

**Видеокодек с межкадровым декодированием и
быстрым покадровым кодированием**

Беляев Евгений Александрович
eabelyaev@itmo.ru

1. Недостатки гибридных кодеков

Высокая сложность кодирования

- ▶ Кодер осуществляет выбор параметров кодирования, а декодер лишь их использует.
- ▶ Вычислительная сложность кодера значительно выше сложности декодера.
- ▶ Сложность кодера:
 $C(H.264) < C(H.265) < C(H.266)$.

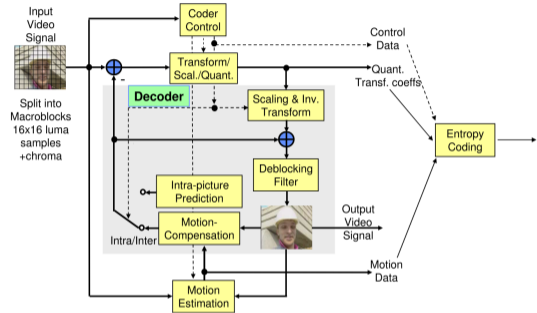


Рис.: Кодер H.264/AVC

- ▶ Что делать, если сложность кодера является критичной?

1. Недостатки гибридных кодеков

Высокая чувствительность к потерям пакетов

- ▶ Допустим, что кадр 21 не был доставлен декодеру (потерян).
- ▶ Вместо кадра 21 декодер покажет кадр 20.
- ▶ Поскольку кодер и декодер ссылаются на разные кадры, возникает распространение ошибки от кадра к кадру.



20

21

22

23

24

35

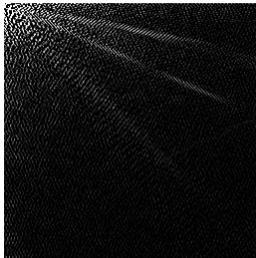
- ▶ Что делать, если требуется передача по ненадёжному каналу связи, и перепосылки невозможны?



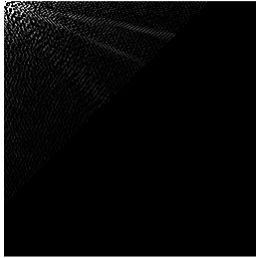
- ▶ В микроустройствах сжатия и передачи видео (беспроводная эндокапсула и т.д.).
- ▶ В качестве резервного кодака, если длительность работы устройства от батареи приоритетнее.
- ▶ Если канал передачи очень ненадёжный.



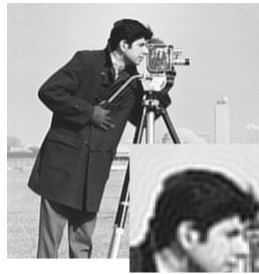
(a) X



(b) $F = dct2(X)$



(c) \hat{F}



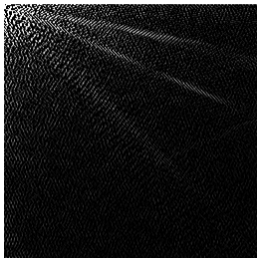
(d) $\hat{X} = idct2(\hat{F})$

- ▶ Вычисляем 2-D DCT для изображения X , размером 256×256 .
- ▶ Берем первые 21000 (33%) коэффициентов по зигзагу (как в JPEG) и вычисляем обратное 2-D DCT.
- ▶ Можно ли взять 21000 коэффициентов так, чтобы качество было лучше?¹

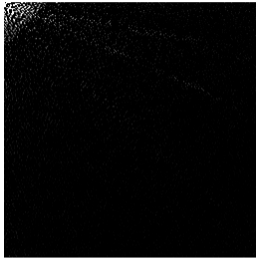
¹Romberg, J. Imaging via Compressive Sampling, IEEE Signal Processing Magazine, 2008.



(a) X



(b) $F = \text{dct2}(X)$



(c) \hat{F}_0



(d) $\hat{X}_0 = \text{idct2}(\hat{F}_0)$

- ▶ Вычисляем 2-D DCT для изображения X .
- ▶ Берем первые 1000 коэффициентов по зигзагу, остальные 20000 на случайных позициях.

3. Что такое Compressive Sensing.

Итеративное восстановление пороговой функцией (ISTA)

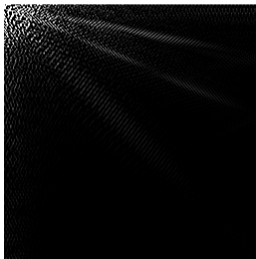
1. Выполняем пороговую функцию для \hat{X}_0 (используем фильтр BM3D²).
2. Для полученного изображения X_f вычисляем спектр F и в него 'вставляем' ненулевые коэффициенты из изначального спектра \hat{F}_0 .
3. Вычисляем изображение $\hat{X}_1 = idct2(F)$ и повторяем шаги 1-2.



(a) \hat{X}_0



(b) $X_f = \text{BM3D}(\hat{X}_0)$



(c) $\hat{F}_1 = \text{dct2}(X_f)$



(d) $\hat{X}_1 = \text{idct2}(\hat{F}_1)$

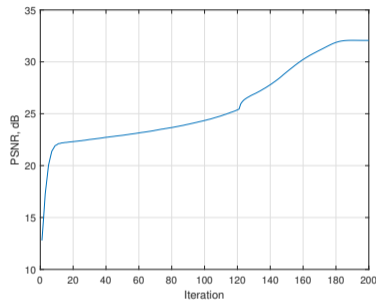
²K. Dabov, A. Foi, V. Katkovnik and K. Egiazarian, Image Denoising by Sparse 3-D Transform-Domain Collaborative Filtering, *IEEE Transactions on Image Processing*, 2007.

3. Что такое Compressive Sensing.

Итеративное восстановление пороговой функцией (ISTA)



(a) \hat{X}_0



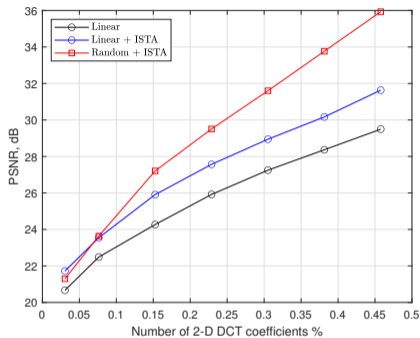
(b) PSNR(i)



(c) \hat{X}_{200}

Включить деморолик: `ISTA_demo.avi`

3. Что такое Compressive Sensing. Сравнение моделей измерения



- ▶ Случайные измерения лучше линейных.
- ▶ Для неслучайных измерений тоже можно использовать ISTA:
 - ▶ Для superresolution³.
 - ▶ Для мягкого декодирования JPEG и MJPEG⁴ и wavelet-кодеков⁵.

³K. Egiazarian et al., Single Image Super-resolution via BM3D Sparse Coding, EUSIPCO, 2015.

⁴E. Belyaev et al., Motion JPEG Decoding via Iterative Thresholding and Motion-Compensated Deflickering, MMSP, 2020

⁵E. Belyaev et al., Error Concealment for 3-D DWT based Video Codec using Iterative Thresholding, IEEE Communications Letters, 2017

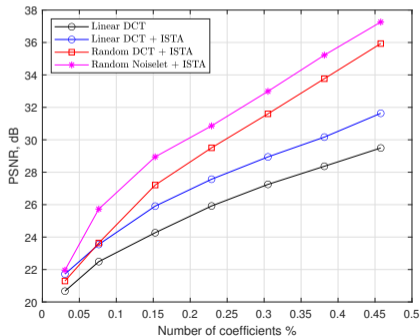
Нужно ответить на следующие вопросы⁶:

- ▶ Какую модель взятия измерений выбрать?
- ▶ Как передавать случайные позиции коэффициентов декодеру?
- ▶ Как сжимать измерения?
- ▶ Как восстанавливать видео в декодере?

⁶E.Belyaev, An Efficient Compressive Sensed Video Codec with Inter-Frame Decoding and Low-Complexity Intra-Frame Encoding, Sensors, 2023.

4. Как из Compressive Sensing сделать видеокодек. Случайная модель на основе noiselet-преобразования

- ▶ В общем случае матрица измерений не должна быть хороша для сжатия (DCT или wavelet).
- ▶ Можно использовать noiselet.

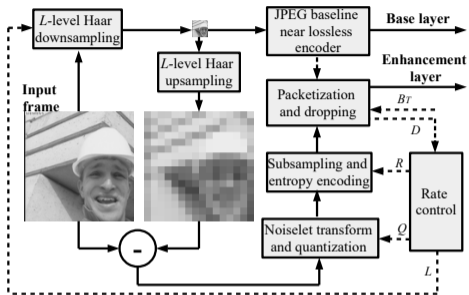


Noiselet transform

Input: x_1, x_2, \dots, x_N

- 1: $c \leftarrow N^2 - 1$
- 2: **for** $j = 0, \dots, \frac{N^2}{2}$ **do**
- 3: $k \leftarrow j \oplus c$
- 4: $y_j \leftarrow x_j + x_k$
- 5: $y_k \leftarrow x_j - x_k$
- 6: **end for**
- 7: **for** $d = \lfloor \frac{c}{2} \rfloor, \lfloor \frac{c}{4} \rfloor, \dots, 1$ **do**
- 8: **for** $j = 0, \dots, \frac{N^2}{2}$ **do**
- 9: $k \leftarrow j \oplus c \oplus d$
- 10: $t \leftarrow y_j$
- 11: $y_j \leftarrow y_j - y_k$
- 12: $y_k \leftarrow t + y_k$
- 13: **end for**
- 14: **end for**

4. Как из Compressive Sensing сделать видеокodeк. Схема интра-кодера CS-JPEG



- ▶ Входной кадр уменьшается в L раз и сжимается JPEG на $QF=100$.
- ▶ Уменьшенный кадр увеличивается и вычитается из исходного кадра.
- ▶ Выполняется noiselet для разностного кадра.
- ▶ Берутся коэффициенты на псевдослучайных позициях.
- ▶ Выбранные коэффициенты квантуются (степенью двойки), сжимаются арифметическим кодером и пакетируются.
- ▶ Пакеты сохраняются в заголовок JPEG файла.

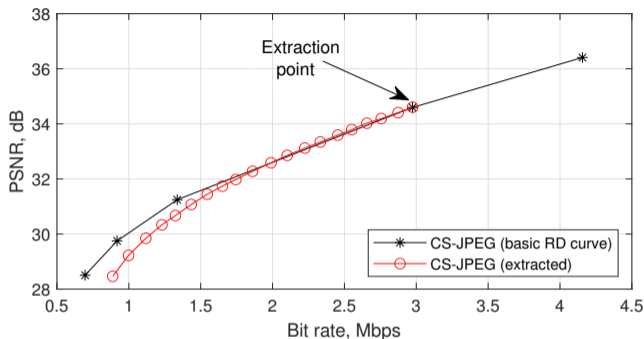


Рис.: Декодирование при удалении части пакетов из битового потока

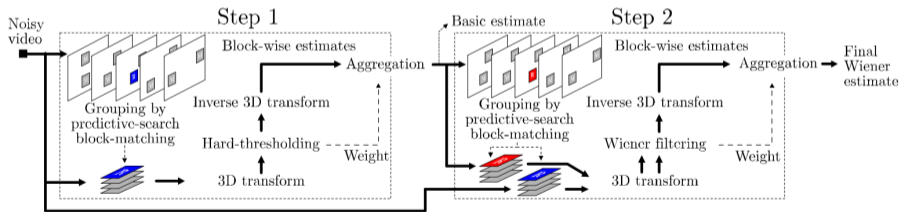
- ▶ Так как измерения кодируются независимо, качество восстановления зависит только от числа измерений, которые дошли до декодера.
- ▶ Поэтому битовый поток устойчив к потерям пакетов (распространения ошибки не происходит).
- ▶ Путём откидывания лишних пакетов можно получить нужный битрейт.

- ▶ Используются псевдослучайные векторы, в которых хранится расстояние между коэффициентами.
- ▶ Например, для взятия 10% измерений можно использовать вектор

$$\mathbf{v} = \{19, 9, 11, 17, 12, 6, 7, 5, 12, 2\},$$

т.е. передаются коэффициенты $y_1, y_{20}, y_{29}, y_{40}, \dots$

- ▶ Декодирование осуществляется итеративно для группы из 16 кадров. В качестве пороговой функции можно использовать фильтр VBM3D⁷.
 - ▶ Step 1. Для блока в текущем кадре выполняется поиск похожих блоков, из найденных блоков формируется 3D блок, для которого выполняется фильтрация в области ДКП.
 - ▶ Step 2. В предварительно отфильтрованном видео снова выполняется поиск похожих блоков и т.д.



⁷K. Dabov, A. Foi, and K. Egiazarian. Video denoising by sparse 3D transform-domain collaborative filtering, EUSIPCO, 2007

- ▶ Вместо VBM3D была реализован фильтр, который:
 - ▶ Использует векторы движения из предыдущей итерации как стартовые векторы.
 - ▶ Использует фильтрацию со псевдослучайным выбором размера 3D блока на каждой итерации.
 - ▶ Работает в 20 раз быстрее (0.07 fps на CPU 2.8 GHz на разрешении 352×288).
 - ▶ Лучше на 0.76 дБ по PSNR.

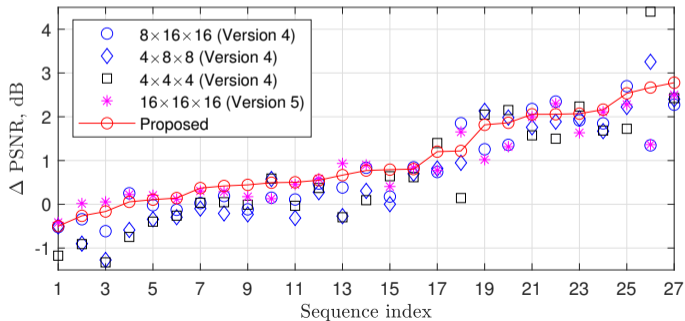


Таблица: Количество кадров, сжимаемых в секунду на видео 'Foreman', разрешение 352 × 288 на CPU 2.8 GHz

R_T , kbps	MJPEG	MJPEG2000	x264-intra		x265-intra	CS-JPEG
			ultrafast	veryslow	ultrafast	
600	223	12	347	24	17	552
1000	221	12	271	19	16	517
1500	213	12	217	16	15	444
2000	199	12	177	14	14	381
В среднем	214	12	253	18	16	474
%	100	6	118	8	7	221



(a) x264-intra (ultrafast)



(b) x265-intra (ultrafast)



(c) CS-JPEG

Рис.: Кадр 150 видео 'Hall' на 600 kbps

Включить деморолик: `csjpeg_demo.mp4`

- ▶ Взятие измерений и восстановление видео можно осуществлять при помощи нейронных сетей.
- ▶ Восстановление можно реализовать гораздо быстрее на базе нейронных сетей, аппроксимирующих итеративный алгоритм (ISTA). Например, для разрешения 352×288 достигнуты следующие результаты:
 - ▶ ISTA-Net⁸ осуществляет декодирование изображений со скоростью 0.47 и 13.8 fps на CPU и GPU, соответственно.
 - ▶ CSRN⁹ восстанавливает изображения со скоростью 293 fps на GPU (14.32 fps для HD разрешения).

⁸Jian Zhang and Bernard Ghanem, ISTA-Net: Interpretable Optimization-Inspired Deep Network for Image Compressive Sensing, CVPR, 2018.

⁹Y. Zhou et al., A Lightweight Recurrent Learning Network for Sustainable Compressed Sensing, IEEE Transactions on Emerging Topics in Computational Intelligence, 2023



Спасибо за внимание!