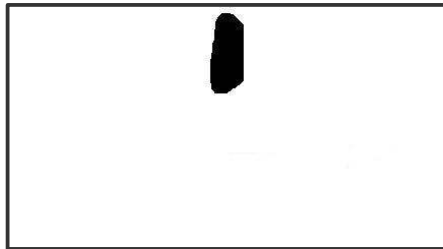
Egyesével visszaadja az objektumokat a képről



Blobs



Object one



Object Two



Object Three



Object Four

Szimulátor

MatCNN:

<http://cnn-technology.itk.ppke.hu/>

Mit kell megadnunk:

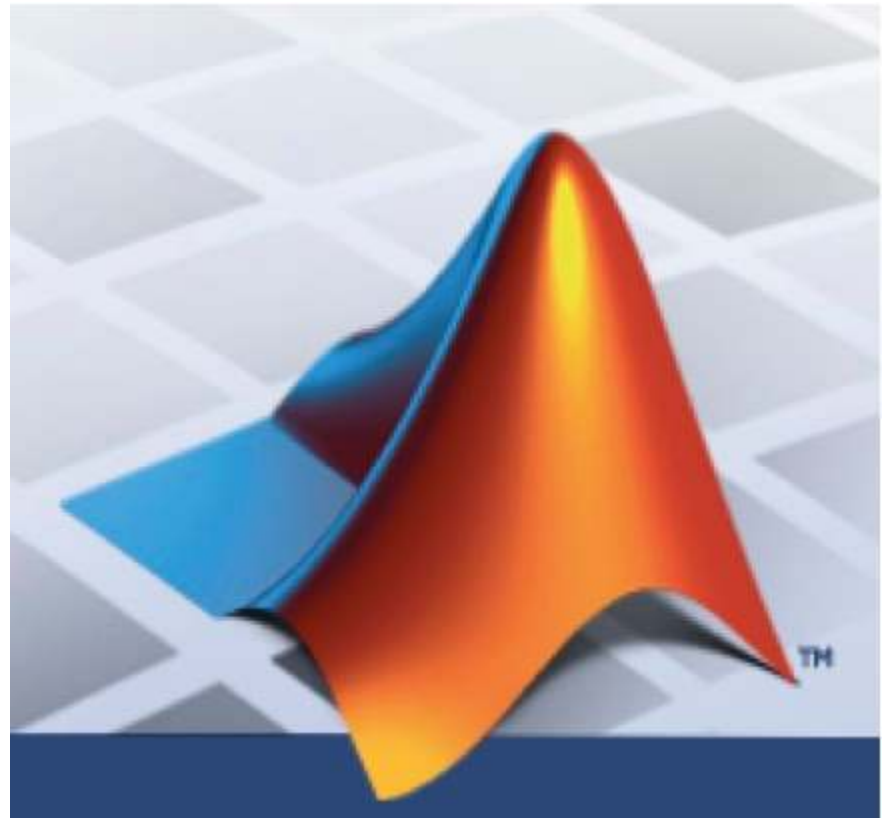
Kezdeti érték

Bemenet

Boundary condition

Futási idő

Numerikus megoldás



Szimulátor

Szimulátor inicializálása:

```
cnn_setenv;
```

Kép betöltése:

```
INPUT1 = lbmp2cnn('piclib/BABOON.bmp');
```

Bemenet betöltése:

```
mCNN.INPUT1 = INPUT1;
```

Kezdeti állapot betöltése:

```
mCNN.STATE = INPUT1;
```

Szimulátor

Peremfeltételek megadása:

mCNN.Boundary = 2

-1 és 1 között constans (az adott színnek megfelelő)

2 – zero flux

3 periódikus

Szimulátor

Numerikus megoldás beállítása:

```
mCNN.TimeStep = 0.1;
```

```
mCNN.IterNum = 10;
```

Template library megadása:

```
mCNN.TemGroup = 'temlib';
```

```
loadTem('GRADT');
```

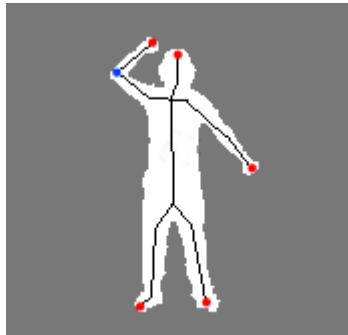
Nem kell megadnunk az A,B,Z értékeket

Szimuláció indítása és eredmény megjelenítése:

```
runtem;
```

```
cnnshow(mCNN.OUTPUT);
```

Example: skeletonization



input



output

Example: skeletonization

SKELBW1:

$$\mathbf{A}_1 = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{B}_1 = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & 5 & -1 \\ 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$z_1 = \boxed{-1}$$

SKELBW2:

$$\mathbf{A}_2 = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{B}_2 = \begin{bmatrix} 2 & 2 & 2 \\ 0 & 9 & 0 \\ -1 & -2 & -1 \end{bmatrix}$$

$$z_2 = \boxed{-2}$$

SKELBW3:

$$\mathbf{A}_3 = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{B}_3 = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 \\ -1 & 5 & 1 \\ 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$z_3 = \boxed{-1}$$

SKELBW4:

$$\mathbf{A}_4 = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{B}_4 = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 2 \\ -2 & 9 & 2 \\ -1 & 0 & 2 \end{bmatrix}$$

$$z_4 = \boxed{-2}$$

Example: skeletonization

SKELBW5:

$$\mathbf{A}_5 = \begin{array}{|c|c|c|} \hline 0 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 1 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 0 \\ \hline \end{array}$$

$$\mathbf{B}_5 = \begin{array}{|c|c|c|} \hline 0 & -1 & 0 \\ \hline -1 & 5 & 1 \\ \hline 0 & 1 & 1 \\ \hline \end{array}$$

$$z_5 = \boxed{-1}$$

SKELBW6:

$$\mathbf{A}_6 = \begin{array}{|c|c|c|} \hline 0 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 1 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 0 \\ \hline \end{array}$$

$$\mathbf{B}_6 = \begin{array}{|c|c|c|} \hline -1 & -2 & -1 \\ \hline 0 & 9 & 0 \\ \hline 2 & 2 & 2 \\ \hline \end{array}$$

$$z_6 = \boxed{-2}$$

SKELBW7:

$$\mathbf{A}_7 = \begin{array}{|c|c|c|} \hline 0 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 1 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 0 \\ \hline \end{array}$$

$$\mathbf{B}_7 = \begin{array}{|c|c|c|} \hline 0 & -1 & 0 \\ \hline 1 & 5 & -1 \\ \hline 1 & 1 & 0 \\ \hline \end{array}$$

$$z_7 = \boxed{-1}$$

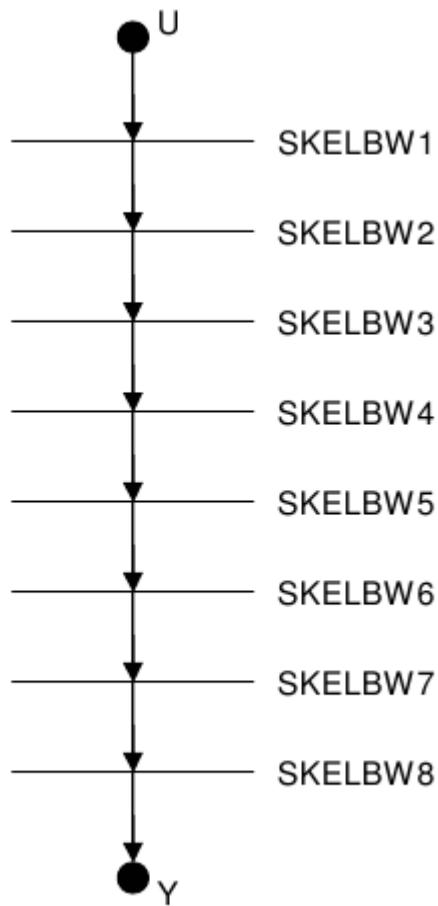
SKELBW8:

$$\mathbf{A}_8 = \begin{array}{|c|c|c|} \hline 0 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 1 & 0 \\ \hline 0 & 0 & 0 \\ \hline \end{array}$$

$$\mathbf{B}_8 = \begin{array}{|c|c|c|} \hline 2 & 0 & -1 \\ \hline 2 & 9 & -2 \\ \hline 2 & 0 & -1 \\ \hline \end{array}$$

$$z_8 = \boxed{-2}$$

skeletonization

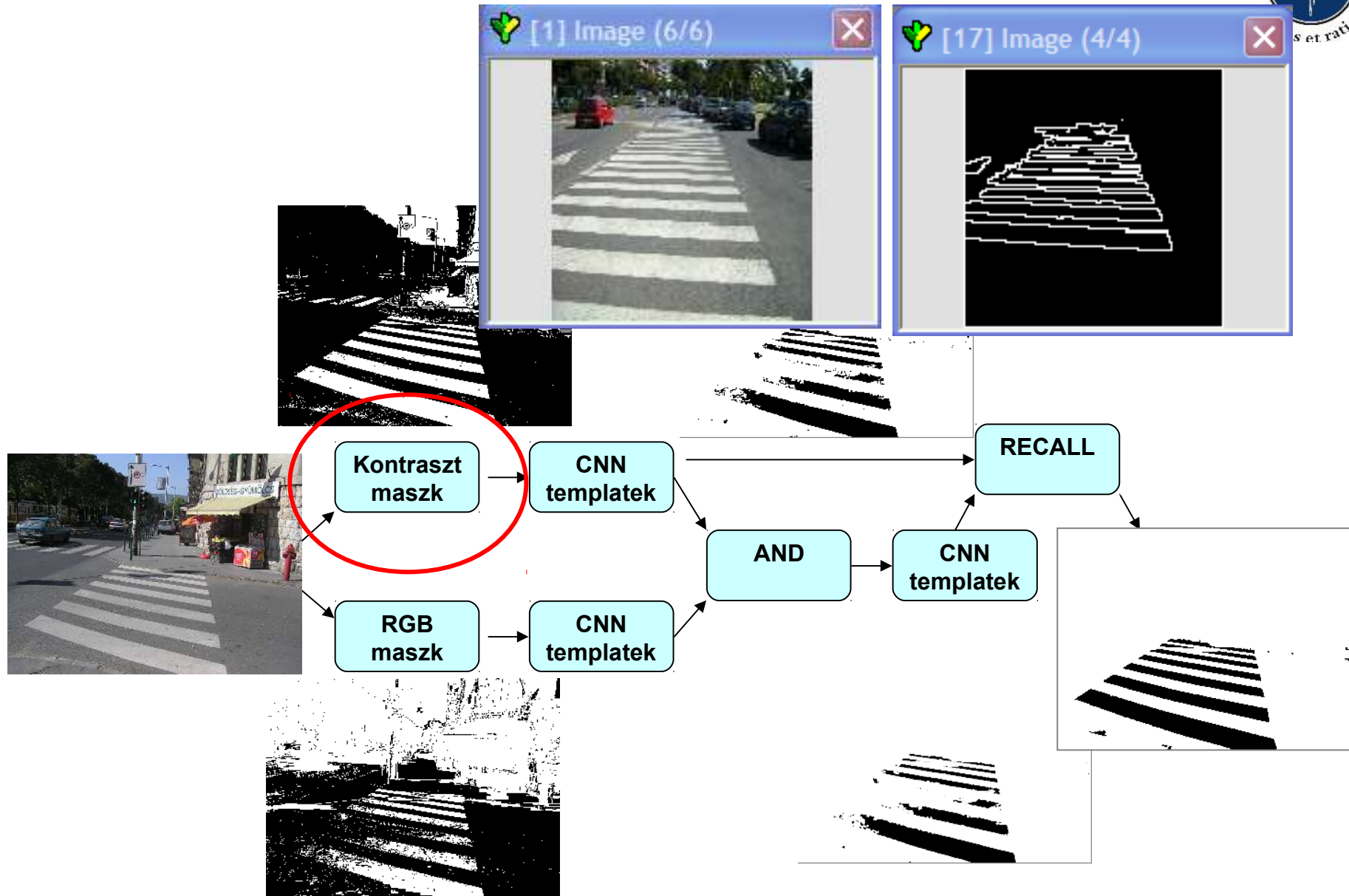


input

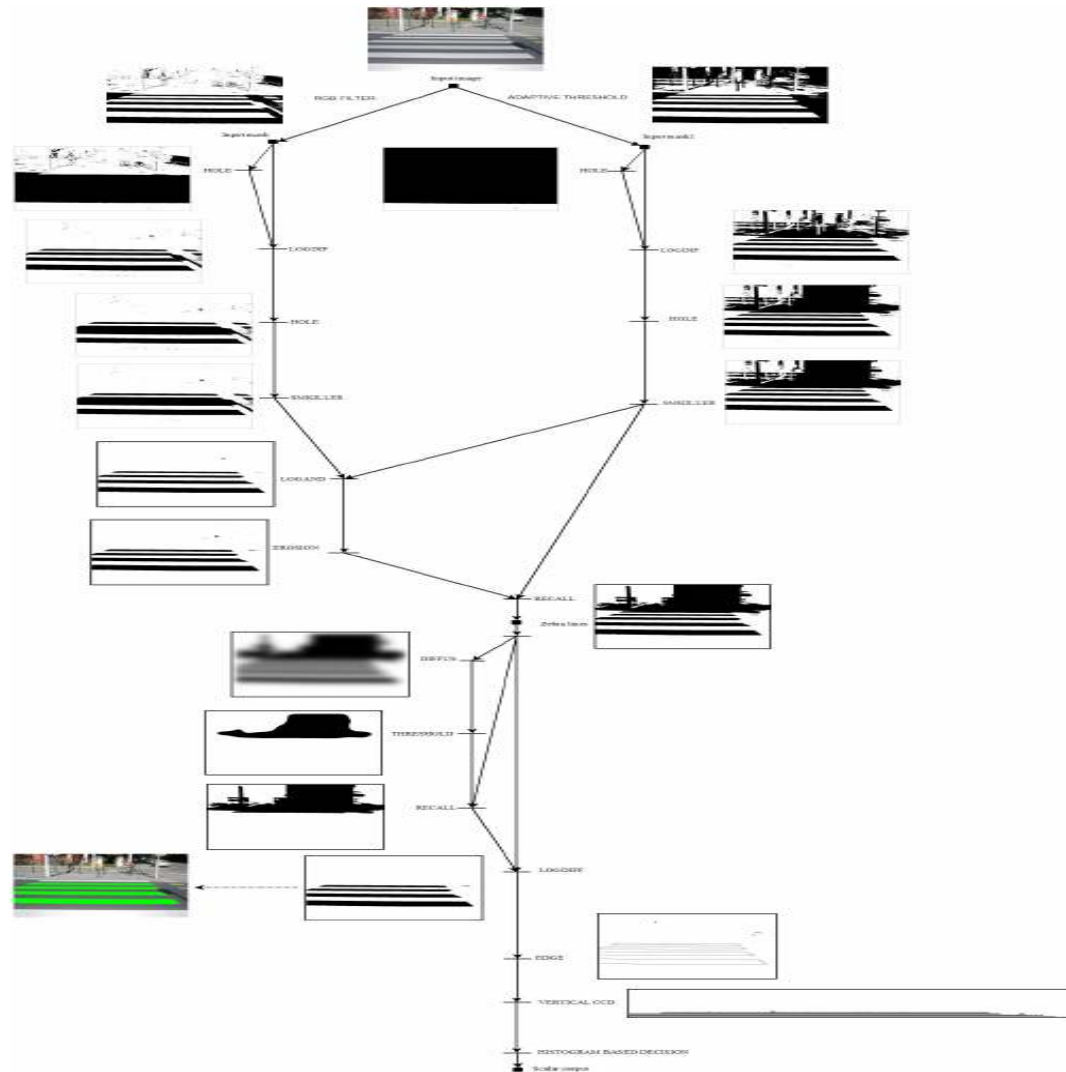


output

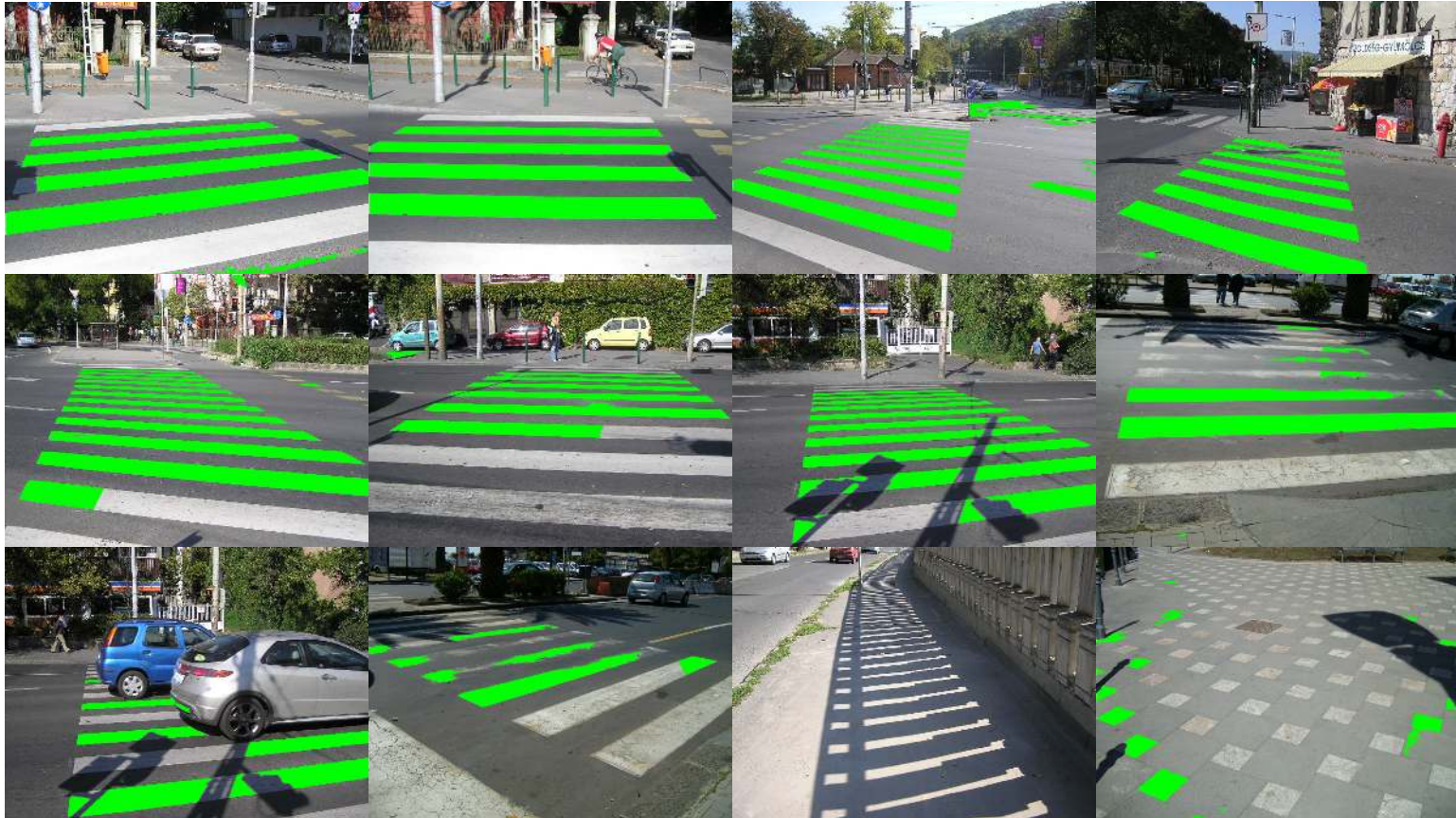
Application example- Bionic Eyeglass



fides et ratio



Application example- Bionic Eyeglass



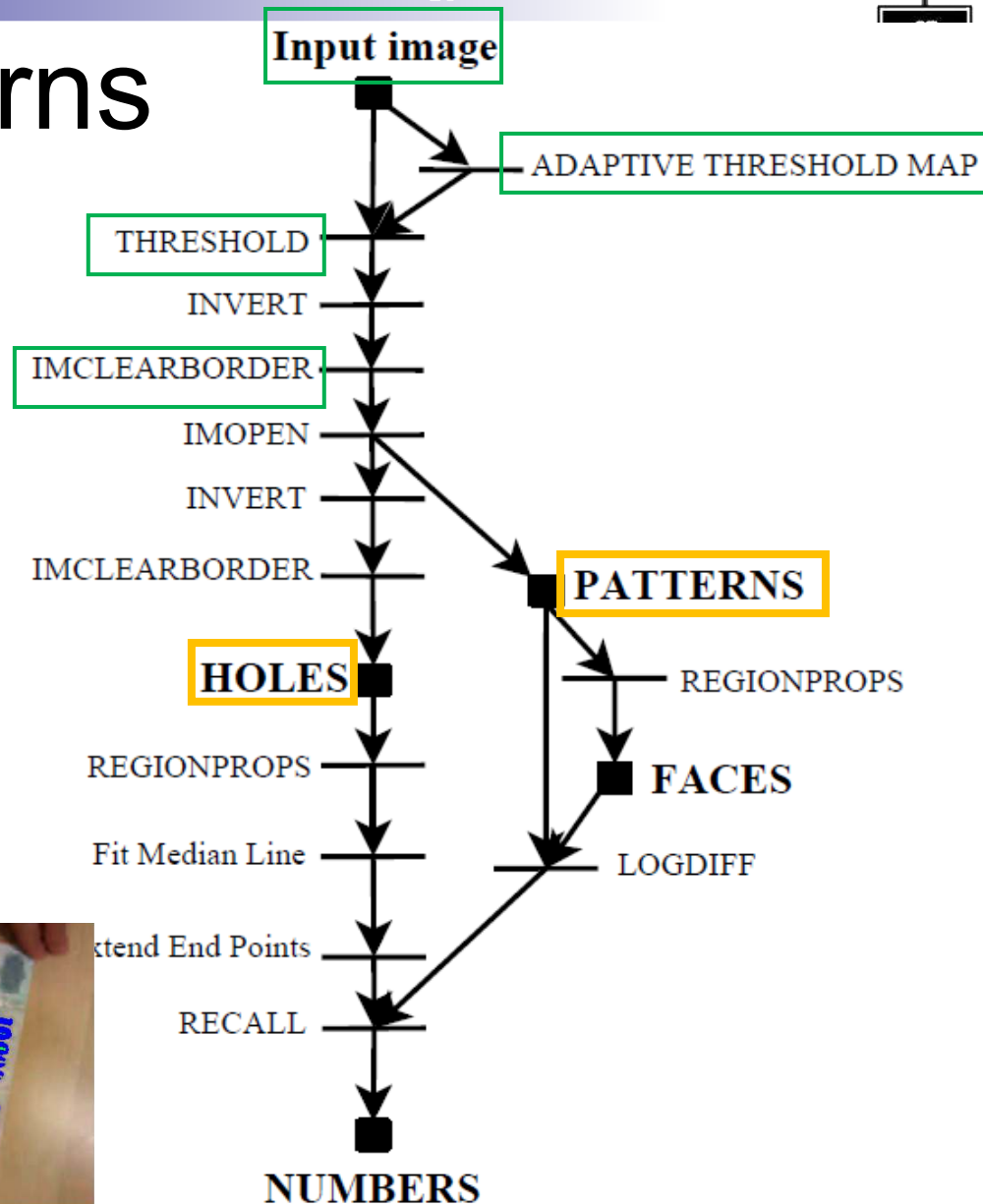


Detecting patterns

An example



Patterns and holes



Portraits

Numbers

similarity in: orientation, size,
eccentricity $\rightarrow$ zeros

Extending

