## 搜狐 > 科技 > 正文



机器之心

1555 文章

326万

查看TA的文章>

# 专栏 | CVPR 2017论文解读:用于单目图像车辆3D 检测的多任务网络

2017-07-24 13:57

机器之心专栏

作者:贾思博

昨日,CVPR 2017获奖论文公布,引起了业内极大的关注。但除了这些获奖论文,还有众 多精彩的论文值得一读。因此在大会期间,国内自动驾驶创业公司 Momenta 联合机器之心 推出CVPR 2017精彩论文解读专栏,本文是此系列专栏的第一篇,作者为 Momenta 高级 研发工程师贾思博。

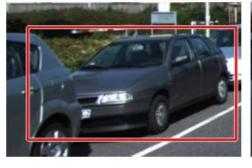
论文:Deep MANTA: A Coarse-to-fine Many-Task Network for joint 2D and 3D vehicle analysis from monocular image

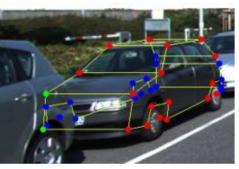
# Deep MANTA: A Coarse-to-fine Many-Task Network for joint 2D and 3D vehicle analysis from monocular image

Florian Chabot<sup>1</sup>, Mohamed Chaouch<sup>1</sup>, Jaonary Rabarisoa<sup>1</sup>, Céline Teulière<sup>2</sup>, Thierry Chateau<sup>2</sup> <sup>1</sup> CEA-LIST Vision and Content Engineering Laboratory, <sup>2</sup> Pascal Institute, Blaise Pascal University <sup>1</sup>{florian.chabot, mohamed.chaouch, jaonary.rabarisoa}@cea.fr <sup>2</sup>{celine.teuliere, thierry.chateau}@univ-bpclermont.fr

这篇文章主要处理单目图像中的车辆检测问题。车辆检测是一个经典的基于图像的目标检测 问题,也是智能驾驶感知过程的核心问题之一。现有的多种目标检测框架如 Faster RCNN、YOLO 等已经可以较好地处理一般的目标检测问题,但是在应用于车辆检测时还有 两个主要的痛点:(1)现有目标检测算法在平均准确率(AP)衡量下可以做到较高精度, 但是目标包围框的定位(Localization)精度不够,后者对于车辆检测进一步分析有重要作 用;(2)目标检测局限在图像空间中,缺乏有效算法预测车辆在真实 3D 空间中的位置和 姿态。

针对以上问题,作者在这篇文章中提出了一种基于单目图像检测车辆并预测 3D 信息的框 架。在文章中,对于一个 3D 车辆目标的描述,包括:车辆包围立方体的位置坐标,各个部 件(如车轮、车灯等)的 3D 坐标、可见性、地平面方向上的旋转角,以及车辆自身 3D 尺 寸。下图是车辆建模的示意图。论文通过预测车辆自身 3D 尺寸,从标注的 3D 模型库中找 到最相近的 3D 模型,进一步根据预测出的部件的 2D 坐标与 3D 模型坐标进行 PnP 匹配得 到车辆的 3D 位置与姿态。





大家都在搜:智能手刺

#### 热门图集





缩骨功再现江湖?小偷给 10cm门缝进店盗窃



女子霸占垃圾房违建40 米 点煤气罐抗拆

## JD.COM 京东。

¥7499.00

# 24小时热文

1

为什 把朋



2017年07月25日 07:39 1 of 6

更多

3

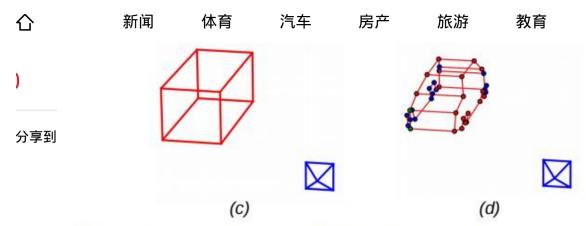


Figure 4. Example of one 2D/3D vehicle model. (a) the bounding box B, (b) 2D part coordinates S and part visibility V: visible parts (red), occluded parts (green) and self-occluded parts (blue). (c) the 3D bounding box  $B^{3d}$  and (d) the associated 3D shape  $S^{3d}$ .

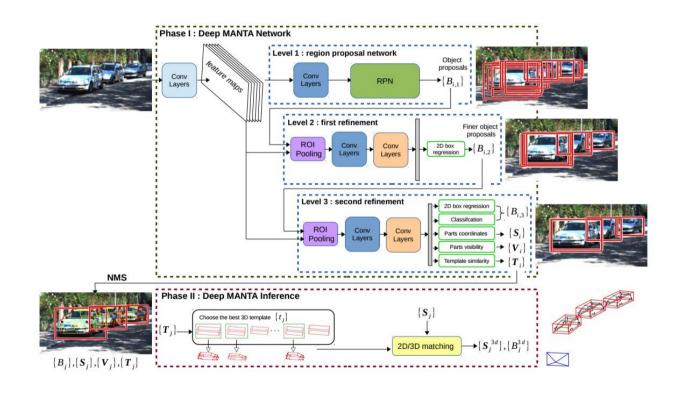
时尚

科技

财经

娱乐

论文使用的网络结构基于 Faster RCNN 框架。新的训练方式最突出的特点有以下几点: (1)网络不仅预测车辆包围框,同时还预测车辆部件坐标、部件可见性、车辆自身尺寸等 丰富的信息;(2)网络使用了级联的结构(cascade)预测以上信息,在共享底层特征 (feature map)的同时提供足够的拟合能力预测多种信息,并反复回归包围框,提高定位 精度;(3)在网络推测(inference)时使用上述预测的信息进行 2D/3D 匹配以得到车辆 的 3D 姿态与位置信息。训练/推测过程的流程图如下图。此外,论文还提出了适合这一训 练框架的标注方法,只需要标注 3D 空间下车辆的 3D 包围框,程序可以自动从 3D 模型库 中找到尺寸最相近的模型,并根据姿态信息自动生成部件坐标、部件可见性。这一标注方案 对于 KITTI 这类带有 3D 信息的数据集来说是很方便的。



文章使用了 103 个标准车辆 3D 模型,每个模型包含 36 个部件坐标信息。网络基础结构使 用了 GoogleNet 以及 VGG16, 具体训练参数详见文章第5节。模型在 KITTI 的车辆检 测、角度回归、3D 定位任务中均达到了领先水平,验证了这一方法的有效性。

# Q&A

1.在多任务网络中是如何平衡各个任务的 loss,以及如何利用部件可见性这一任务的?

A:除了部件坐标外均使用经验值 loss weight = 1,对于部件坐标尝试 loss weight = 3 时效 果更佳。部件可见性主要用于辅助网络学习部件坐标信息,在 inference 中并没有用到这一 信息。另外,在回归部件坐标时,对于不可见的部件关键点没有给 loss,对于可见的部件

苏宁 别自

京东

关于





#### 搜狐号推荐



IT之家 IT之家是业[ 网站。IT之影

虎嗅网 聚合优质创?



首席发言者 关注前沿科:

量子位 关注前沿科:



科客 科客网(www 技资讯网站。

联系我们

新闻 汽车 房产 时尚 科技 财经 娱乐 更多 仚 体育 旅游 教育 又円没有提到这一点。

在分类不同车型时,为什么回归 Template similarity 即车辆尺寸与每一个模型的尺寸比 分享到,而不是直接回归车辆尺寸?如果有不同车型具有同样尺寸怎么办?

A:使用 Template similarity 是一个简便的提供归一化的方法,如果直接回归尺寸,对于不 同的车型 scale 相差较大,效果不好。Caltech 模型库中确实有可能出现同样尺寸的情形, 但从训练结果看并没有造成明显的问题。

3. 关于作者提出的「弱标注方法」,是如何标注车辆的 3D 框的?

A:KITTI 数据集中有车辆的 3D groundtruth,所以可以直接生成 3D 框数据,不需要额外 标注。对于真实环境下的数据,作者正在尝试解决,现在还没有一个比较有效的方案。

本文为机器之心专栏,转载请联系本公众号获得授权。 返回搜狐,查看更多

声明:本文由入驻搜狐号的作者撰写,除搜狐官方账号外,观点仅代表作者本人,不代表搜狐立场。

阅读 (1617) 不感兴趣 投诉

本文相关推荐

cvpr论文下载 3d打印论文3000字 维普论文检测系统 格子论文检测免费入口 中国知网论文检测官网 论文重复率检测 论文相似度检测 论文照妖镜在线检测 cnki论文检测入口

格子达论文检测怎么样 论文检测网站有哪些 gocheck论文检测专家

广告

我来说两句 0人参与,0条评论

来说两句吧……

登录并发表

搜狐"我来说两句" 用户公约

还没有评论,快来抢沙发吧!

推荐阅读

苏宁、圆通指责京东霸权封杀快递公司,京东回应:第三方物流均可使用

™ 36氪 · 今天 07:17

 $\odot$ 

刘兴亮 | 京东和天天快递这点事



🗥 刘兴亮 · 昨天 22:14

 $\odot$ 





# 为什么你们在现实里聊天high不起来,一到网上全变老司机?



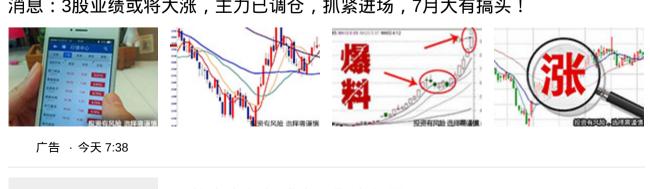
# "空调病"到底是个啥?这个夏天,你也"得病"了吗?



# 肖锋: 贾跃亭所代表的圈钱时代结束了



消息:3股业绩或将大涨,主力已调仓,抓紧进场,7月大有搞头!



-粒光点如何成为一颗小行星

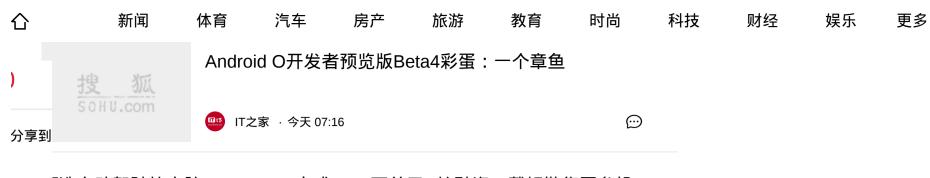
更多

财经

娱乐



2017年07月25日 07:39



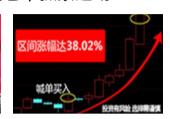
』「造自动驾驶的大脑,Momenta完成4600万美元B轮融资,戴姆勒集团参投



突降利好!这6股打死都别卖,主力已调仓,抓紧进场









广告 · 今天 7:38

加载更多

6 of 6 2017年07月25日 07:39