

非极大抑制算法

非极大抑制算法是一种用于目标检测和图像分割的常用算法'用于去除冗余的检测框。虽然这个算法在大语言模型中并罕有应用'但如果想比较全面地了解深度学习技术'还是需要稍微了解一下。

所有的目标检测算法都包括以下三个步骤:

- 第1步 : 利用滑动窗口提取一个窗口的搜索空间;
- 第2步 : 用分类器或者回归器对窗口进行置信度评估;
- 第3步 : 利用非极大值抑制算法合并每一个对象的边界框 。

目标检测算法'会在第一步中为每个目标识别对象确定不止1个边界框'但是最后进行目标识别结果输出的时候'仅仅需要一个边界框。这个时候'就需要去找出一个最有利于目标识别的框来进行目标识别。非极大值抑制算法就是实现"由多到一"过程的一种算法。

算法原理

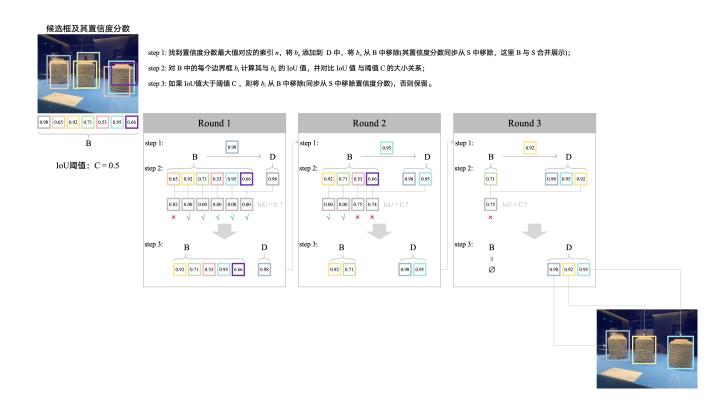
- 设置交并比(IoU)两个边界框交集面积与并集面积的比率,用来衡量两个框的重叠程度)阈值 C;
- 初始化一个空集合 D = '用来存放最终的边界框结果 ;
- 如果 B 为非空'则执行以下步骤:
 - 。 找到 S 中置信度分数最大值对应的索引 n ;
 - 。 将 b_n 添加到集合 D 中 ;
 - 。 将 b_n 从集合 B 中移除;
 - 。 将 s_n 从集合 S 中移除 ;
 - 。 对于集合 B 中的每个边界框 b_i '计算其与 b_n 的IoU值;
 - 如果 IoU 值大于阈值 C '则将 b_i 从集合 B 中移除 '将 s_i 从集合 S 中移除 ;
 - 。 重复上述步骤 '直到集合 B 为空 $^{\circ}$
- 返回集合 D '即为最终的边界框结果 。

其中 'loU 的计算公式为:

$$IoU = rac{b_n \cap b_i}{b_n \cup b_i}$$

其中 , $b_n \cap b_i$ 表示 b_n 和 b_i 的交集面积 , $b_n \cup b_i$ 表示 b_n 和 b_i 的并集面积 。

具体案例



```
import numpy as np
def IoU(target_box, boxes):
   计算一个target_box与多个boxes之间的 IoU。
    参数:
    target_box (list or tuple): 目标边界框 [x1, y1, x2, y2]
    boxes (list of lists): 参考边界框 [[x1, y1, x2, y2], ...]
   返回:
    list: 每个参考边界框相对于目标边界框的 IoU 值
    def iou_single(box1, box2):
       x1 = max(box1[0], box2[0])
       y1 = max(box1[1], box2[1])
       x2 = min(box1[2], box2[2])
       y2 = min(box1[3], box2[3])
       # 计算交集区域的宽高
       w = \max(0, x2 - x1)
       h = \max(0, y2 - y1)
       inter_area = w * h
       # 各自区域面积
       area_box1 = (box1[2] - box1[0]) * (box1[3] - box1[1])
       area_box2 = (box2[2] - box2[0]) * (box2[3] - box2[1])
       # 并集面积
       union_area = area_box1 + area_box2 - inter_area
       # 防止除以零
       if union_area == 0:
           return 0.0
       return inter_area / union_area
    ious = []
    for box in boxes:
```

```
iou_val = iou_single(target_box, box)
      ious.append(iou_val)
   return np.array(ious)
def NMS(B, S, C=0.5):
   非极大抑制算法,用于筛选出具有最高置信度的候选框。
   参数:
   B (numpy₁ndarray): 候选框数组,形状为 (N, 4),其中 N 是候选框的数量,每个候选框由四个坐标值表示
   S (numpy ndarray): 置信度分数数组,形状为 (N,),每个元素表示一个候选框的置信度分数
   C (float, optional): 置信度阈值, 默认为 0.5。如果候选框的置信度分数小于此阈值, 则将其删除。
   返回:
   numpy.ndarray: 筛选出的候选框数组,形状为 (M, 4), 其中 M 是筛选后候选框的数量
   # 初始化 D 为二维空数组
   D = np.empty((0, 4), dtype=B.dtype)
   round = 0
   # 如果 B 不为空,则循环执行以下操作
   while B.size > 0:
      round += 1
      print(f"第{round}轮 ---
      print(f"初始B: {B}")
      print(f"初始S: {S}")
      # 从 S 中提取置信度分数最大值所对的索引
      max_index = np_argmax(S)
      print(f"置信度分数最大值的索引: {max_index}")
      # 从 B 中提取置信度分数最大值所对应的候选框
      max_box = B[max_index]
      print(f"置信度分数最大值所对应的候选框(选定候选框): {max_box}")
      # 使用 np.vstack 将新的候选框添加到 D 中
      D = np.vstack((D, max_box))
      print(f"新增选定候选框后的D: {D}")
      # 从 B 和 S 中删除置信度分数最大值所对应的候选框
      B = np.delete(B, max_index, axis=0)
      S = np.delete(S, max_index)
      print(f"删除选定候选框后的B: {B}")
```

```
print(f"删除选定候选框后的S: {S}")
       # 计算 max_box 与 B 中所有候选框的 IoU
       ious = IoU(max_box, B)
       ious = np.array(ious)
       print(f"选定候选框与其他候选框的IoU: {ious}")
       # 找到 IoU 大于 C 的框的索引
       iou_indices = np.where(ious > C)[0]
       print(f"IoU大于C的框的索引: {iou indices}")
       # 从 B 和 S 中删除 IoU 大于 C 的框
       B = np.delete(B, iou_indices, axis=0)
       S = np.delete(S, iou_indices)
       print(f"删除IoU大于C的框后的B: {B}")
       print(f"删除IoU大于C的框后的S: {S}")
   # 返回最终的候选框数组
   return D
# test
if __name__ == "__main__":
   # 候选框
   B = np.array([[20, 50, 60, 110],
                [22, 52, 58, 114],
                [65, 52, 110, 114],
                [70, 45, 112, 112],
                [120, 60, 185, 125],
                [125, 52, 190, 123],
                [126, 53, 193, 108]])
   # 置信度分数
   S = np.array([0.98, 0.65, 0.92, 0.71, 0.53, 0.95, 0.66])
   # 非极大抑制算法筛选出最终的候选框
   D = NMS(B=B, S=S, C=0.5)
   # 输出最终的候选框
   print(f'最终的候选框: {D}')
```