

# Метод создания связанных сцен из художественного видео

Студент: Домнин Егор Олегович, ИУ7-43М

Руководитель: Рудаков Игорь Владимирович

# Цель и задачи работы

**Цель работы** – разработка метода создания связанных сцен из художественного видео.

## **Задачи работы:**

- анализ предметной области, выделение основных подходов к созданию связанных сцен;
- создание алгоритма для решения поставленной задачи;
- описание специфических особенностей предложенных методов;
- исследование наиболее важных аспектов разработанного программного продукта.

# Предметная область

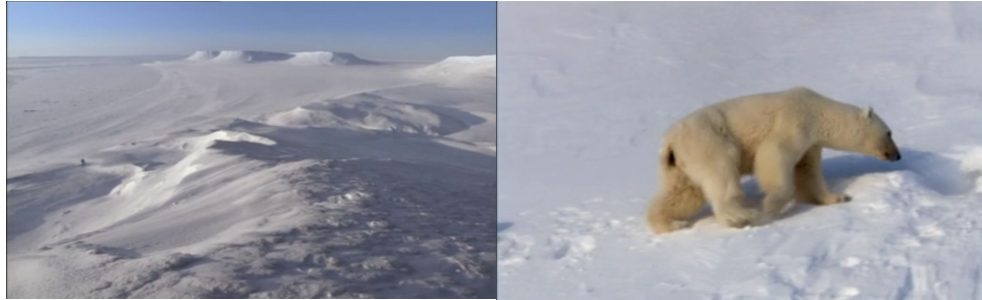


# Постановка задачи



# Разбиение видео на планы

- Монтажные склейки бывают двух видов
- Склейка встык
- Плавный переход



Границы планов можно





Первый план первая сцена



Первый план первая сцена

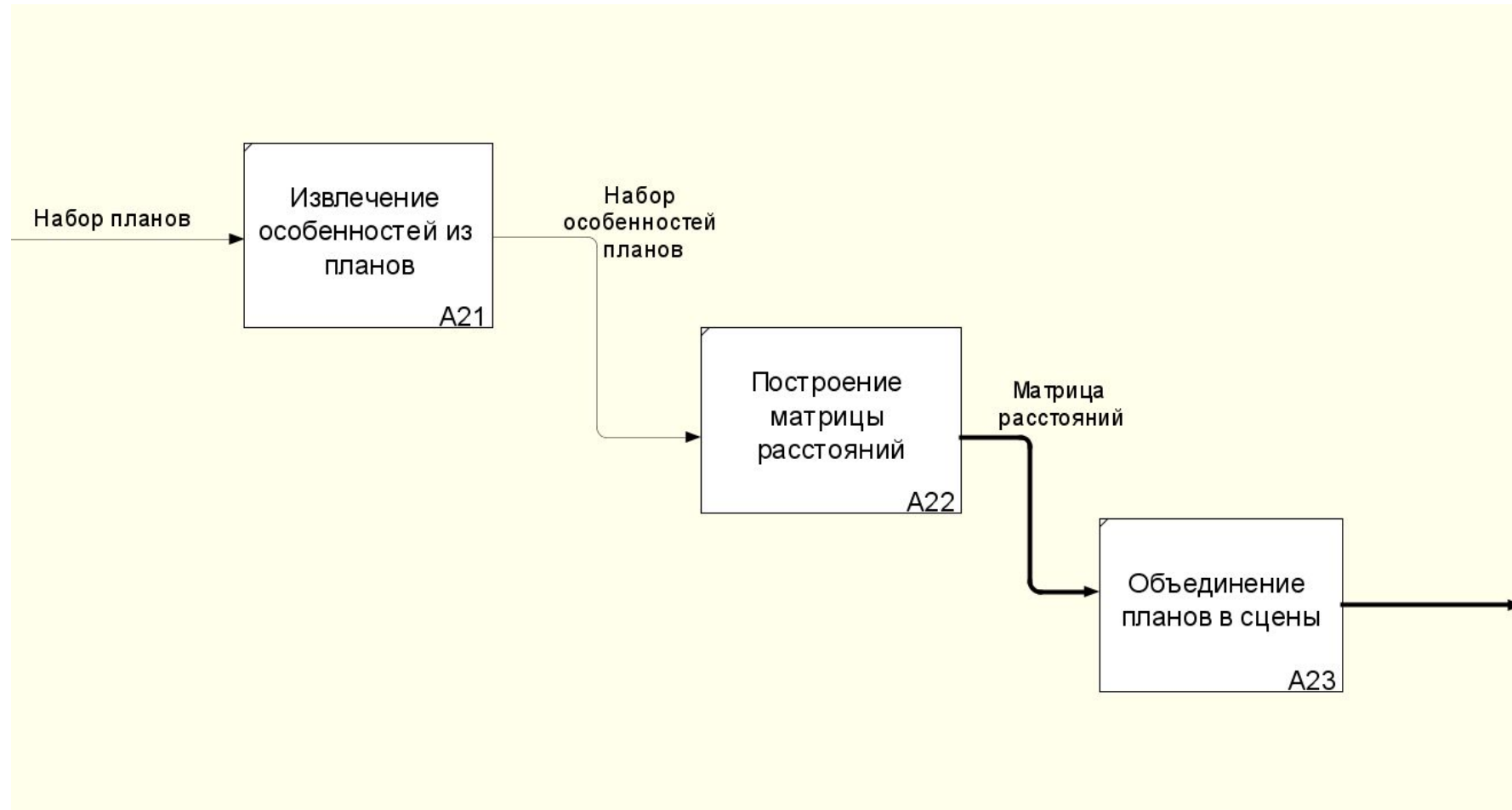


Второй план первая сцена



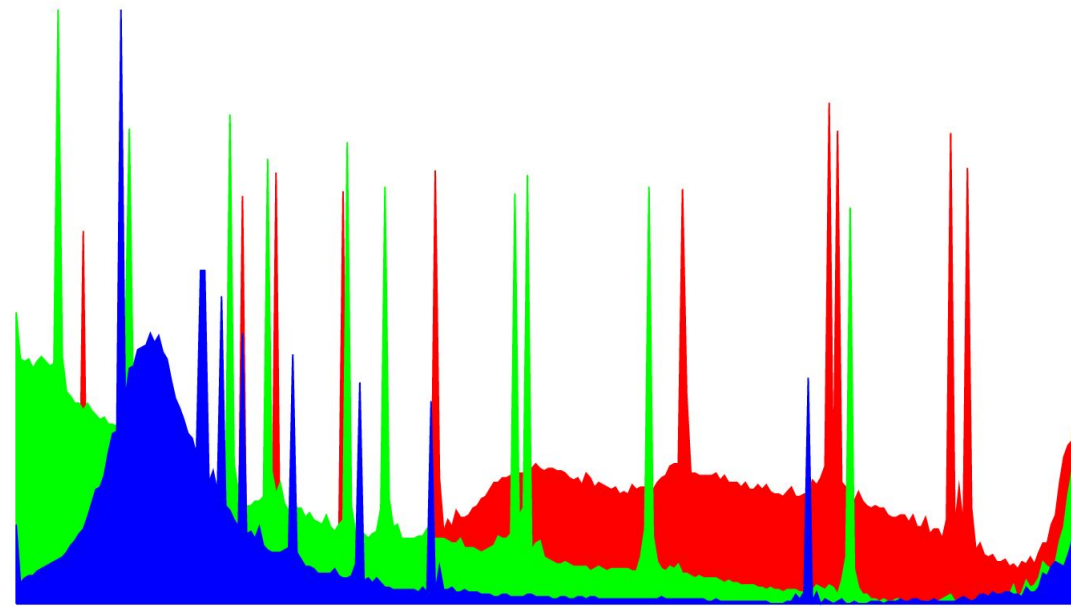
Третий план вторая сцена

# Методы динамической оптимизации





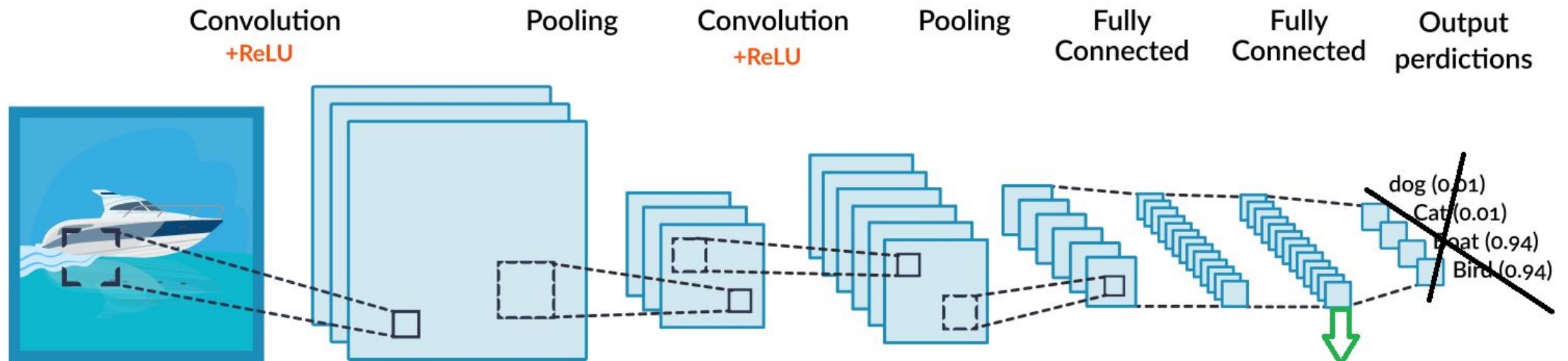
# Особенности планов



RGB гистограмма

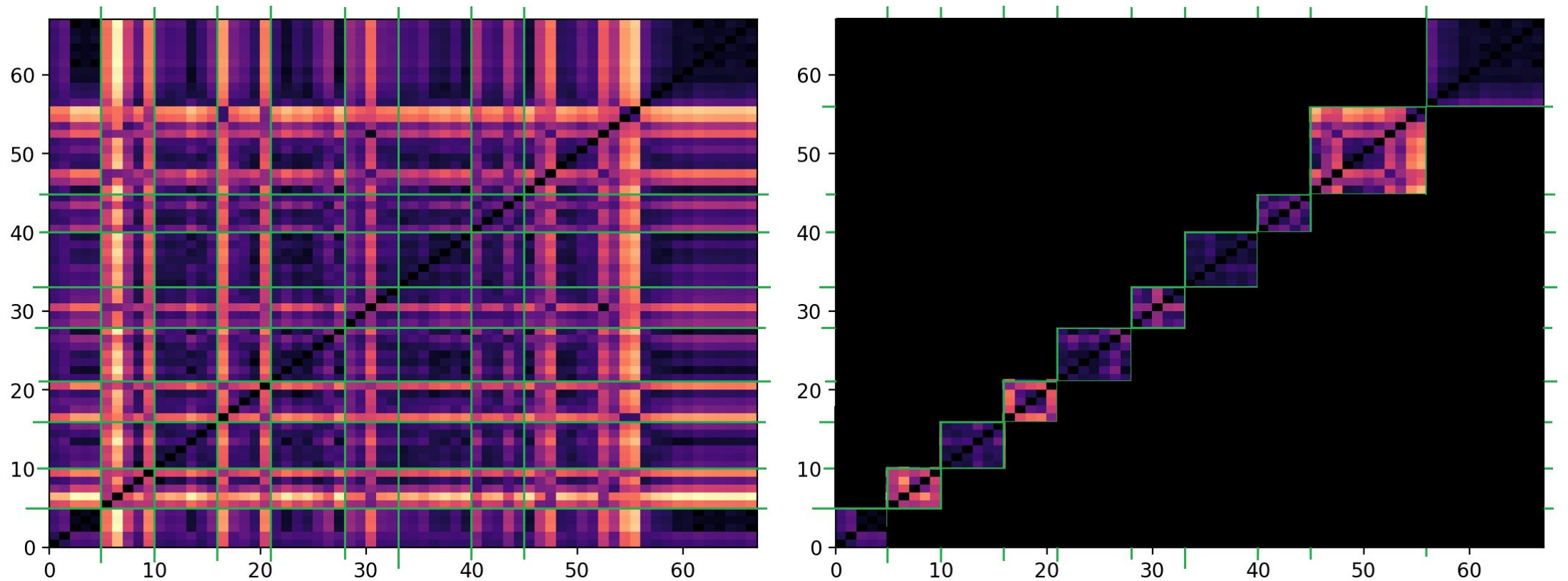


# Неявные особенности



Извлечение вектора особенностей из классифицирующей свёрточной нейронной сети

# Матрица расстояний планов



Пример матрицы расстояний планов с выделенными на ней связными сценами

# Метод динамической оптимизации аддитивной функции

- Пусть  $D(j, i) = D(x_j, x_i)$  функция расстояния планов с индексами  $i$  и  $j$ , тогда задачу объединения планов в сцены можно определить как задачу минимизации функции  $H_D^{K,N}$ , где  $K$  – количество планов,  $N$  – количество сцен

$$H_D^K(t) = \sum_{i=1}^K \left\{ \frac{\left( \sum_{j=t_{i-1}+1, j'=t_{i-1}+1}^{t_i} D(x_j, x_{j'}) \right)}{S_i} \right\}$$

- Но значение целевой функции не содержит информации о разбиении
- Инициализируем таблицы  $C, J, E$ :
- $C(n, 1) = \sum_{j=n}^N \sum_{j'=n}^N D(x_j, x_{j'})$
- $J(n, 1) = N$
- $E(i, i') = \sum_{j=i}^{i'} \sum_{j'=i}^{i'} D(x_j, x_{j'})$

# Метод динамической оптимизации аддитивной функции

• может быть рассчитана рекурсивно при запросе как

$$E(i, i') \\ = E(i - 1, i') + E(i, i' - 1) - E(i - 1, i' - 1) + D(x_i, x_{i'}) + D(x_{i'}, x_i)$$

Тогда

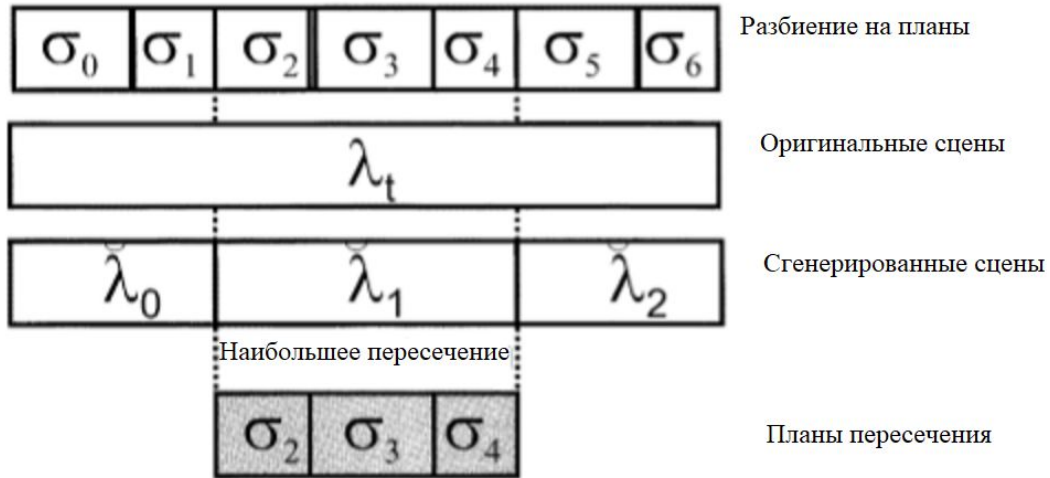
$$C(n, k) = \min_i \{E(i, i') + C(i + 1, k - 1)\}$$

$$J(n, k) = \operatorname{argmin}_i \{E(i, i') + C(i + 1, k - 1)\}$$

А граница  $i$ -той сцены находится как  $t_i^* = J(t_{i-1} + 1, K - i + 1)$

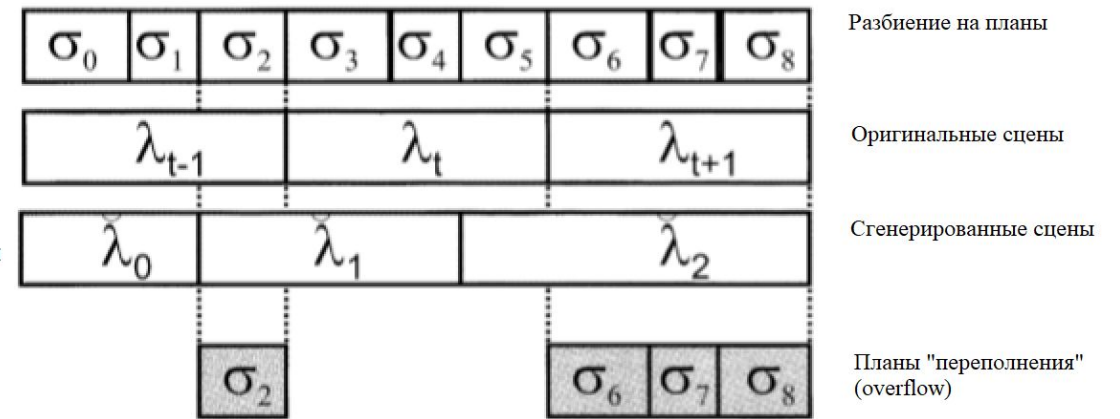


# Оценка результатов работы



$$C(L_{new}, L_{orig}) = \frac{\sum^n \maxintersec(L_{new}, L_{orig_i})}{\sum^n len(L_{orig_i})}$$

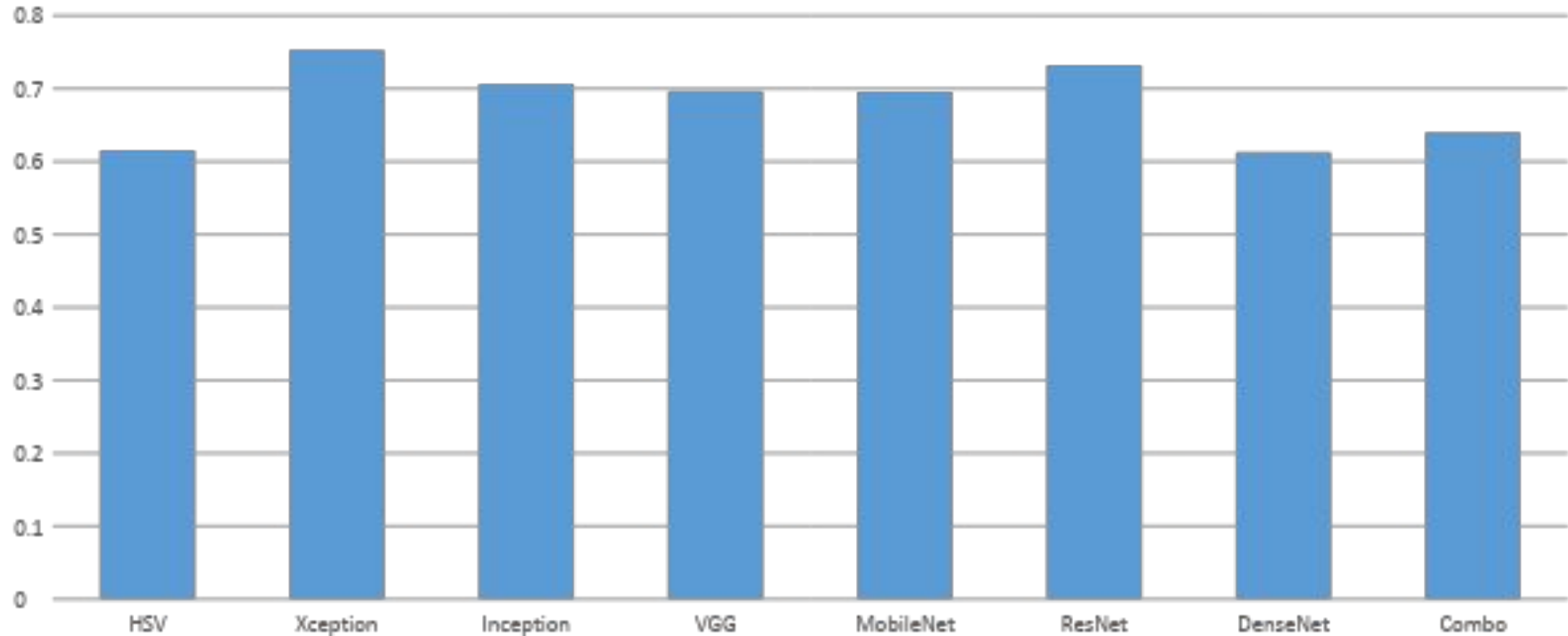
Coverage  
("Покрытие")



$$O(L_{new}, L_{orig}) = 1 - \frac{\sum^n overflow(L_{new}, L_{orig_i})}{\sum^n len(L_{orig_i})}$$

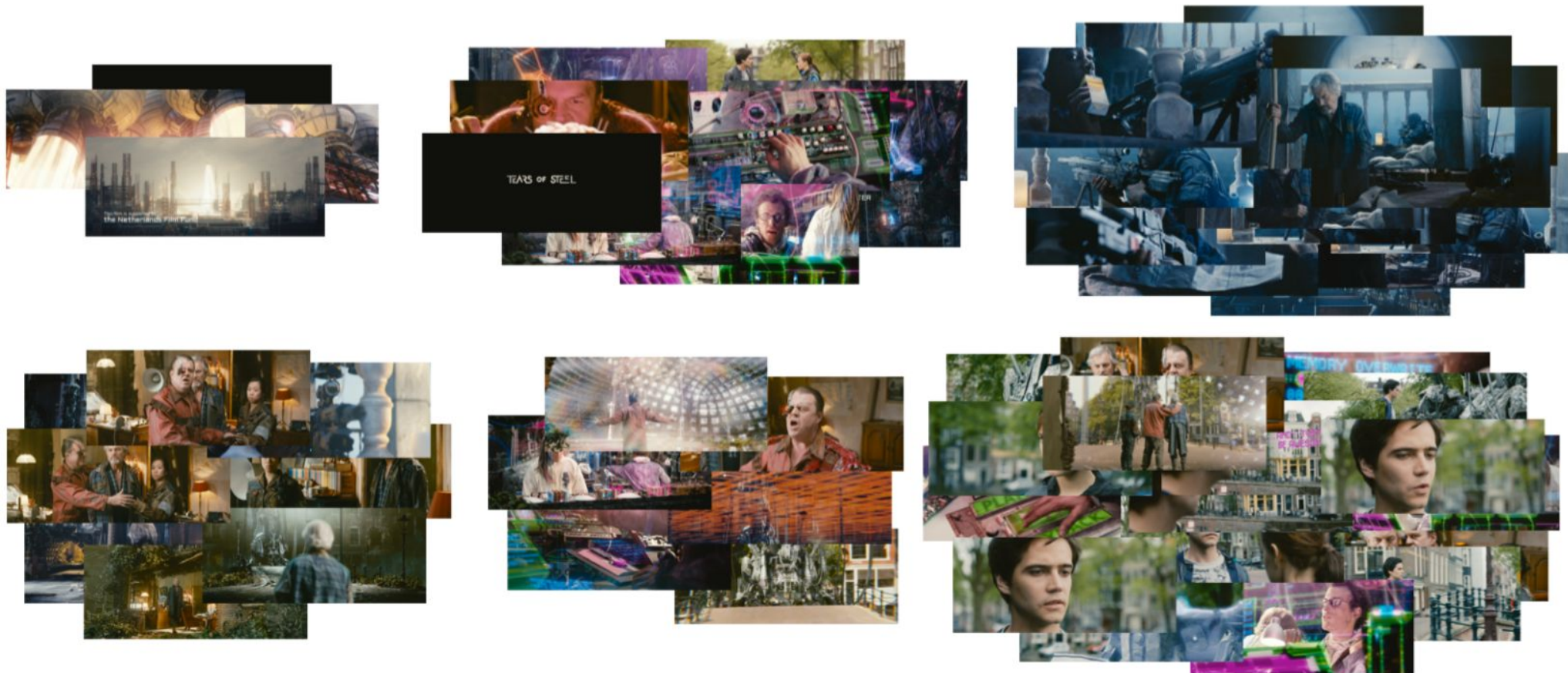
Overflow("Переполнение")

# Зависимость работы метода от извлеченных особенностей



Значение F-меры Coverage+Overflow для набора данных OVSD

# Результаты создания СВЯЗНЫХ СЦЕН



# Заключение

В результате выполнения работы были решены поставленные задачи:

- проведён анализ предметной области, выделены основные подходы к созданию связных сцен;
- разработан алгоритм решающий поставленную задачу;
- описаны специфические особенности предложенного метода;
- разработано программное обеспечение для создания связных сцен;
- исследованы наиболее важные аспекты разработанного программного продукта.



# Направления развития

- повышение точности предсказания количества сцен;
- извлечение высокоуровневых особенностей планов;
- повышение точности сегментации;
- замена аддитивной функции стоимости на функцию менее зависящую от номера плана ;
- использование сиамских нейронных сетей для определения расстояния между планами