

Основы практического использования нейронных сетей.

Лекция 8. Обзор современных глубоких сетей для
обнаружения объектов на изображениях.

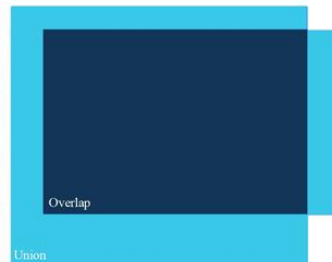
Дмитрий Буряк.
к.ф.-м.н.
dyb04@yandex.ru

Задача обнаружения на изображениях

- ❑ Множество изображений.
- ❑ Каждое изображение содержит несколько объектов.
- ❑ Классы объектов заданы.
- ❑ Необходимо определить классы объектов и их позиции.
- ❑ Ошибки двух видов:
 - ошибка в классификации (false positive)
 - «пропуск» объекта (false negative)
- ❑ IoU (Intersection over Union) – степень пересечения обнаруженного объекта с размеченной областью;
- ❑ mAP (Mean Average Precision) - средняя доля обнаруженных объектов по всем классам для заданных значений IoU.



$$IoU = \frac{\text{area of overlap}}{\text{area of union}}$$



База изображений PASCAL VOC

❑ PASCAL VOC (PASCAL Visual Object Classification)

- Создана в 2005г;
- Около 10К изображений;
- 20 классов.

❑ Соревнования PASCAL VOC

- Проводились в 2005-2012гг;
- Обнаружение (сегментация) объектов.



База изображений COCO

❑ COCO (Microsoft Common Objects in Context)

- Создана в 2015г;
- Более 123К изображений;
- Более 886К объектов;
- 91 класс.



❑ Конкурсы COCO

- Проводятся с 2015
- Обнаружение (сегментация) объектов, фона, ключевых точек объектов



❑ COCO. Обнаружение объектов на изображениях

- 200К изображений
- обучающая выборка: 500К объектов
- 80 классов



R-CNN

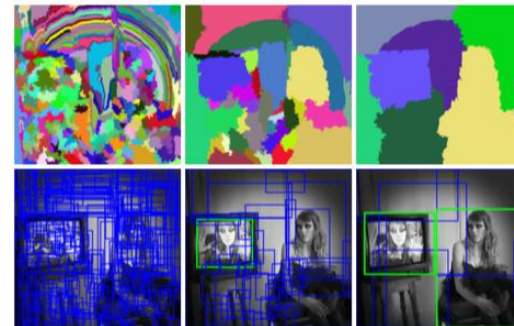
- ❑ R-CNN: Region-based Convolutional Network (R.Girshick et al., 2014);
- ❑ Предварительный отбор регионов интереса (Selective Search: J.R.R. Uijlings et al, 2012):

- Простые дескрипторы формы и цвета, различный масштаб;
- Низкие вычислительные затраты.

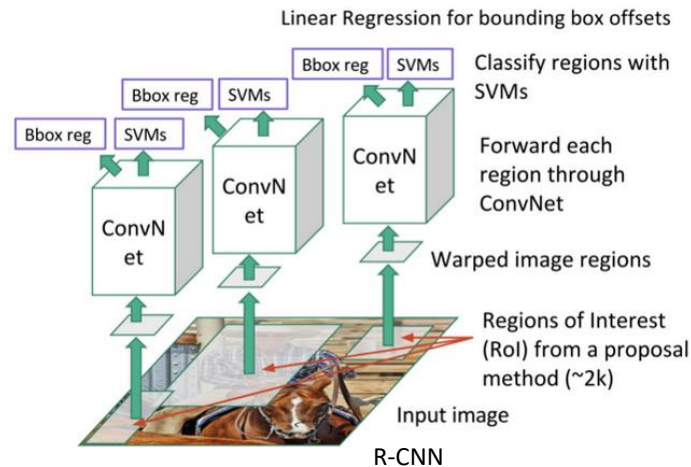
- ❑ Масштабирование региона → CNN → вектор признаков → классификатор для каждого класса (SVM) → регрессия (для позиции);

❑ **mAP = 62.4% (PASCAL VOC 2012)**

❑ **mAP = 31.4% (ImageNet 2013)**

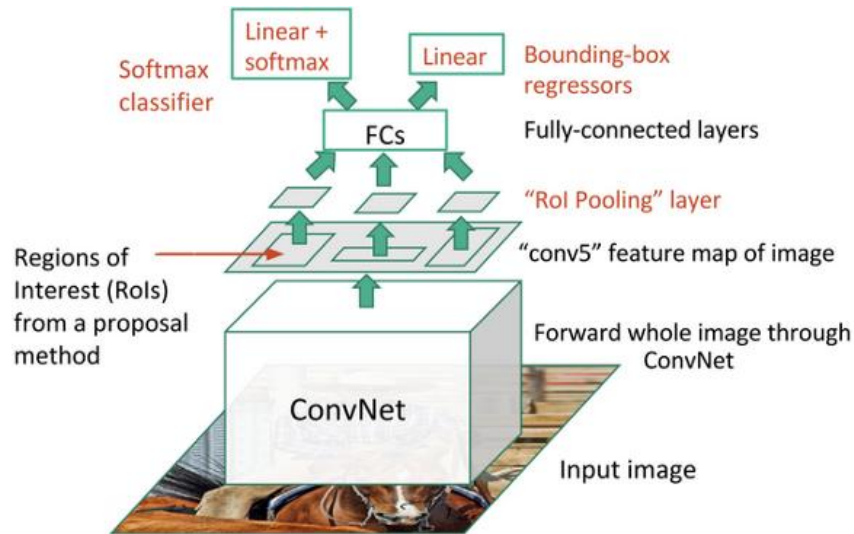


Selective Search: результаты сегментации и выбранные регионы



Fast R-CNN

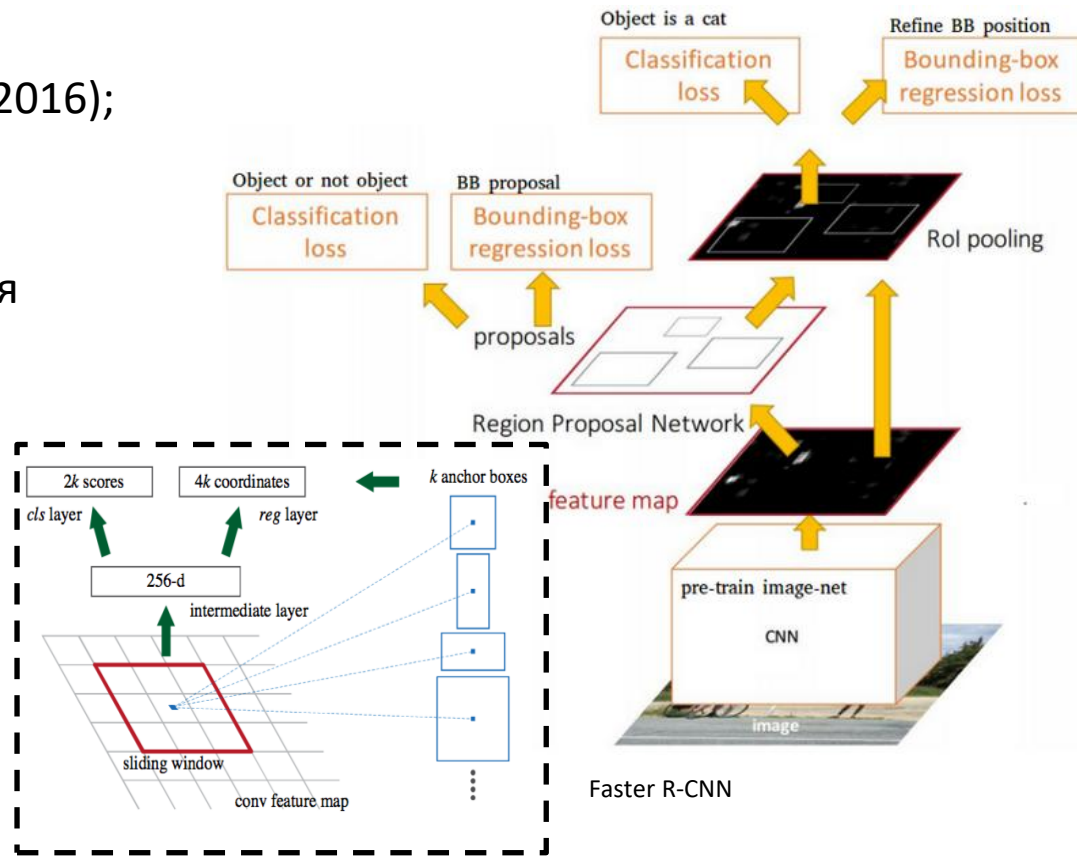
- ❑ Fast R-CNN: Fast Region-based Convolutional Network (R.Girshick et al., 2015);
- ❑ Однократное применение CNN для выделения признаков.
- ❑ CNN на всем изображении → Выбор регионов на картах → классификатор → регрессия (для позиции);
- ❑ **mAP = 70% (PASCAL VOC 2007)**
- ❑ **mAP = 68.8% (PASCAL VOC 2010)**
- ❑ **mAP = 68.4% (PASCAL VOC 2012)**



Fast R-CNN

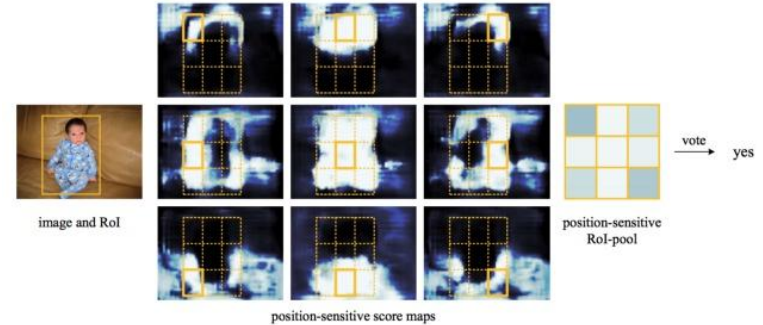
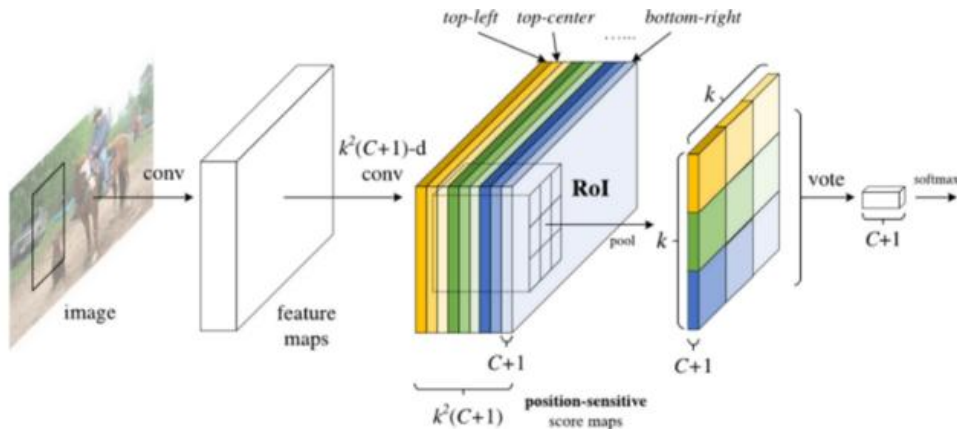
Faster R-CNN

- ❑ Faster R-CNN: Faster Region-based Convolutional Network (S. Ren et al., 2016);
- ❑ Selective Search – вычислительно «дорогой» .
- ❑ Region Proposal Network (RPN) для генерации регионов.
- ❑ Faster R-CNN = RPN+Fast R-CNN;
- ❑ Fast R-CNN обрабатывает карты признаков;
- ❑ 34x быстрее Fast R-CNN;
- ❑ **mAP = 78.8% (PASCAL VOC 2007)**
- ❑ **mAP = 75.9% (PASCAL VOC 2012)**

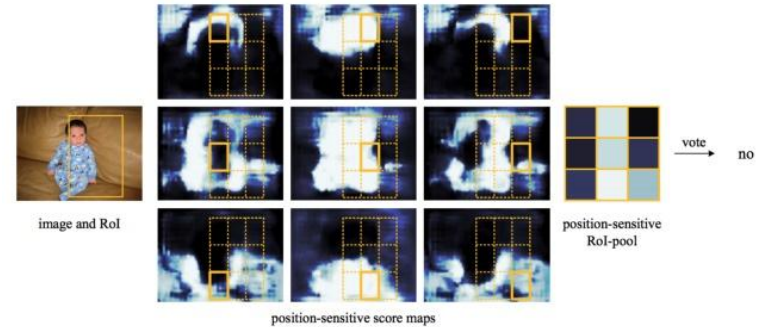


R-FCN

- ❑ R-FCN: Region-based Fully Convolutional Network (J. Dai et al., 2016);
- ❑ «Упрощение» этапа обработки регионов;
- ❑ Вычисление карт признаков-частей объектов;
- ❑ Применяется к результатам RPN
- ❑ 2.5x быстрее Faster R-CNN;
- ❑ **mAP = 83.6% (PASCAL VOC 2007)**
- ❑ **mAP = 53.2% (COCO 2015)**



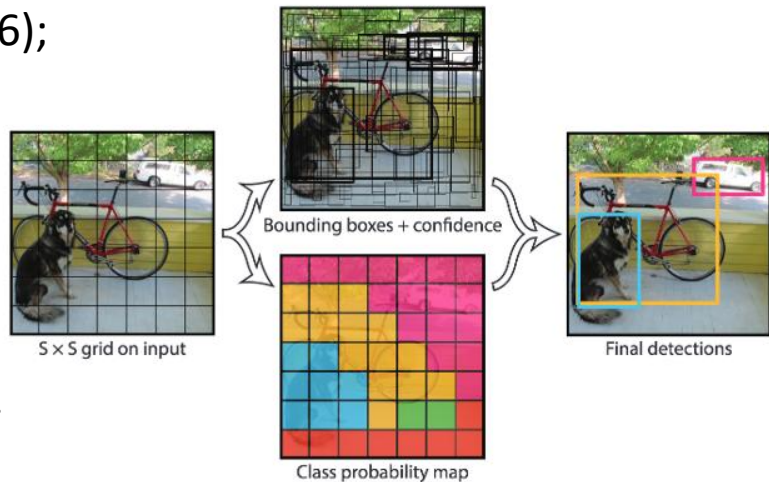
Visualization of R-FCN ($k \times k = 3 \times 3$) for the *person* category.



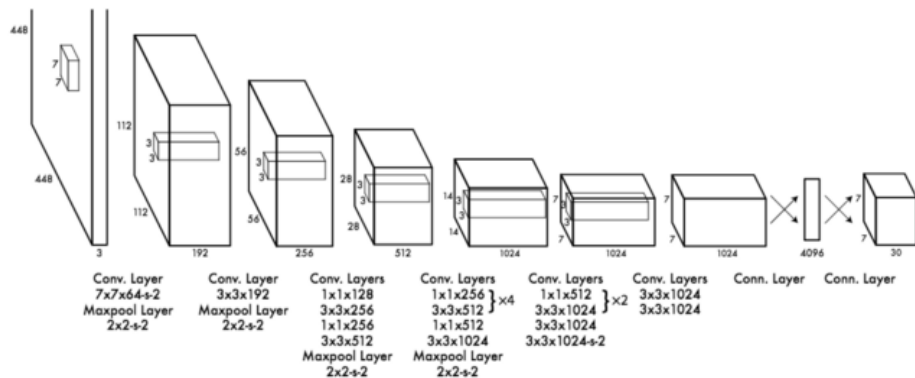
Visualization when an RoI does not correctly overlap the object.

YOLO

- ❑ YOLO: You Only Look Once (J. Redmon et al., 2016);
- ❑ Нет выделения регионов;
- ❑ SxS сегментов изображения;
- ❑ Выходной тензор $S \times S \times (C+B \times 5)$:
 - C – число классов,
 - B – число гипотез (прямоугольников) обнаруженных объектов (4 координаты + степень уверенности)



- ❑ Основана на GoogLeNet;
- ❑ Non-Maximum Suppression;
- ❑ Работа в «реальном времени»;
- ❑ **mAP = 63.7% (PASCAL VOC 2007)**
- ❑ **mAP = 57.9% (PASCAL VOC 2012)**



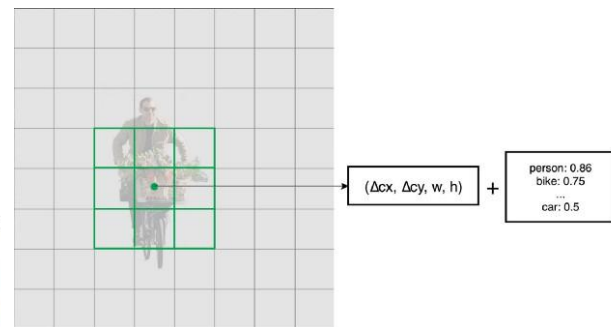
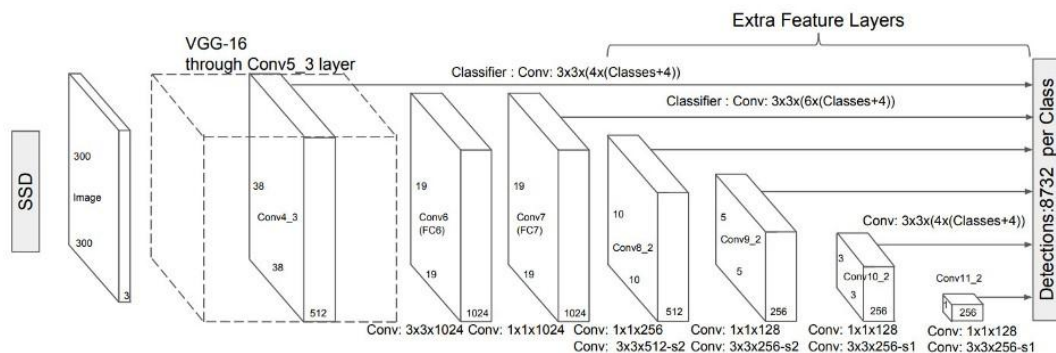
Non Maximum Suppression (NMS)

- ❑ Объединение нескольких перекрывающихся регионов.
- ❑ - Найти регион с максимальной уверенностью,
 - Удалить все регионы, пересекающиеся с ним,
 - Повторять пока список регионов не пуст.



SSD

- ❑ SSD: Single Shot Detector (W. Liu et al., 2016);
- ❑ Оценка «формы» объекта для каждой ячейки выходной карты;
- ❑ Оценка положения и вероятности класса;
- ❑ Обнаружение на разных масштабах;
- ❑ Non-maximum suppression;
- ❑ mAP = 83.2% (PASCAL VOC 2007)
- ❑ mAP = 82.2% (PASCAL VOC 2012)



Сравнение

Модель	PASCAL VOC 2007	PASCAL VOC 2010	PASCAL VOC 2012	COCO 2015
R-CNN	-	62.4%	-	-
Fast R-CNN	70%	68.8%	68.4%	-
Faster R-CNN	78.8%	-	75.9%	-
R-FCN	82%	-	-	53.2%
YOLO	63.7%	-	57.9%	-
SSD	83.2%	-	82.2%	48.5%

Feature Pyramid Networks (FPN)

- ❑ Проблема надежного обнаружения объектов разного размера;
- ❑ Сверточная сеть → пирамида карт признаков (разные масштабы) → признаки разного уровня;
- ❑ FPN – объединение карт признаков.

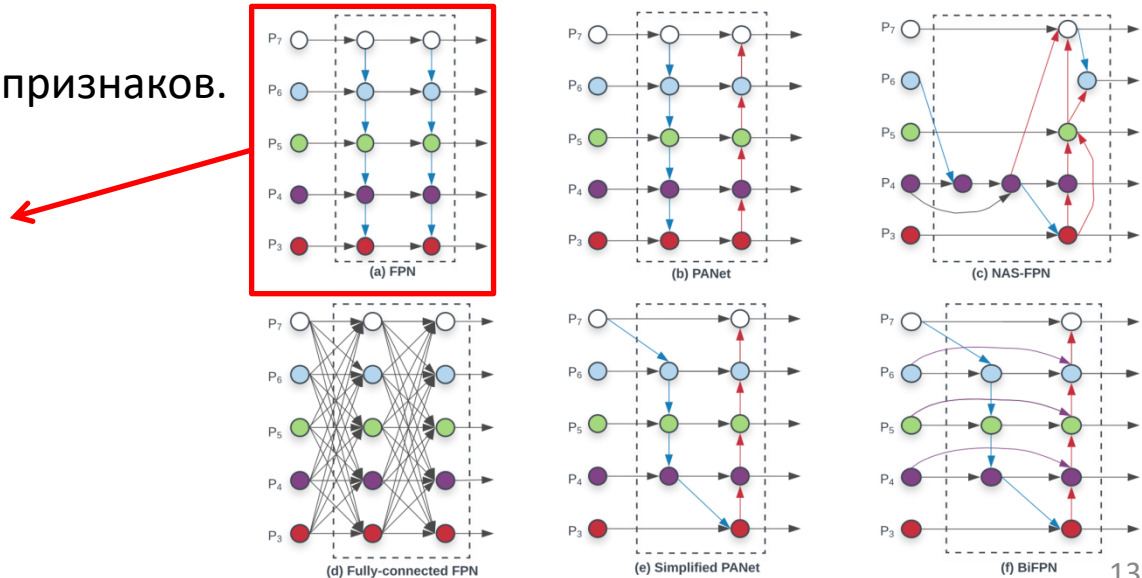


$$P_7^{out} = Conv(P_7^{in})$$

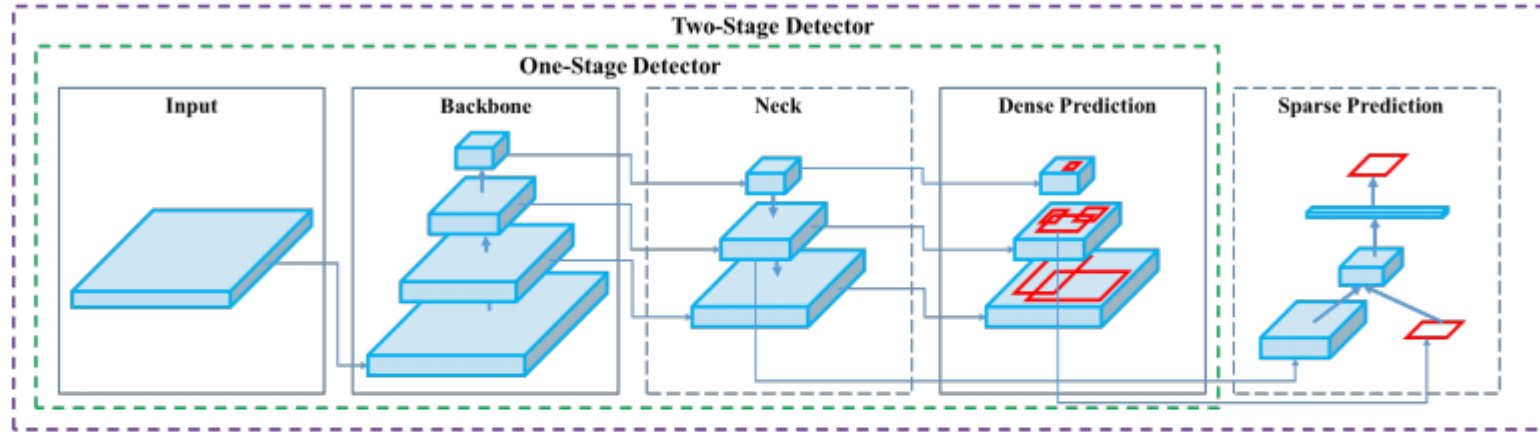
$$P_6^{out} = Conv(P_6^{in} + Resize(P_7^{out}))$$

...

$$P_3^{out} = Conv(P_3^{in} + Resize(P_4^{out}))$$



Структура детектора объектов



Input: { Image, Patches, Image Pyramid, ... }

Backbone: { VGG16 [68], ResNet-50 [26], ResNeXt-101 [86], Darknet53 [63], ... }

Neck: { FPN [44], PANet [49], Bi-FPN [77], ... }

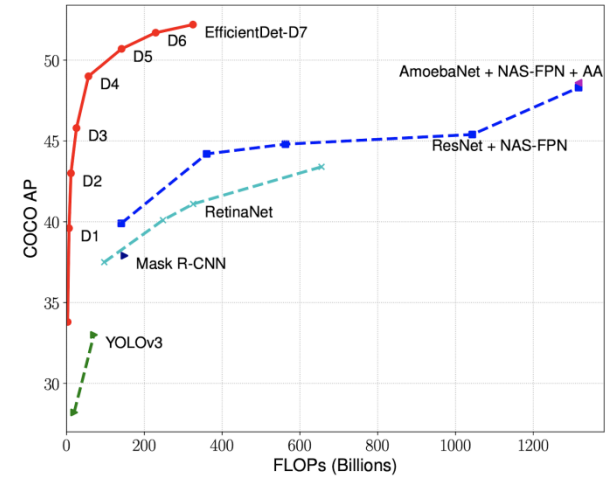
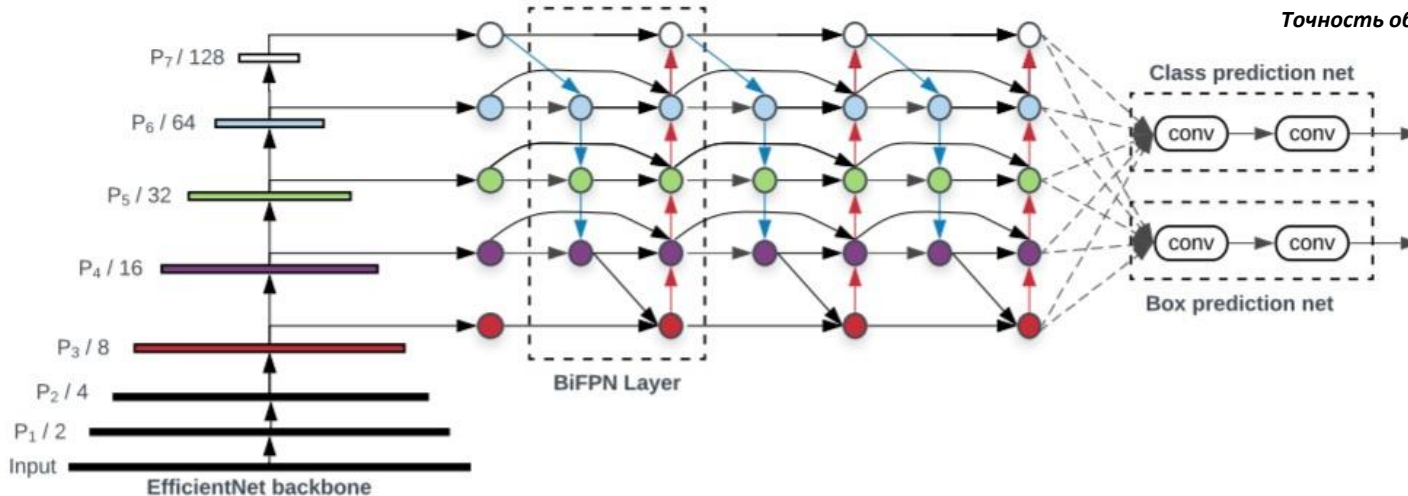
Head:

Dense Prediction: { RPN [64], YOLO [61, 62, 63], SSD [50], RetinaNet [45], FCOS [78], ... }

Sparse Prediction: { Faster R-CNN [64], R-FCN [9], ... }

EfficientDet

- ❑ M. Tan, et al., EfficientDet: Scalable and Efficient Object Detection, 2019.
- ❑ Базовая сеть EfficientNet;
- ❑ Взвешенная двунаправленная пирамида признаков (BiFPN)
- ❑ Смешанное масштабирование.



Точность обнаружения на базе COCO

ССЫЛКИ

- ❑ [A. Ouaknine, Review of Deep Learning Algorithms for Object Detection. 2018](#)
- ❑ R. Girshick et al., Rich feature hierarchies for accurate object detection and semantic segmentation. 2014.
- ❑ J.R.R. Uijlings et al., Selective Search for Object Recognition. 2012.
- ❑ R. Girshick, Fast R-CNN. 2015.
- ❑ S. Ren et al., Faster R-CNN: Towards Real-Time Object Detection with Region Proposal Networks. 2016.
- ❑ J. Dai et al., R-FCN: Object Detection via Region-based Fully Convolutional Networks. 2016.
- ❑ J. Redmon et al., You Only Look Once: Unified, Real-Time Object Detection. 2016.
- ❑ W. Liu et al., SSD: Single Shot MultiBox Detector. 2016.
- ❑ M. Tan, et al., EfficientDet: Scalable and Efficient Object Detection, 2019.

Вопросы

- ❑ Какие основные модули у сети Fast R-CNN?
- ❑ Какое назначение Feature Pyramid Networks?
- ❑ Общая структура детектора объектов на изображениях на основе НС?