

Видеозаписи

Обработка и защита

Лекция 3. Защита видео

аспирант кафедры 42
Гусев Павел
pg@сipro.ru

Защита информации

- Конфиденциальность
шифрование , ...
- Целостность
контрольные суммы, ...
- Доступность
механизмы аутентификации, ...

Защита авторских прав

- Регулируется частью 4 Гражданского Кодекса Российской Федерации.
- Статья 1259. Объекты авторских прав:
 1. *Объектами авторских прав являются произведения науки, литературы и искусства независимо от достоинств и назначения произведения, а также от способа его выражения:*
 - ...
 - аудиовизуальные произведения;***
 - ...

Цифровой водяной знак

- ЦВЗ - специальная метка, незаметно внедряемая в изображение или другой сигнал с целью тем или иным образом контролировать его использование; реквизит защищенного изображения, свидетельствующий о наличии авторских прав на данное изображение.
- *накоплен большой опыт в применении;*
- *чувствителен к изменению формата видео;*
- *бесполезен в случае, если видео было распространено до внедрения ЦВЗ.*

Цифровой отпечаток

- Цифровой отпечаток (digital video fingerprint) - набор бит, представляющий какие-то уникальные характеристики видеопоследовательности, отражающие уникальное содержимое видео-файла; применяется в задачах обнаружения копирования на основе содержимого видеопотока.
- *зависит от содержания видео;*
- *незначительное количество исследований до настоящего времени;*
- *отсутствие реализаций в открытом доступе.*

Обнаружение копирования на основе содержимого видео-потока

Алгоритм извлечения

Алгоритм принятия решения

Извлечение
характерстик

Построение
цифрового
отпечатка

Сравнение
цифровых
отпечатков

Решение

- На основе сцен
- На основе ключевых кадров

Виды цифровых отпечатков

- Основанные на глобальных дескрипторах – используют все пиксели в кадре.
- Основанные на локальных дескрипторах – используют только значимые точки или ROI (points of interest)

Глобальные дескрипторы

- Границы сцен;
- Цветность, яркость и интенсивность;
- Изменения в кадре и между кадрами;
- Порядковые измерения;
- Преобразования.

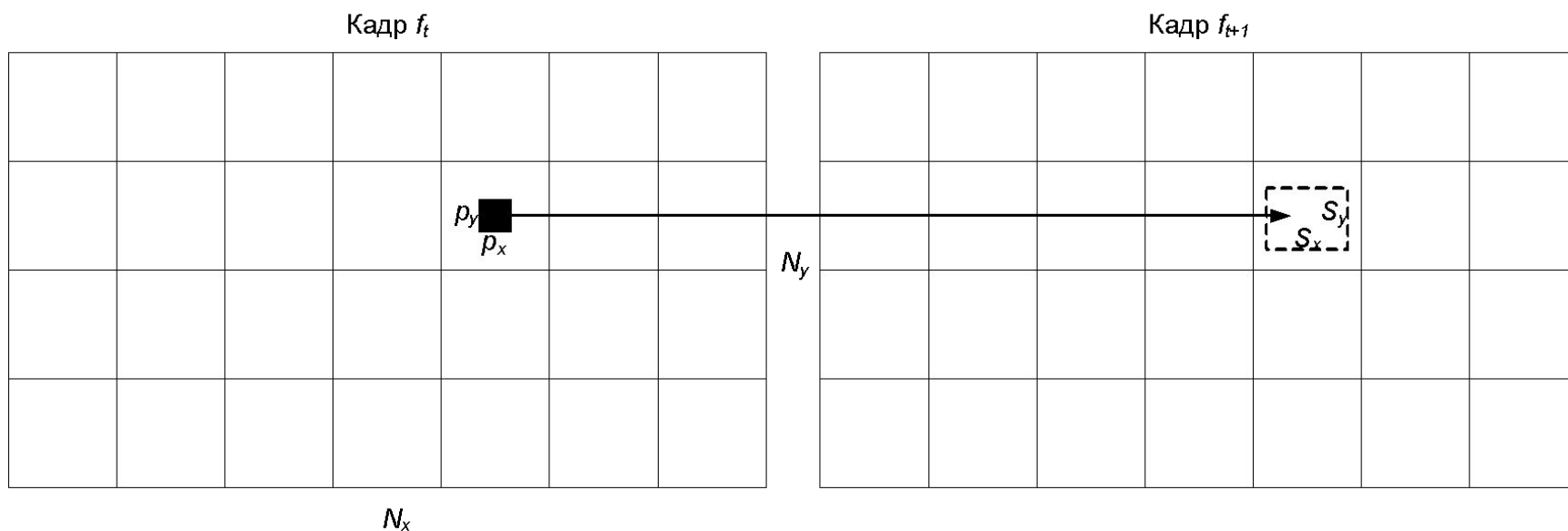
Границы сцен

- Сцена - последовательность кадров, в которой каждый следующий кадр незначительно отличается от предыдущего.
- В качестве цифрового отпечатка используется по сути временная длительность сцен.

Цветность, яркость и интенсивность

- Методы этого типа используют в качестве цифрового отпечатка пространственную информацию ключевых кадров
- Яркостная компонента несет в себе достаточно информации для однозначной идентификации изображения

Изменения в кадре и между кадрами



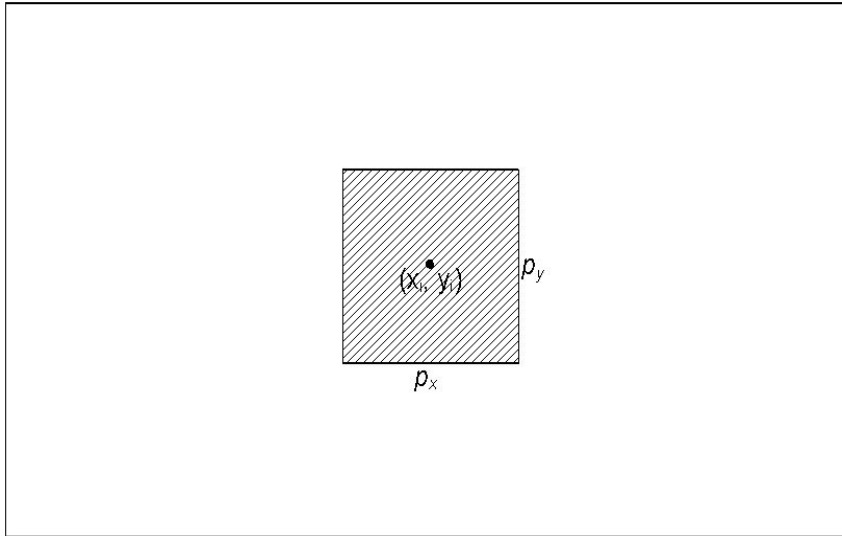
$N = N_x \times N_y$ - число блоков;

(p_x, p_y) - размер сравниваемого участка;

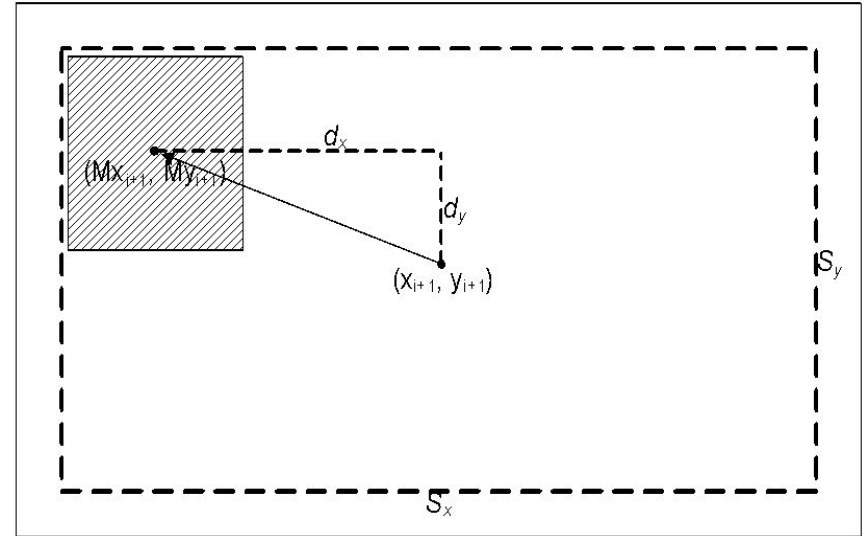
(S_x, S_y) - размер окрестности поиска.

Направление движения

Блок B кадра i



Блок B кадра $i+1$



(p_x, p_y) – размер сравниваемой области;

(S_x, S_y) – размер окрестности поиска;

(x_i, y_i) – координаты центра блока в кадре i ;

(x_{i+1}, y_{i+1}) – координаты центра блока в кадре $i+1$;

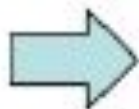
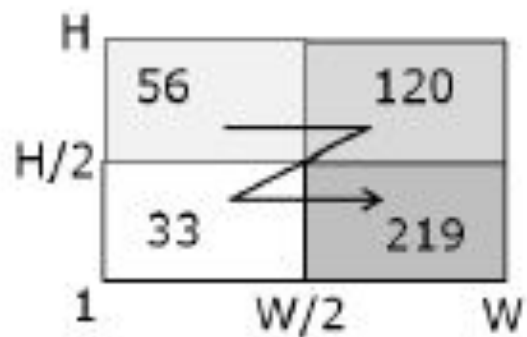
(Mx_{i+1}, My_{i+1}) – координаты центра подходящей области;

$d = (d_x, d_y)$ – вектор направления движения.

Порядковые измерения

- Каждый кадр делится на блоки
- В каждом блоке высчитывается характеристика (цветность, яркость, пр.)
- Блоки выстраиваются по возрастанию (убыванию) этой характеристики
- Цифровой отпечаток – порядок следования этих блоков.

Порядковые измерения



Rank: 2 3 1 4

Преобразования

- ДКП
- ДПФ
- КПФМ
- И прочие

Локальные дескрипторы

- Используют не все пиксели в кадре
- Точнее алгоритмов, основанных на глобальных дескрипторах
- Требуют детектирования points of interest например детектором Харриса
- Значительно медленнее

Требования к цифровому отпечатку

- Время построения цифрового отпечатка – требования не предъявляются, желательно – соизмеримо с длительностью видео.
- Время сравнения – минимизировать.
- При этом, чем меньше цифровой отпечаток – тем быстрее сравнение, но возрастает корреляция!

Требования к цифровому отпечатку

- Цифровой отпечаток должен строиться **для каждой сцены** видеопоследовательности;
- Цифровой отпечаток должен **зависеть от всех пикселей** кадра;
- Цифровой отпечаток должен **учитывать зависимость** между кадрами.

Алгоритм построения цифрового отпечатка vs. Хэш-функции

- Цифровой отпечаток может быть переменной длины в рамках одного алгоритма.
- Незначительное изменение входных данных (шум, удаление кадров) не должно существенно влиять на итоговый цифровой отпечаток.

Актуальность

- **Задача поиска и обнаружения видеофайлов на накопителях**
Например, Videntifier Forensic, VideoScanner от AmpedSoftware.
- **Задача обнаружения фактов копирования и распространения видео-материалов, защищенных авторским правом**
Например, ContentID от Youtube.

Основная проблема цифровых отпечатков

- Основная задача – найти баланс между вычислительной и временной сложностью алгоритмов и точностью сравнения
- Чем меньше будет цифровой отпечаток, тем быстрее будет проходить сравнение, но тем больше будет корреляция.

Копии и похожие видео



(a) The similar videos which are not copies (different games)



(b) Two videos which are copies (one is used to make the other)

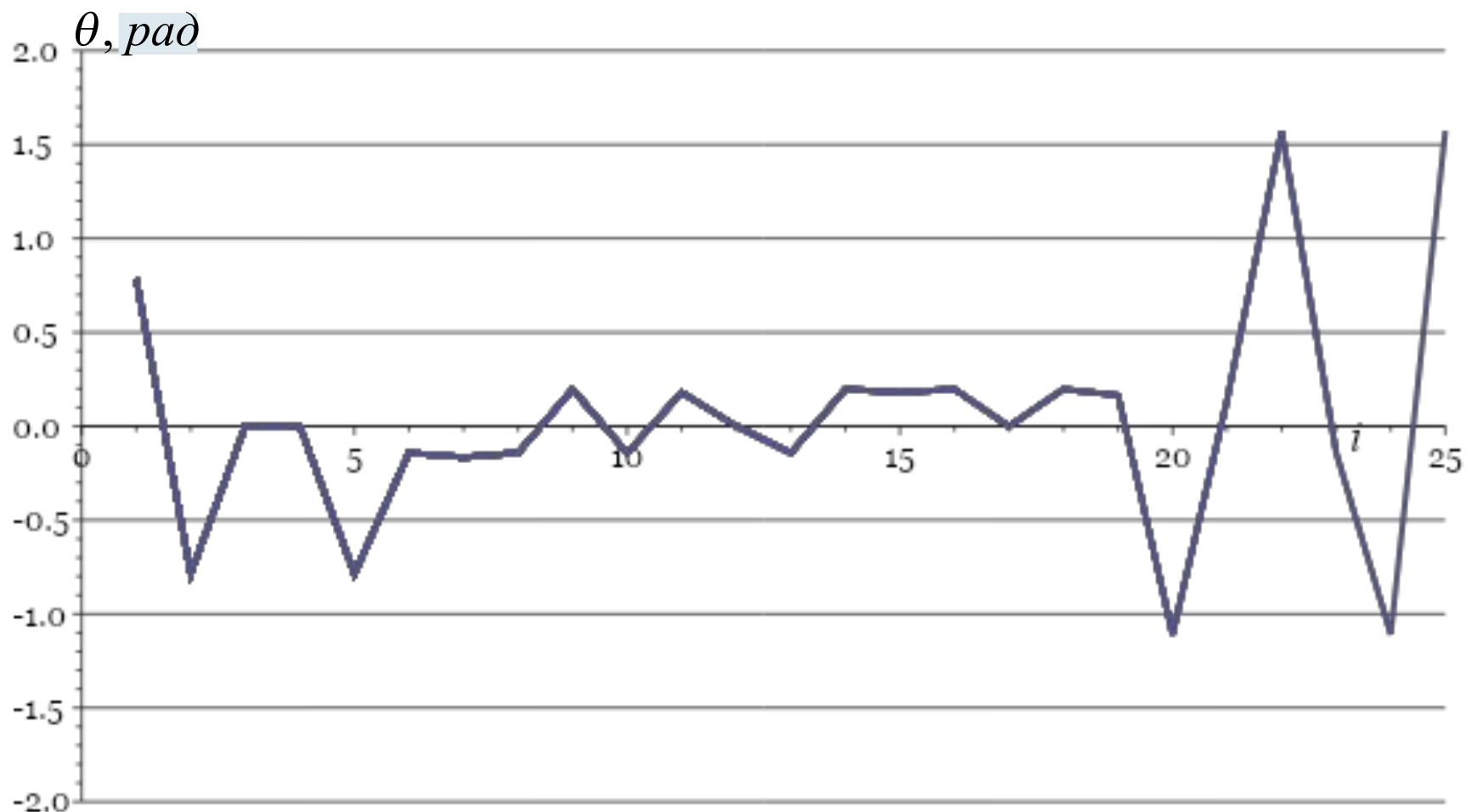
Атаки, которым надо противостоять

- Удаление/вставка единичных кадров;
- Искажение цветовой гаммы;
- Добавление искажений и шумов;
- Вставка логотипа;
- Изменение видео-формата;
- Изменение размера или разрешения видеоизображения;
- Прочие атаки...

Эффективный алгоритм, предлагаемый в дипломной работе



Извлечение характеристик



Цифровой отпечаток

$$T_{scene},$$

$$N_{block},$$

$$\theta_{\max} = (\theta_{\max_1}, \theta_{\max_2}, \dots, \theta_{\max_n}),$$

$$\theta_{\min} = (\theta_{\min_1}, \theta_{\min_2}, \dots, \theta_{\min_m}),$$

$$\Delta\theta_{inc} = (\Delta\theta_{inc_1}, \Delta\theta_{inc_2}, \dots, \Delta\theta_{inc_k}),$$

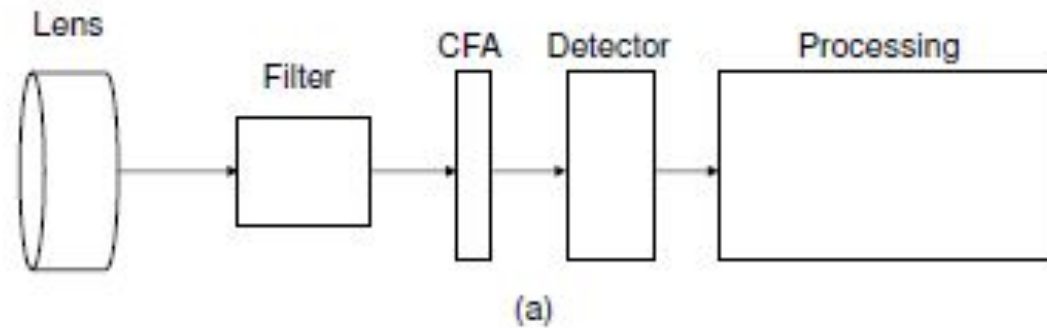
$$\Delta\theta_{dec} = (\Delta\theta_{dec_1}, \Delta\theta_{dec_2}, \dots, \Delta\theta_{dec_p}).$$

Размер цифрового отпечатка

Число блоков	Интенсивность движения в видео		
	<i>низкая</i>	<i>средняя</i>	<i>высокая</i>
<i>1</i>	400 байт	612 байт	603 байт
<i>10</i>	2,6 Кбайт	3,7 Кбайт	6,5 Кбайт
<i>100</i>	17,7 Кбайт	33,8 Кбайт	50 Кбайт
<i>1000</i>	157 Кбайт	210 Кбайт	484 Кбайт
<i>10000</i>	774 Кбайт	1,6 Мбайт	3,6 Мбайт

Время построения цифрового отпечатка

Размер блока P	Размер блока S				
	4×4	12×12	20×20	28×28	36×36
3×3	3	4	14	26	30
9×9	–	8	44	145	165
15×15	–	–	37	224	296
21×21	–	–	–	118	305
27×27	–	–	–	15	205



G	R	G	R	G	R
B	G	B	G	B	G
G	R	G	R	G	R
B	G	B	G	B	G
G	R	G	R	G	R
B	G	B	G	B	G

(b)

M	G	M	G	M	G
C	Y	C	Y	C	Y
M	G	M	G	M	G
C	Y	C	Y	C	Y
M	G	M	G	M	G
C	Y	C	Y	C	Y

(c)

Fig. 1. (a) Major stages of processing in a camera pipeline. (b) CFA pattern using RGB values. (c) CFA pattern using YMCA values

В работе [2] также описывается математическая модель процесса получения изображения. Поступающий на вход сенсора свет можно обозначить, как $x = (x_{ij})$, $i = 1, \dots, m$, $j = 1, \dots, n$, где $m \times n$ - разрешение сенсора. Обозначив шум съемки за $\eta = (\eta_{ij})$, аддитивный случайный шум за $\varepsilon = (\varepsilon_{ij})$ и темновой ток за $c = (c_{ij})$, сигнал на выходе сенсора $y = (y_{ij})$ можно представить следующим образом:

$$y_{ij} = f_{ij}(x_{ij} + \eta_{ij}) + c_{ij} + \varepsilon_{ij}. \quad (1)$$

После этого сигнал y проходит множественную обработку. Некоторые операции, применяемые к сигналу, могут быть нелинейными. Таким образом, окончательные значения пикселей p_{ij} , которые принимают значение в пределах $0 \leq p_{ij} \leq 255$ можно выразить следующим выражением:

$$p_{ij} = P(y_{ij}, N(y_{ij}), i, j), \quad (2)$$

где P - нелинейная функция, зависящая от y_{ij} , расположения пикселя i, j и значений y локальной окрестности $N(y_{ij})$.

Темновой ток

- В физике и электронике темновым током называют малый электрический ток, который протекает через фоточувствительный детектор, например, фотодиод, фотоэлектронный умножитель, полупроводниковый детектор гамма-квантов и др. при отсутствии поглощенных фотонов.
- Физической причиной существования темнового тока являются тепловые генерации электронов и дырок в р-п слое полупроводникового прибора или в толще полупроводника, которые затем начинают упорядоченно двигаться за счет сильного электрического поля.

Упрощенная модель сигнала на выходе сенсора выглядит следующим образом. Пусть $I[i,j]$ - сигнал в одной цветовой полосе в пикселе (i,j) , $i = 1, \dots, m, j = 1, \dots, n$ для одного кадра до применения операции демозаикинга, а $Y[i,j]$ – интенсивность света в пикселе $[i,j]$. Отбросив индексы пикселей для удобочитаемости, модель сигнала на выходе сенсора имеет вид:

$$I = g^\gamma \cdot [(1+K)Y + \Lambda + \Theta_s + \Theta_r]^\gamma + \Theta_q, \quad (6)$$

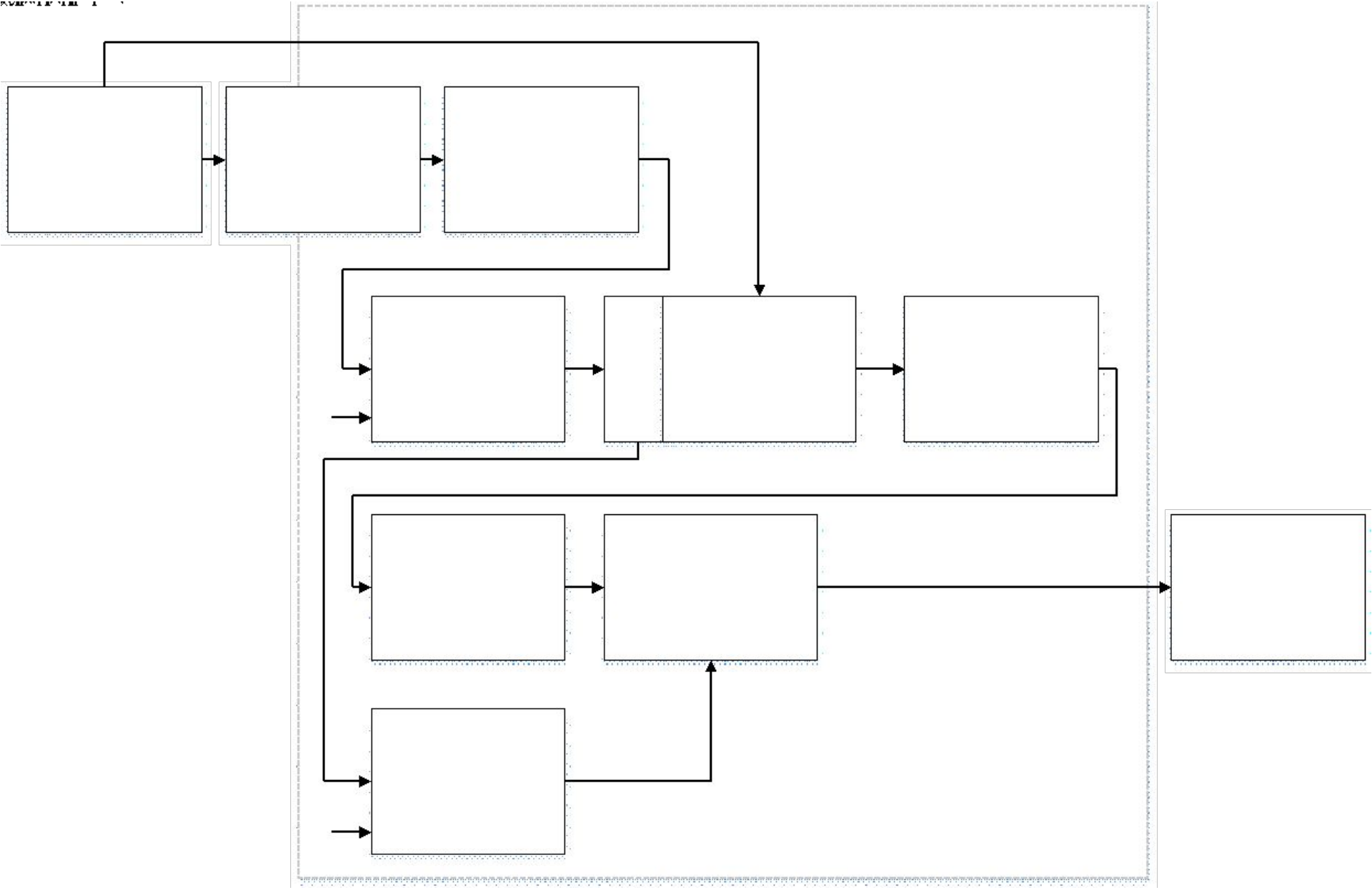
где g – усиление цветового канала, γ – фактор гамма-коррекции, K – нулевое среднее значение, отвечающее за шумовой портрет, а $\Lambda, \Theta_s, \Theta_r$ и Θ_q обозначают следующие виды шумов: темновой ток, дробовой шум, шум считывания и шум квантования соответственно. Упрощая это выражение, используя только первый член разложения в ряд Тейлора, получается

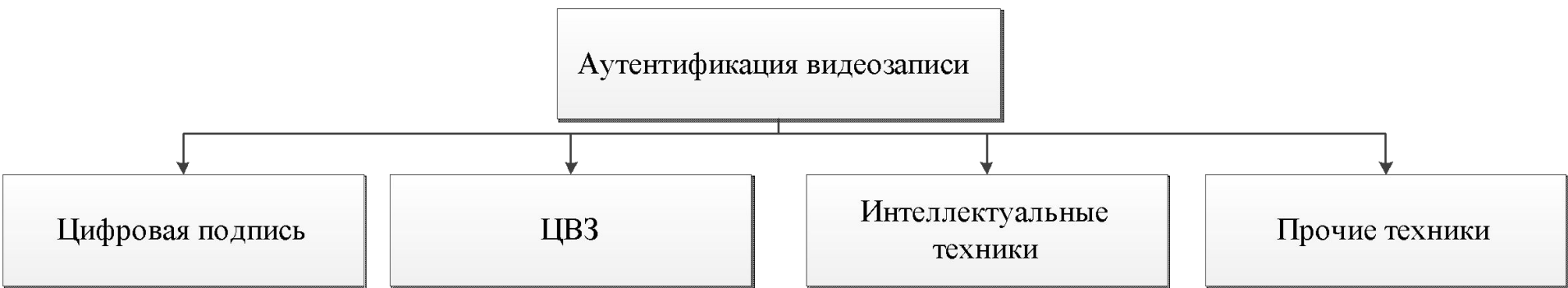
$$I = I^{(0)} + \gamma I^{(0)} K + \Theta, \quad (7)$$

где $I^{(0)} = (gY)^\gamma$ – выходной сигнал сенсора в отсутствии шума или потерь при сжатии; Θ – комплекс независимых шумовых компонент.

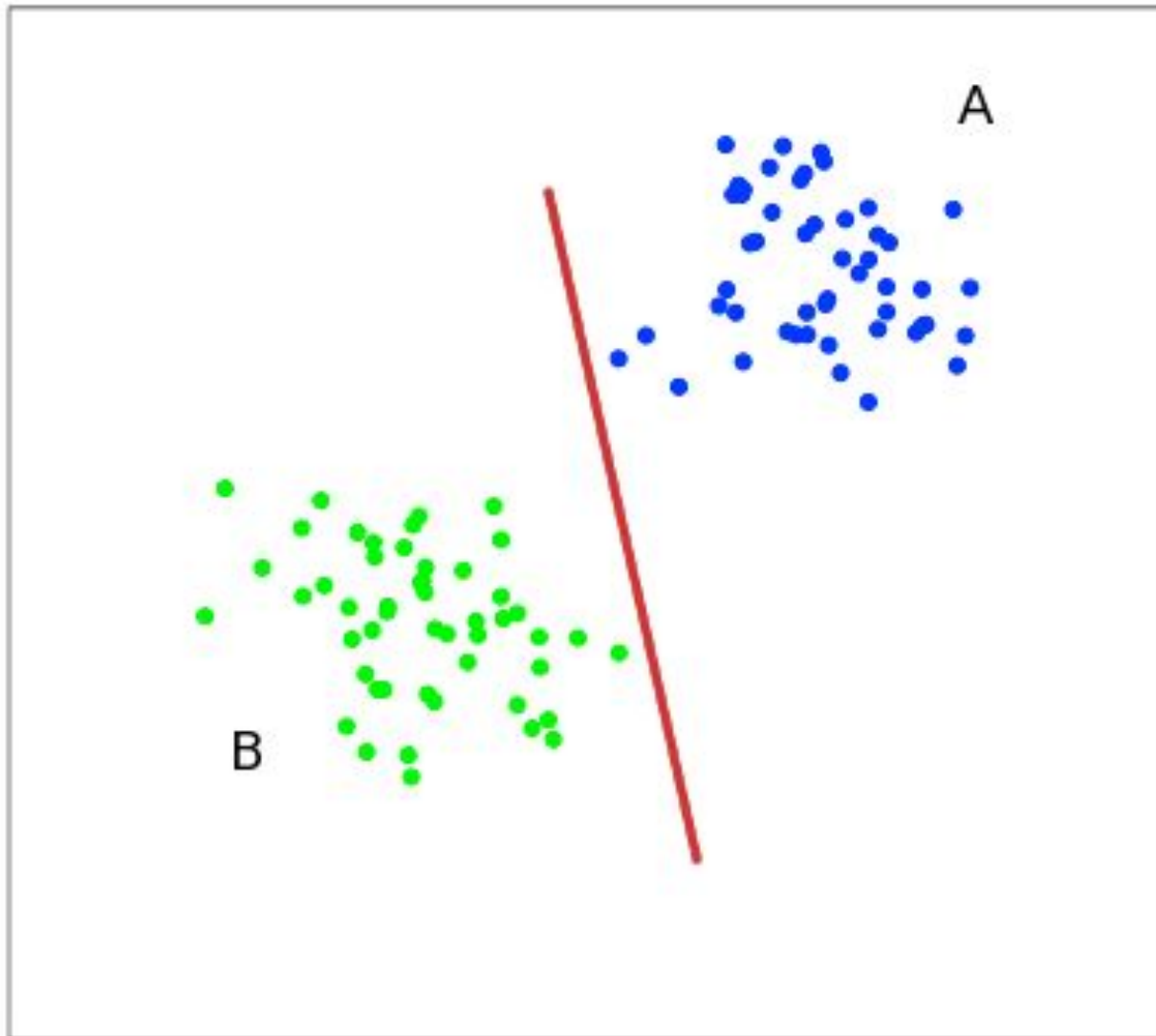
Идеи по аутентификации видеозаписей, используя техники для изображений

- Матрицы квантования
 - Свои у каждого производителя оборудования;
 - I-кадры кодируются при помощи JPEG
- Шумовой портрет
 - Возникает за счет неоднородности фотосенсора;
 - Соответственно можно расширить на видеозаписи.

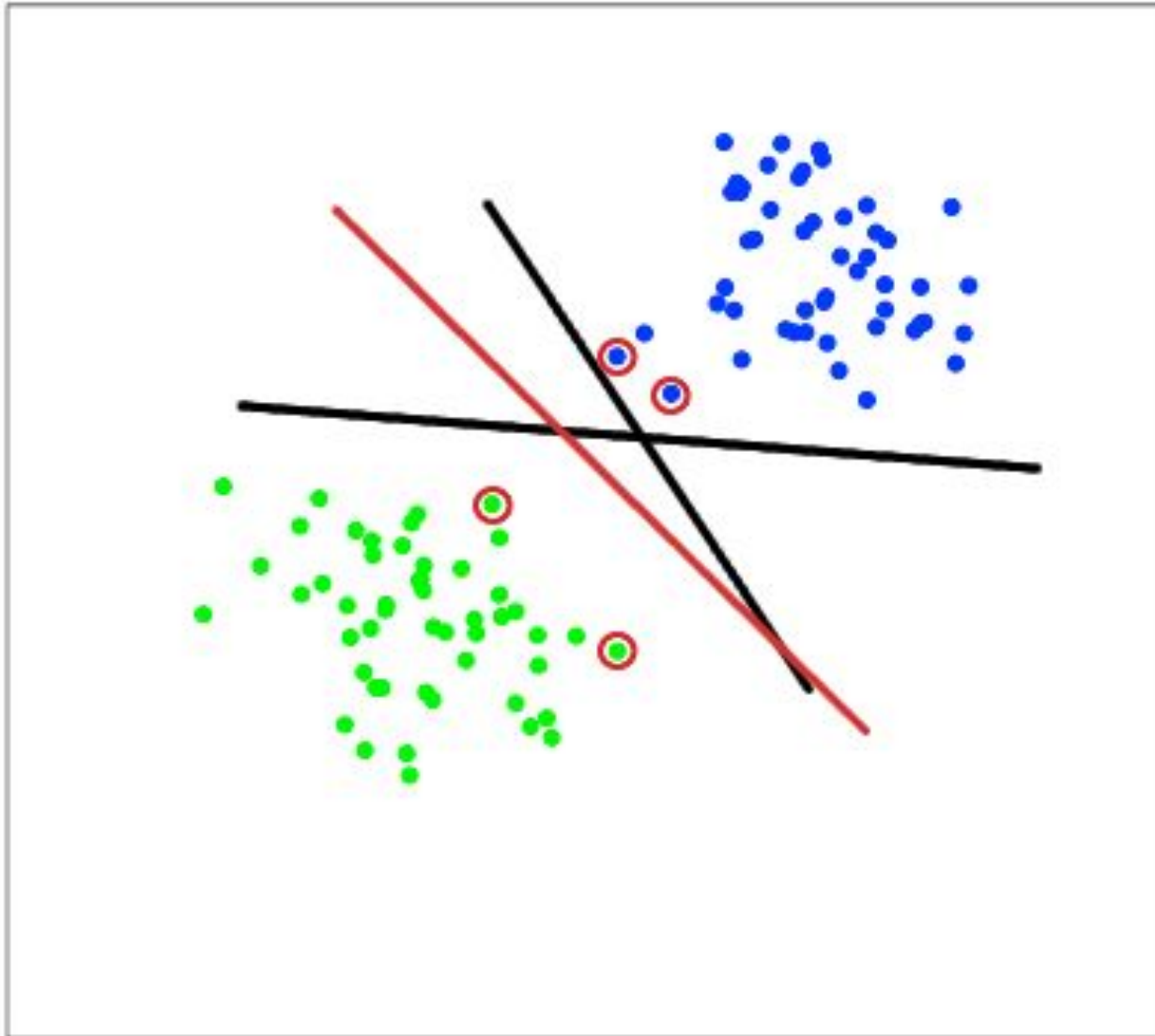




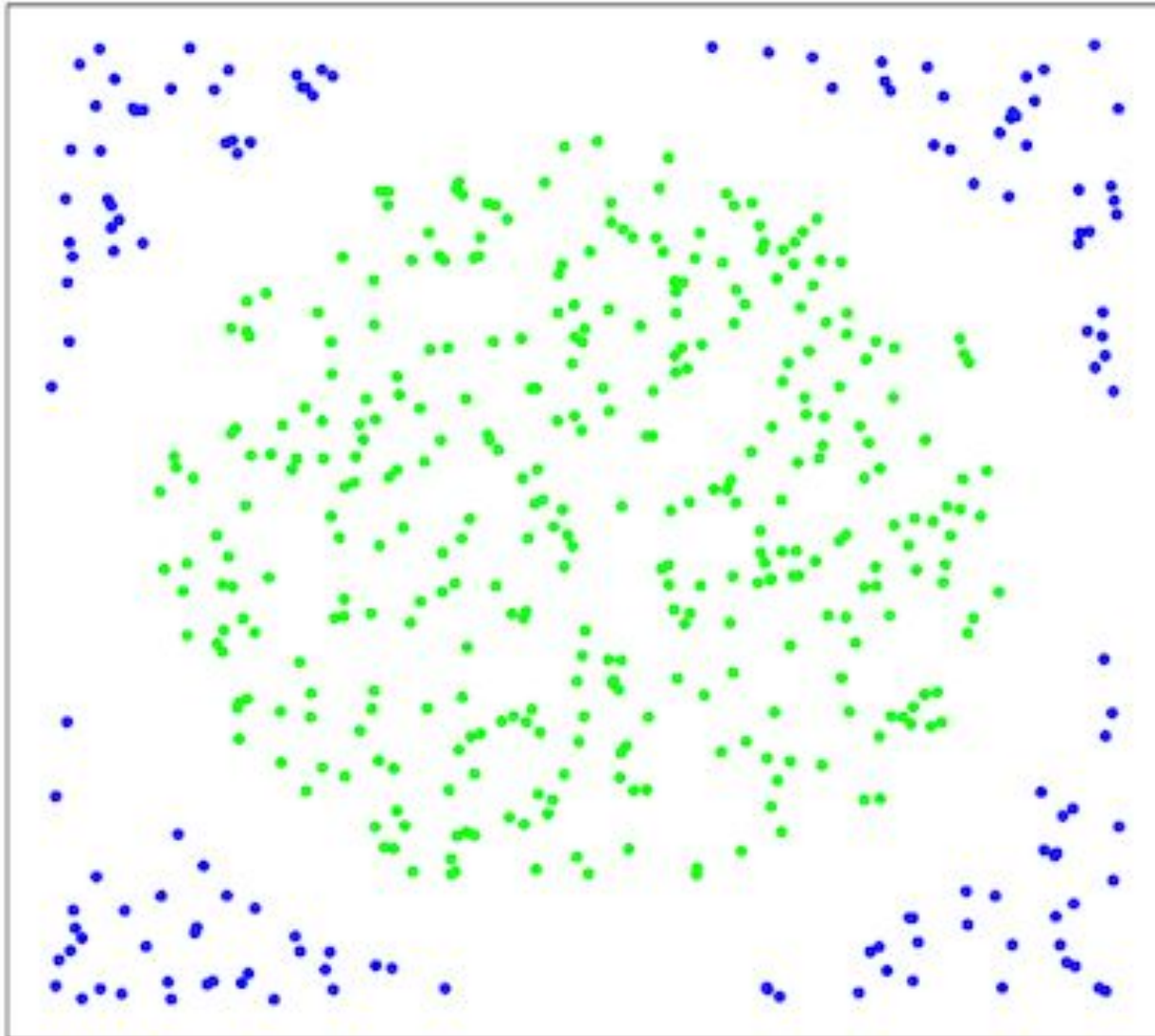
Метод опорных векторов



Метод опорных векторов



Метод опорных векторов



Метод опорных векторов

В этом случае поступают так: все элементы обучающей выборки вкладываются в пространство X более высокой размерности с помощью специального отображения $\varphi: \mathbb{R}^n \rightarrow X$. При этом отображение φ выбирается так, чтобы в новом пространстве X выборка была *линейно* разделима.