Homework 2 - Object Detection

系級:智能系統 學號:312581006 姓名:張宸瑋

• Experiment Setup (Data pre-process, Hyperparameters,...)

Without SE module

```
def preproc(img, input_size, swap=(2, 0, 1)):
# 如果圖片是三通道的
if len(img.shape) == 3:
# 創建一個全為灰色 (114)的三通道圖片·大小為指定的input_size
padded_img = np.ones((input_size[0], input_size[1], 3), dtype=np.uint8) * 114
else:
# 如果是單通道的·則創建一個單通道的灰色圖片·大小為指定的input_size
padded_img = np.ones(input_size, dtype=np.uint8) * 114

# 計算將原始圖片縮放到模型指定輸入大小的縮放比例
r = min(input_size[0] / img.shape[0], input_size[1] / img.shape[1])

# 使用OpenCV的resize函數·將原始圖片按照計算得到的縮放比例進行縮放
resized_img = cv2.resize(
    img,
        (int(img.shape[1] * r), int(img.shape[0] * r)),
        interpolation=cv2.INTER_LINEAR,
).astype(np.uint8)

# 在預處理後的圖片中將縮放後的圖片放置到左上角·未被覆蓋的地方保持灰色
padded_img[: int(img.shape[0] * r), : int(img.shape[1] * r)] = resized_img

# 將預處理後的圖片性行通道交換·預設為(2, 0, 1)·即將原始圖片的通道順序由HWC轉換為CHW
padded_img = padded_img.transpose(swap)

# 將預處理後的圖片轉換為連續的內存佈局·並轉換數據類型為float32
padded_img = np.ascontiguousarray(padded_img, dtype=np.float32)

# 返回預處理後的圖片和縮放比例
return padded_img, r
```

Data pre-process

seed	None
output_dir	'./YOLOX_outputs'
print_interval	10
eval_interval	1
dataset	None
num_classes	1
depth	0.33
width	0.5
act	'silu'
data_num_workers	4
input_size	(704, 704)
multiscale_range	5
data_dir	'datasets/HW2_ObjectDetection_2023'
train_ann	'train_labels.json'
val_ann	'val_labels.json'
test_ann	'instances_test2017.json'
mosaic_prob	1.0
mixup_prob	1.0
hsv_prob	1.0
flip_prob	0.5
degrees	10.0
translate	0.1
mosaic_scale	(0.8, 2)

enable_mixup	True
mixup_scale	(0.5, 1.5)
shear	2.0
warmup_epochs	5
max_epoch	300
warmup_lr	0
min_lr_ratio	0.05
basic_lr_per_img	0.00015625
scheduler	'yoloxwarmcos'
no_aug_epochs	15
ema	True
weight_decay	0.0005
momentum	0.9
save_history_ckpt	False
exp_name	'yolox_s'
test_size	(704, 704)
test_conf	0.01
nmsthre	0.65

Hyperparameters

With SE module

```
def preproc(img, input_size, swap=(2, 0, 1)):
# 如果圖片是三通道的
if len(img.shape) == 3;
# 創建一個全為灰色(114)的三通道圖片·大小為指定的input_size
padded_img = np.ones((input_size[0], input_size[1], 3), dtype=np.uint8) * 114
else:
# 如果是單通道的 即創建一個單通道的灰色圖片·大小為指定的input_size
padded_img = np.ones(input_size, dtype=np.uint8) * 114
# 計算將原始圖片縮放到模型指定輸入大小的縮放比例
r = min(input_size[0] / img.shape[0], input_size[1] / img.shape[1])
# 使用OpenCV的resize函數 將原始圖片按照計算得到的縮放比例進行縮放
resized_img = cv2.resize(
    img,
    (int(img.shape[1] * r), int(img.shape[0] * r)),
    interpolation=cv2.INTER_LINEAR,
).astype(np.uint8)
# 在預處理後的圖片中將縮放後的圖片放置到左上角·未被灩蓋的地方保持灰色
padded_img[: int(img.shape[0] * r), : int(img.shape[1] * r)] = resized_img
# 將預處理後的圖片地行通道交換、預設為(2, 0, 1) 印將原始圖片的通道順序由HWC轉換為CHW
padded_img = padded_img.transpose(swap)
# 將預處理後的圖片轉換為建讀的內存佈局、並轉換數據類型為float32
padded_img = np.ascontiguousarray(padded_img, dtype=np.float32)
# 返回預處理後的圖片和縮放比例
return padded_img, r
```

Data pre-process

2023 11 13 10.73.07	INIO YULUX.COTE.CIAINEI.IJI E
keys	values
seed	None
output_dir	'./YOLOX_outputs'
print_interval	10
eval_interval	1
dataset	None
num_classes	1
depth	0.33
width	0.5
act	'silu'
data_num_workers	4
input_size	(704, 704)
multiscale_range	5
data_dir	'datasets/HW2_ObjectDetection_2023'
train_ann	'train_labels.json'
val_ann	'val_labels.json'
test_ann	'instances_test2017.json'
mosaic_prob	1.0
mixup_prob	1.0
hsv_prob	1.0
flip_prob	0.5
degrees	10.0
translate	0.1
mosaic_scale	(0.5, 2)

enable_mixup	True
mixup_scale	(0.5, 1.5)
shear	2.0
warmup_epochs	5
max_epoch	350
warmup_lr	0
min_lr_ratio	0.05
basic_lr_per_img	0.00015625
scheduler	'yoloxwarmcos'
no_aug_epochs	15
ета	True
weight_decay	0.0005
momentum	0.9
save_history_ckpt	False
exp_name	'yolox_s'
test_size	(704, 704)
test_conf	0.01
nmsthre	0.65

Hyperparameters

 Explain which layer you add SE modules to and compare the corresponding results

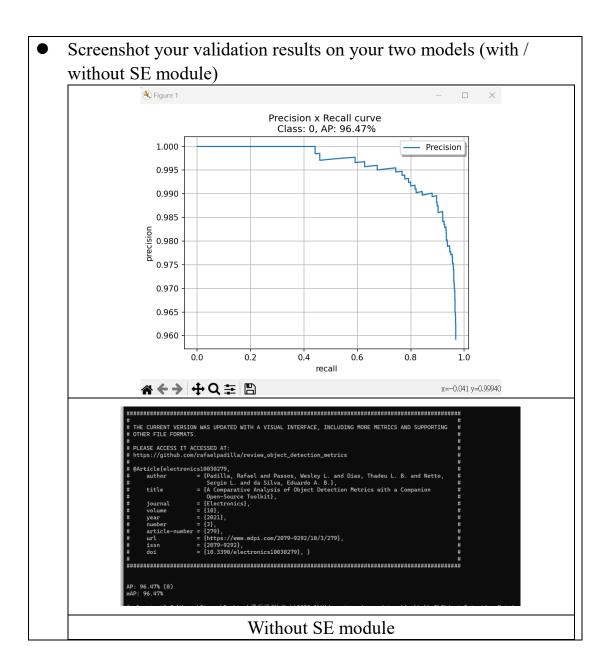
修改 YOLOX backbone 中 CSPDarknet 的 CspLayer, 將 SE module 加入到其中

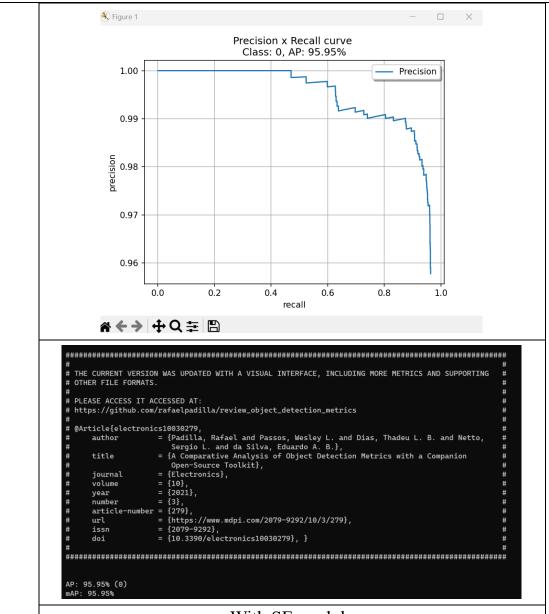
```
(dark2): Segmential(
(dark2):
```

左圖為未加入與右圖加入 SE module 結構比較

結果討論:

這次在添加 SE Module 後的結果看起來不但沒有提升,跟原本的表現相比,還差了一點,我認為可能的原因可能是因為模型已經足夠複雜,已經能充份的學習到這些訊息,且因為這次提供的資料及較小,因此對於添加 SE Module 並不會有太大的改善。





With SE module

Installation

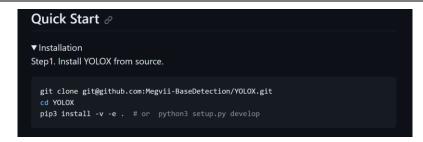
(yolox_test) C:\Users\Steven>cd "C:\Users\Steven\Desktop\課程資料\交大\2023-1\Video streaming and tracking\hw\hw2\Origin al"

移動到專案資料夾(Original 或 SE 都可以)

輸入 pip3 install -v -e .安裝環境

```
(yolox_test) C:\Users\Steven\Desktop\課程資料\交大\2023-1\Video streaming and tracking\hm\hm2\Original-conda install pyt orch==1.12.1 torchision==0.13.1 torchaudio==0.12.1 -c pytorch -c conda-forge Collecting package metadata (current_repodata.json): / DEBUG:urllib3.connectionpool:Starting new HTTPS connection (1): repo.anaconda.com:443
DEBUG:urllib3.connectionpool:Starting new HTTPS connection (1): conda.anaconda.org:443
DEBUG:urllib3.connectionpool:Starting new HTTPS connection (1): repo.anaconda.com:443
DEBUG:urllib3.connectionpool:https://repo.anaconda.com:443 "GET /pkgs/r/win-d4/current_repodata.json HTTP/1.1" 304 0
DEBUG:urllib3.connectionpool:https://repo.anaconda.com:443 "GET /pkgs/main/noarch/current_repodata.json HTTP/1.1" 304 0
DEBUG:urllib3.connectionpool:https://repo.anaconda.com:443 "GET /pkgs/main/noarch/current_repodata.json HTTP/1.1" 304 0
DEBUG:urllib3.connectionpool:https://repo.anaconda.com:443 "GET /pkgs/msys2/noarch/current_repodata.json HTTP/1.1" 304 0
DEBUG:urllib3.connectionpool:https://repo.anaconda.com:443 "GET /pkgs/msys2/noarch/current_repodata.json HTTP/1.1" 304 0
DEBUG:urllib3.connectionpool:https://repo.anaconda.com:443 "GET /pkgs/r/noarch/current_repodata.json HTTP/1.1" 304 0
DEBUG:urllib3.connectionpool:https://repo.
```

這裡要注意的是 PyTorch 要另外安裝,不然會下載到 cpu 版本的,根據自己的環境安裝對應的 PyTorch,以我的例子來說透過 conda install pytorch==1.12.1 torchvision==0.13.1 torchaudio==0.12.1 -c pytorch -c conda-forge 指令下載。



安裝流程也可以參考 YOLOX 官方提供步驟

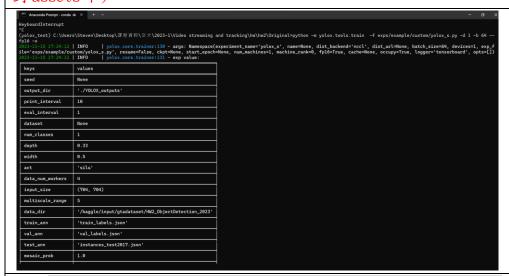
注意:也可以透過 env. yml 建立環境,但需要自行下載 PyTorch

Instruction

```
pillos pigs/main/sin-64:pillos-9.4.9-py310hd77b12b_8 done

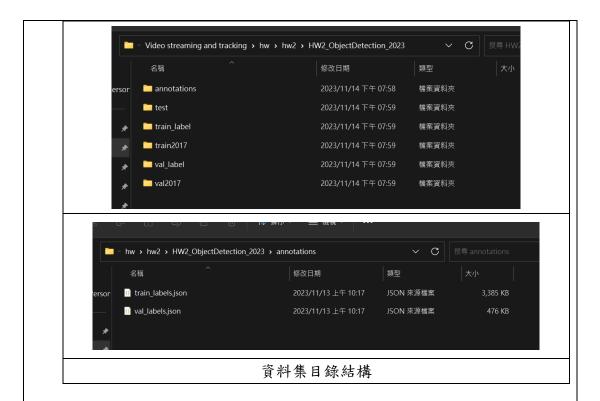
(yolos_test) C:\Users\Steven\Desktop\BF BINS_1\S23-\Users\Steven\Desktop\BF BINS_1\S23-\Users\Steven\Desktop\BF BINS_1\S23-\Users\Steven\Desktop\BF BINS_1\S23-\Users\Steven\Desktop\BF BINS_1\S23-\Users\Steven\Desktop\BF BINS_1\S23-\Users\BF BIN
```

透過 python -m yolox.tools.demo image -f exps/example/custom/yolox_s.py -c weights/best_ckpt.pth --path assets/HW2_ObjectDetection_2023/val2017 --save_result --device gpu 指令,將結果輸出到指定資料夾(請將資料集放到 assets下)



透過 python tools/train.py -f exps/example/custom/yolox_s.py -d 1 -b 64 -fp16 -o 指令執行模型訓練(請將資料集放到 datasets 下)

透過 python pascalvoc.py -gt ../val_label -det SE -t 0.85 -gtformat xywh -detformat xyrb -gtcoords rel -detcoords abs -imgsize "(1920,1080)" -sp results 指令計算 mAP



Reference

Megvii-BaseDetection/YOLOX: YOLOX is a high-performance anchor-free YOLO, exceeding yolov3~v5 with MegEngine, ONNX, TensorRT, ncnn, and OpenVINO supported. Documentation: https://yolox.readthedocs.io/(github.com)