**연산양자화 분석 보고서**

1. **서론**
   1. **배경**
      1. Feature map  
         : YOLO 모델에서 Backbone은 객체의 정보를 담는 feature map을 생성 및 추출하고 Neck에서 이를 조합하여 최종 feature map을 만들고 Head의 Detect 단으로 보낸다. 기존의 구조에서는 해상도의 크기가 각각 (80, 80), (40, 40), (20, 20) 인 P3, P4, P5 feature map을 생성 및 추출하여 사용한다.   
          객체 크기 관점에서 보면, Backbone에서 추출한 feature map의 해상도가 클수록 소형 객체 탐지에 유리한 정보들이 있고, 해상도가 작을수록 대형 객체 탐지에 유리한 정보들이 있다.
      2. P2 feature map과 소형 객체 탐지의 상관관계  
         : 소형 객체 탐지 성능을 향상시키기 위해서는 소형 객체의 정보가 담긴 feature map이 필요하다. 따라서 기존 모델에서 해상도가 (160, 160)인 P2 feature map을 적용하여 소형 객체 탐지 성능이 향상되는지 분석하는 실험을 진행한다.
   2. **실험 준비** 
      1. 실험 모델
         1. v8n\_org
         2. v8n\_P2
         3. v8s\_org
         4. v8s\_P2
   3. **목적 : P2 적용 시 소형 객체 탐지 성능 변화 분석**
      1. P2 적용시 성능 변화 분석.  
         : [모델1]을 기준으로 [모델2]를 비교하여 먼저 n모델에서 P2를 적용하였을 때 객체 탐지 성능의 변화를 관찰하고, 이후 [모델3]을 기준으로 [모델4]를 비교하여 s모델에서도 객체 탐지 성능 변화를 관찰한다.
   4. **평가 지표**
      1. 모델 성능 : GPU mAP, NPU mAP, FPS
      2. 객체 크기별 정확도
2. **본론**
   1. **모델 설계**
      1. 데이터셋
         1. 각 모델들이 학습에 사용된 데이터와 테스트에 사용된 데이터는 동일
            1. 학습 데이터 : 제공받은 train set
            2. 입력 데이터 : 제공받은 test set
      2. 실험 설계

\* org는 기본 YOLO 모델(original)  
\* P2는 기본 모델에 P2를 적용한 모델

* + - 1. v8n\_org : v8n 기본 모델
      2. v8n\_P2 : P2를 적용한 v8n 모델
      3. v8s\_org : v8s 기본 모델
      4. v8s\_P2 : P2를 적용한 v8s 모델
  1. **실험 결과 및 분석**
     1. 실험 1 P2 적용에 따른 성능 변화 분석
        1. 실험 항목
           1. 대조군1 : v8n\_org / 실험군1 : v8n\_P2
           2. 대조군1 : v8s\_org / 실험군1 : v8s\_P2
        2. **가설 – P2 적용시 소형 객체 탐지 성능이 증가할 것이다.**: [배경 i]에서 설명했듯이 해상도가 큰 feature map은 소형 객체 탐지에 유리한 정보를 가지고 있다. 따라서 기존 모델에서 해상도가 큰 P2 feature map을 적용하면 소형 객체에 대한 정보가 추가되므로 소형 객체 탐지의 성능이 향상할 것이다.

* + - 1. 결과 분석
         1. v8n\_org vs v8n\_P2

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  | v8n\_org | **v8n\_P2** |
| GPU mAP (%) | 55.02 | **58.13** |
| NPU mAP (%) | 33.54 | **37.63** |
| FPS | 180.77 | **140.53** |

텍스트, 스크린샷, 도표, 그래프이(가) 표시된 사진

자동 생성된 설명 - 평가 지표 i

: 위의 그래프와 표는 v8n\_org, v8n\_P2 모델의 성능을 나타낸 것이다.   
s 모델과 마찬가지로 FPS는 org 모델이 더 높지만, GPU, NPU mAP 성능은 P2를 적용한 모델이 더 좋다. n모델이므로 FPS는 두 모델 충족하기 때문에 GPU, NPU mAP 성능으로 보면 P2를 적용한 v8n\_P2 모델이 더 우수하다.  
  
  
  
  
  
  
  
  
  
  
  
  
  
  
  
  
  
  
  
텍스트, 스크린샷, 도표, 그래프이(가) 표시된 사진

자동 생성된 설명텍스트, 스크린샷, 도표, 번호이(가) 표시된 사진

자동 생성된 설명- 평가 지표 ii  
  
: 왼쪽 그래프는 모든 클래스에 대한 소형 객체 탐지 정확도를 나타낸 그래프, 오른쪽은 그래프는 모든 클래스에 대해 전체 성능(whole), 소형 객체, 중형 객체, 대형 객체에 대한 정확도를 나타낸 그래프이다.   
s 모델 비교 결과와 마찬가지로 n 모델 비교에서도 P2를 적용한 모델이 소형객체 탐지 성능과 전체 성능이 org 모델 보다 높다.   
미미한 차이지만, n 모델에서 성능에 대해 org 모델과 P2 모델이 소형 객체 탐지 정확도에서 가장 차이가 난다.

분석   
: s 모델과 마찬가지로 n 모델 또한 P2를 적용한 모델이 전체 성능과 소형 객체 탐지 성능이 기본 모델보다 높다.

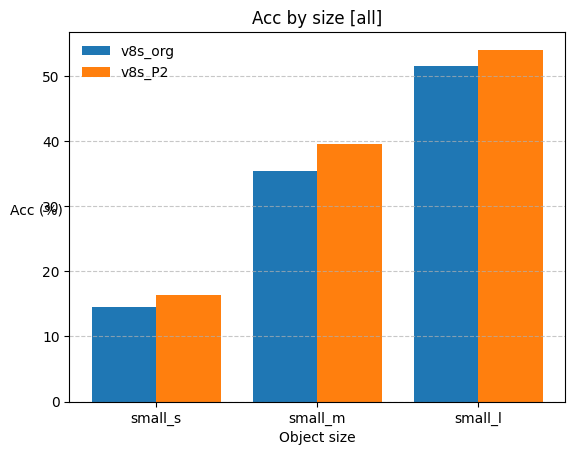
* + - * 1. v8s\_org vs v8s\_P2

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  | v8s\_org | **v8s\_P2** |
| GPU mAP (%) | 62.93 | **65.09** |
| NPU mAP (%) | 45.53 | **46.14** |
| FPS | 63.74 | **50.12** |

텍스트, 스크린샷, 도표, 그래프이(가) 표시된 사진

자동 생성된 설명 - 평가 지표 i   
: 위 그래프는 v8s\_org, v8s\_P2 모델의 성능을 그래프와 표로 나타낸 것이다.   
성능 측면에서 v8s\_P2가 v8s\_org보다 NPU, GPU mAP가 모두 높다. 이는 P2를 적용한 모델이 더 크기 때문에 성능 자체가 높아진 것으로 보인다. FPS는 v8s\_P2 모델이 더 무겁기 때문에 더 낮지만 FPS가 50 이상이므로 제한 사항에 걸리지 않는다. NPU 자체 성능이 P2를 적용하였을 때 더 높기 때문에 [평가 지표 i] 측면에서 v8s\_P2 모델이 우수한 것으로 판단된다.

텍스트, 스크린샷, 도표, 라인이(가) 표시된 사진

자동 생성된 설명- 평가 지표 ii  
  
: 왼쪽 그래프는 모든 클래스에 대한 소형 객체 탐지 정확도를 나타낸 그래프, 오른쪽은 그래프는 모든 클래스에 대해 전체 성능(whole), 소형 객체, 중형 객체, 대형 객체에 대한 정확도를 나타낸 그래프이다. 왼쪽 그래프에서 소형 객체 중 크기를 다시 한번 나눈 것이 small\_s, small\_m, small\_l이다.   
위에 설명했듯이, v8s\_P2 모델이 v8s\_org 모델보다 더 무겁기 때문에 성능 자체는 v8s\_P2가 더 좋다. 소형 객체 탐지 성능에서 보면, v8s\_P2 모델이 소형 객체에 대한 정확도가 높은 것을 확인할 수 있다. 중형, 대형 객체의 정확도에서는 두 모델의 차이가 매우 미미하지만, 소형 객체 정확도를 보면 v8s\_P2 모델의 성능이 더 높아 전체적인 성능이 증가한 것으로 보인다.

분석   
: 소형 객체 정확도에 있어서 P2를 적용한 v8s\_P2 모델이 v8s\_org 모델보다 높다. 또한 중형, 대형 객체에 대한 두 모델의 성능이 비슷한 것으로 보아, v8s\_P2 모델이 소형 객체에 대한 성능이 증가하여 전체 성능이 v8s\_org 모델보다 높다.   
따라서 P2 feature map을 적용한 모델이 소형 객체 탐지 성능에 있어 우수하다는 가설이 타당하다.  
  
  
:

1. **결론**
   1. **주요 결론**
      1. 실험 1 : P2 적용에 따른 성능 변화 분석  
         : 실험 1에서 s, n 모델 모두 P2를 적용한 모델이 기본 YOLO 모델보다 전체 성능과 소형 객체 탐지 성능이 높게 나왔다. 따라서 P2 feature map을 적용하면 모델의 전체 성능도 증가하고, 본 프로젝트의 주 목표인 소형 객체 탐지 성능 향상에 부합하다는 결론을 얻었다.
   2. **향후 연구 방향**
      1. 실험 계획
         1. 소형 객체 탐지 성능을 높이기 위해서 P2를 적용하는 것이 유리하다는 결론을 얻었기 때문에 이후의 모델들은 P2를 적용하여 실험을 진행한다. 위의 실험에서 s 모델의 경우 P2를 적용하면 FPS가 많이 줄어들기 때문에, 모델 네트워크를 더 수정하기 위해서는 경량화가 필수적이다.  
            이후에는 n, s 모델 모두 P2를 적용한 것을 기반으로 추가적으로 성능을 높이는 방향으로 연구를 진행한다.