

Aplicación de métodos robustos en análisis de componentes principales para identificación de objetos en movimiento en datos de video

PROBLEMA

- 1. Seguridad ciudadana en Europa
- 2. Restricción matricial y complejidad
- 3. Alto costo computacional

OBJETIVO GENERAL

Elaborar gráficos de diagnostico mediante el análisis de componentes principales robustas.

PROPUESTA

Diseño de matriz de estudio:

Inicio: $A \in A_{n,m \times p}$

- 1. Digitalizar la imagen: $V(I_j) = i_j, V: R^{m \times p} \to R^{b \times 1}, b = m \times p$
- 2. Transformación a escala de grises
- 3. Vectorización de la matriz
- 4. Añadir la imagen vectorizada a la j-ésima columna:

$$A[j] = V(I_j), j \text{ in } (1:n)$$

Metodología:

- 1. Digitalización de datos de video
- 2. Determinación de componentes principales, mediante algoritmo SPCA
- 3. Detección de valores atípicos mediante gráficos de diagnóstico que consideran distancia scores y distancia ortogonal.

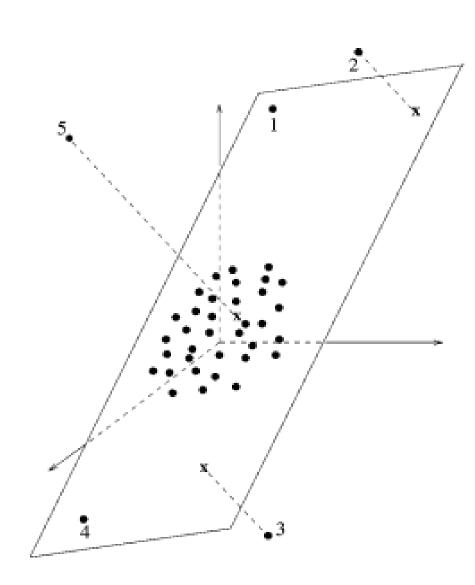


Figura 1: Representación de fuentes posibles de valores atípicos

RESULTADOS

Reteniendo q=5 componentes principales, se proyectaron los datos en un subespacio generado por los vectores propios, determinando:

- 1. Distancias Ortogonales (datos originales vs proyección en el subespacio)
- 2. Distancias Scores (proyecciones vs estimador de centro robusto)

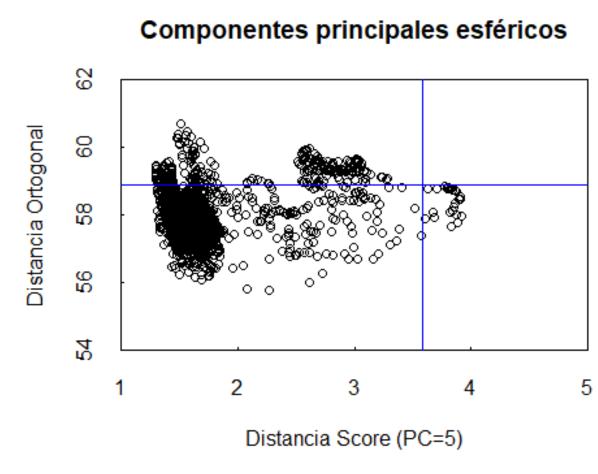


Figura 2 : Gráfica de diagnóstico para datos atípicos identificados por altas distancias scores y altas distancias ortogonales

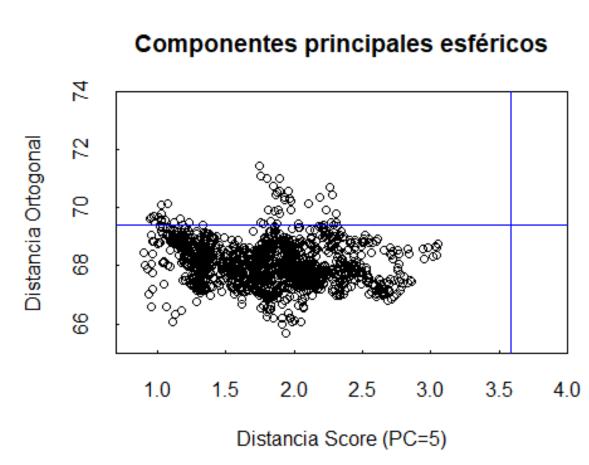


Figura 3: Gráfica de diagnóstico para datos atípicos identificados por altas distancias ortogonales

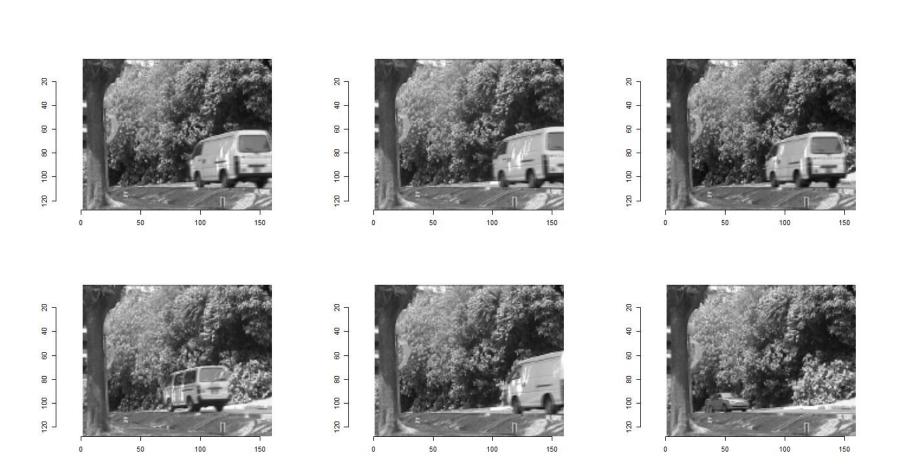


Figura 4: Identificación de valores atípicos en conjunto de video *campus*

CONCLUSIONES

Datos de video	Descripción	Número de marcos	Dimensión del j- ésimo marco	Marcos atípicos identificados por distancia ortogonal	Marcos atípicos identificados por distancia score
Campus	Video de seguridad en vía cercana al campus	n = 1439	m = 160 $p = 128$	od = 51	sd = 0
Curtain	Video de fondo estático donde aparece en repetidas ocasiones un investigador	n = 2964	m = 160 $p = 128$	od = 300	sd = 27