# 活動報告 (SSDモデルによる物体検出)

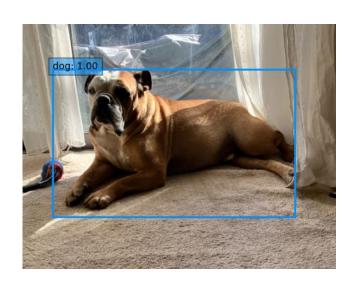
#### 物体検出とは

以下のように、ある物体がどのクラスに属するかだけではなく、 その物体の場所を特定する。

物体検出は一つの画像から複数の物体を特定することができる。 画像中の枠をBounding Box(Bbox)と呼ぶ。







#### 有名なモデル

• SSD(Single Shot MultiBox Detector) バランスが良い??

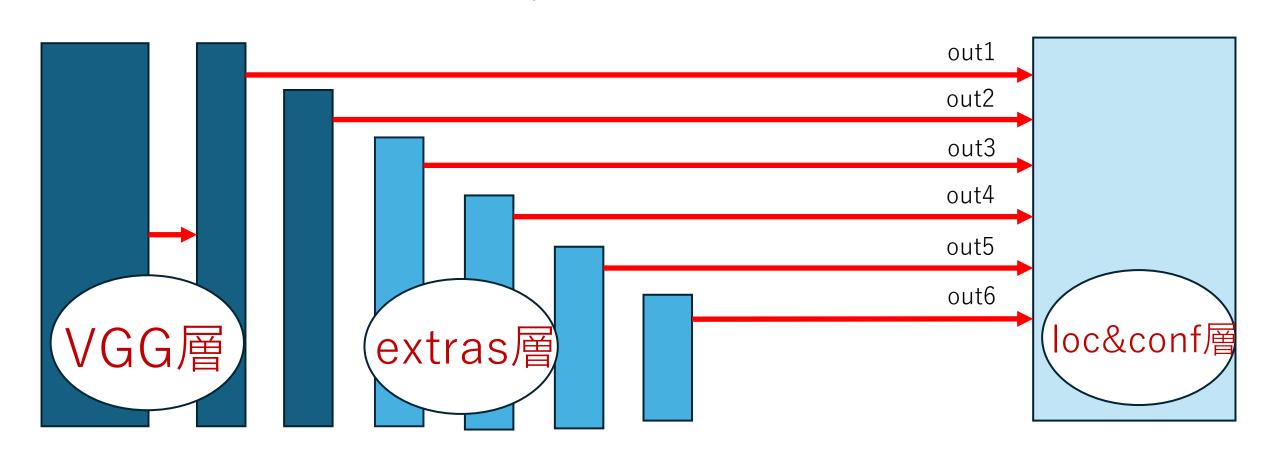
SSDの他にも、、、、、、、

• YOLO(You Only Look Once) SSDよりも高速

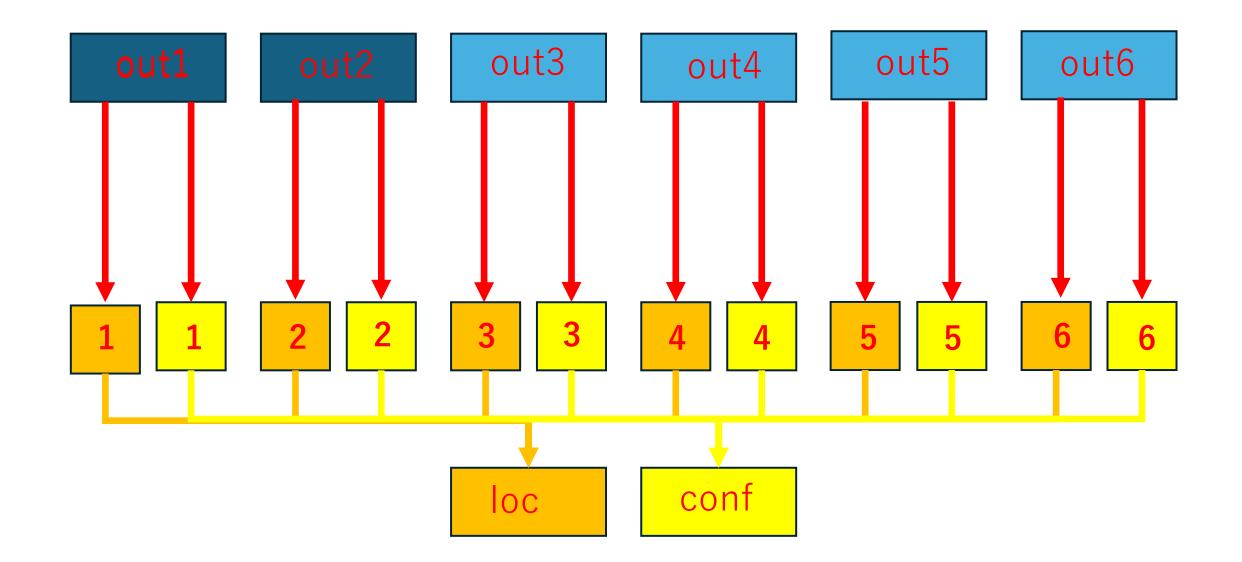
• Faster R-CNN(R-CNN→Fast R-CNN →Faster R-CNN) SSDよりも高精度

#### SSDの構造

以下のような構造にすることで、小さい物体と大きい物体を検 出できるようにしている。



### SSDの構造 (locとconf層の中身)



#### 学習と推論の流れ

- 学習
- ①データの前処理をする。
- ②各特徴マップの各セルごとにいくつかのデフォルトボックス (Dbox)を作る。
- ③前処理したデータをネットワークに入れる。Dboxごとにloc(オフセット値)とconfを求める。
- ④教師データとネットワークの出力値を比較して損失値を出す。
- ⑤損失値が減るようにパラメータを更新する。
- ⑥以上をエポック数分繰り返す。

#### Dboxとは

Bboxの元となるbox。右図のように一つのセルにつき、いくつかの形のDboxがあり、特徴マップを埋め尽くすように配置されている。

すべてのDboxについてlocとconfを求めて、locを使ってBboxにして、それぞれの物体につきconfをもとに一つのBboxを決定する。

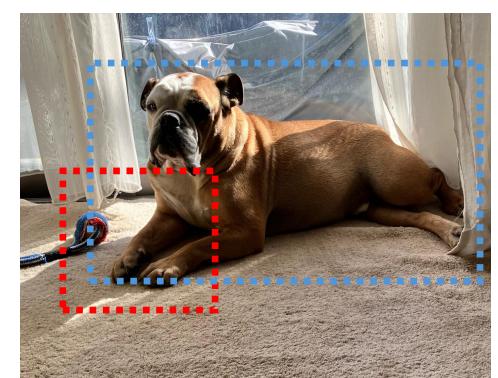


#### 教師データの作成

各画像のBboxの座標をそのまま教師データには使用しない。それぞれのDboxがIoU値をもとに最もマッチするBboxをそれぞれの画像で求める。そして、そのBboxのクラスとオフセット値(DboxとBboxの座標がどれだけ離れているのか)が教師データとなる。

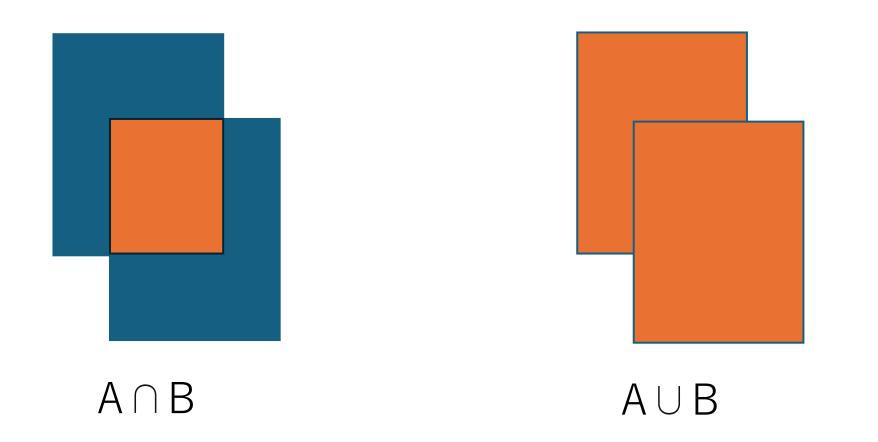
Bbox(xmin,ymin,xmax,ymax) Dbox(cx,cy,w,h)

True( $\Delta cx$ ,  $\Delta cy$ ,  $\Delta w$ ,  $\Delta h$ )



### IoU(Intersection over Union)値とは

IoU値=(A∩Bの面積)/(A∪Bの面積)



#### 学習と推論の流れ

- ・推論
- ①検出したいデータの前処理をする。
- ②前処理したデータをネットワークに入れる。各Dboxごとにlocとconfを求める。
- ③ locをもとにDboxをBboxに変換する。その後、各クラスごとにloU値を利用して同じ物体を指しているか調べる。同じ物体を指している場合は、最も大きいconfを持つBbox以外は削除する。つまり、各物体はそれぞれのクラスの最もconfが大きいBboxを持つ。
- ④残ったBboxの座標をもとに、元のデータ上にBboxを描写する。

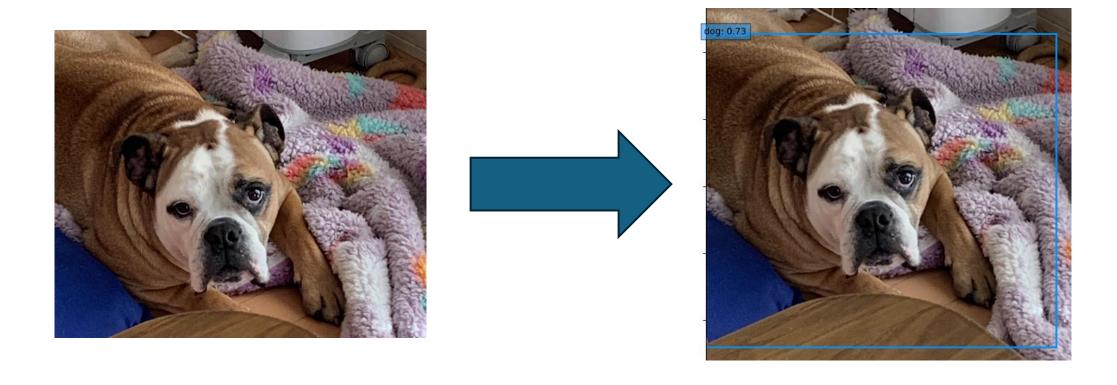
#### 実際にVOC2012を使って、学習と推論

- VOC2012について クラス数は20(人、犬、猫など) データの数は約11,540枚
- 時間の都合上、30epochで切り上げた。まだ、過学習は起こっていなかったため、epoch数を増やすことで精度はもっとあげられた。

(過学習とは、訓練画像に過剰に適用しすぎて、汎化性能を失ってしまうこと)

# 結果

• 以下のように検出に成功した。



#### オリジナル画像で物体検出

公開されている画像だけではなく、自分で写真を撮り、バウン ディングボックスを作って物体検出をした。

今回作ったもの

「お気に入りのグミを検出するai」

練習で作ったものなので、学習に使用したデータ数は少ないが、 検出する種類は少ないため精度はそこそこ。ただし、学習データ に背面を映した写真は入れてないので検出は表面に限る。

#### 学習用データ作り

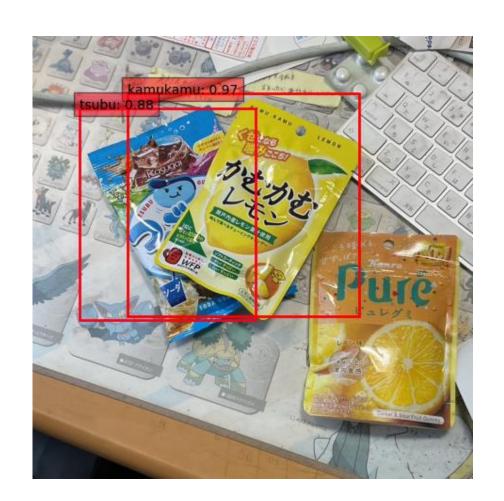
お気に入りのグミ "つぶぐみ"、"かむかむレモン(グミ?)" この2種類を検出できるようにしたい。

それぞれ350枚ずつ(150枚は一つ入り、残り200枚は二つ入る) 学習データ数:評価データ数 = 8:2 使用したアノテーションツール Vott

# 結果

以下のように検出できた。





## 結果 (2)

しかし、以下のようにうまく検出できないこともあった。





次はしっかり時間をかけて、検出する種類が多く、高い精度を持つものを作りたい。