

# 《Faster-RCNN的原理与实现》

- 学院：电子信息工程学院
- 专业：数据科学与大数据专业
- 学号：1851804
- 姓名：苗成林
- 指导教师：孙杳如
- 时间：2021.11.28

经过R-CNN和Fast RCNN的积淀，Ross B. Girshick在2016年提出了新的Faster RCNN，在结构上，Faster RCNN已经将特征抽取(feature extraction)，proposal提取，bounding box regression(rect refine)，classification都整合在了一个网络中，使得综合性能有较大提高，在检测速度方面尤为明显。

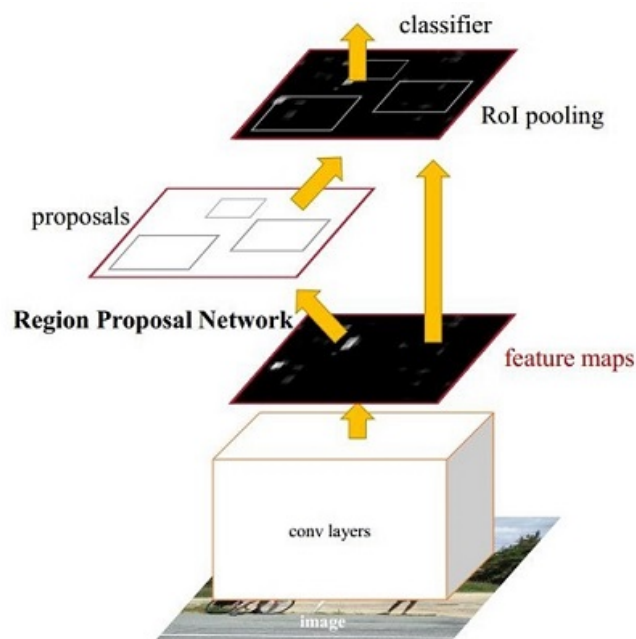


图1 Faster RCNN基本结构（来自原论文）

Faster RCNN其实可以分为4个主要内容：

1. Conv layers。作为一种CNN网络目标检测方法，Faster RCNN首先使用一组基础的conv+relu+pooling层提取image的feature maps。该feature maps被共享用于后续RPN层和全连接层。
2. Region Proposal Networks。RPN网络用于生成region proposals。该层通过softmax判断anchors属于positive或者negative，再利用bounding box regression修正anchors获得精确的proposals。
3. Roi Pooling。该层收集输入的feature maps和proposals，综合这些信息后提取proposal feature maps，送入后续全连接层判定目标类别。
4. Classification。利用proposal feature maps计算proposal的类别，同时再次bounding box regression获得检测框最终的精确位置。

图2展示了python版本中的VGG16模型中的faster\_rcnn\_test.pt的网络结构，可以清晰的看到该网络对于一副任意大小P×Q的图像：

- 首先缩放至固定大小M×N，然后将M×N图像送入网络；
- 而Conv layers中包含了13个conv层+13个relu层+4个pooling层；
- RPN网络首先经过3×3卷积，再分别生成positive anchors和对应bounding box regression偏移量，然后计算出proposals；
- 而Roi Pooling层则利用proposals从feature maps中提取proposal feature送入后续全连接和softmax网络作classification（即分类proposal到底是什么object）。

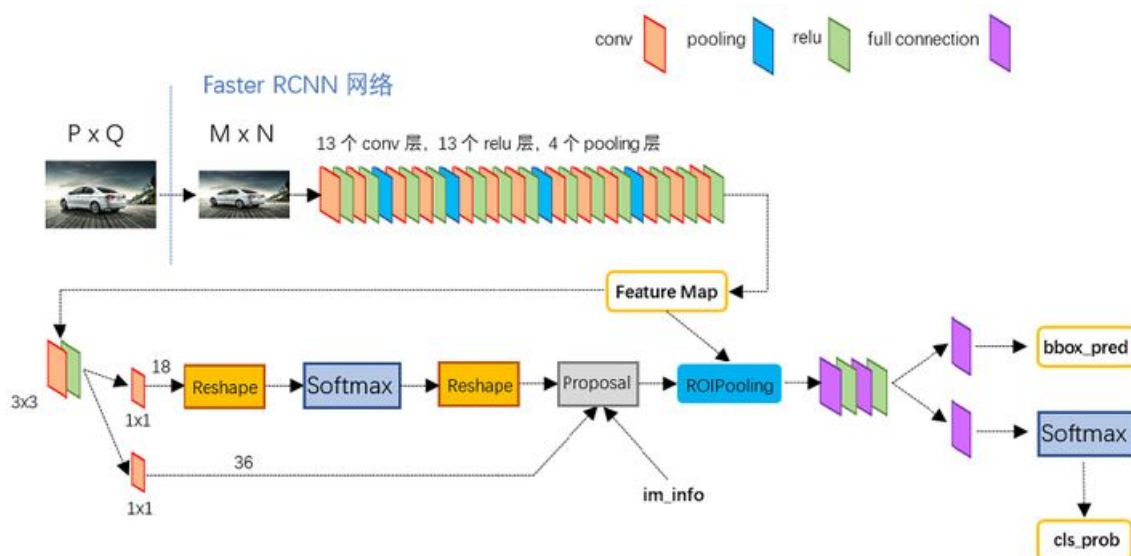


图2 faster\_rcnn\_test.pt网络结构（pascal\_voc/VGG16/faster\_rcnn\_alt\_opt/faster\_rcnn\_test.pt）

## 1 Conv layers

Conv layers包含了conv，pooling，relu三种层。以python版本中的VGG16模型中的faster\_rcnn\_test.pt的网络结构为例，如图2，Conv layers部分共有13个conv层，13个relu层，4个pooling层。这里有一个非常容易被忽略但是又无比重要的信息，在Conv layers中：

1. 所有的conv层都是：kernel\_size=3，pad=1，stride=1
2. 所有的pooling层都是：kernel\_size=2，pad=0，stride=2

在Faster RCNN Conv layers中对所有的卷积都做了扩边处理（pad=1，即填充一圈0），导致原图变为(M+2)×(N+2)大小，再做3×3卷积后输出M×N。正是这种设置，导致Conv layers中的conv层不改变输入和输出矩阵大小。如图3：

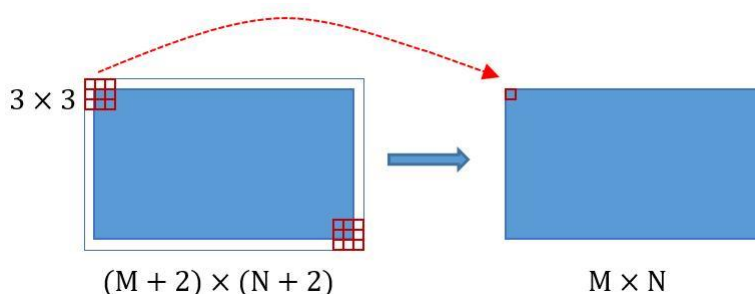


图3 卷积示意图

类似的是，Conv layers中的pooling层kernel\_size=2，stride=2。这样每个经过pooling层的M×N矩阵，都会变为(M/2)×(N/2)大小。综上所述，在整个Conv layers中，conv和relu层不改变输入输出大小，只有pooling层使输出长宽都变为输入的1/2。

那么，一个M×N大小的矩阵经过Conv layers固定变为(M/16)×(N/16)！这样Conv layers生成的feature map中都可以和原图对应起来。

## 2 Region Proposal Networks(RPN)

经典的检测方法生成检测框都非常耗时，如OpenCV adaboost使用滑动窗口+图像金字塔生成检测框；或如R-CNN使用SS(Selective Search)方法生成检测框。而Faster RCNN则抛弃了传统的滑动窗口和SS方法，直接使用RPN生成检测框，这也是Faster R-CNN的巨大优势，能极大提升检测框的生成速度。

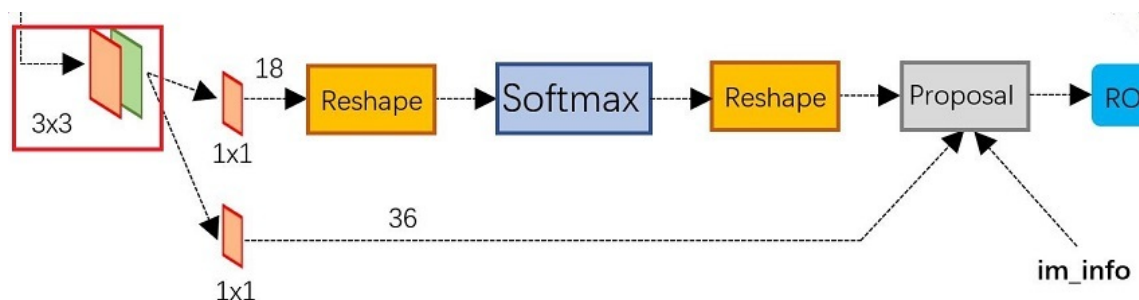


图4 RPN网络结构

上图4展示了RPN网络的具体结构。可以看到RPN网络实际分为2条线，上面一条通过softmax分类anchors获得positive和negative分类，下面一条用于计算对于anchors的bounding box regression偏移量，以获得精确的proposal。而最后的Proposal层则负责综合positive anchors和对应bounding box regression偏移量获取proposals，同时剔除太小和超出边界的proposals。其实整个网络到了Proposal Layer这里，就完成了相当于目标定位的功能。

### 2.1 多通道图像卷积基础知识介绍

对于多通道图像+多卷积核做卷积，计算方式如下：

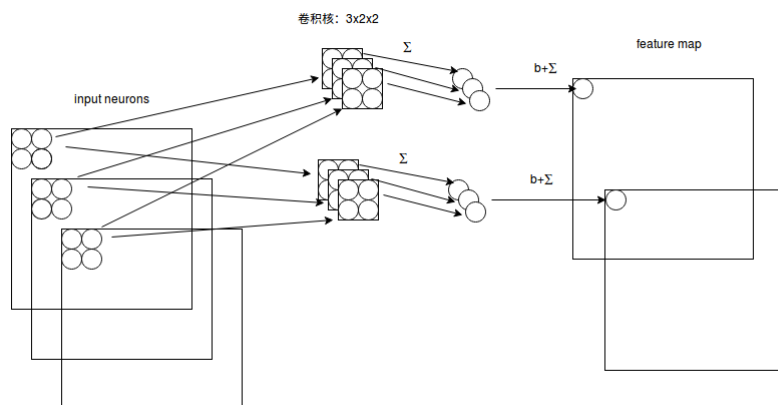


图5 多通道卷积计算方式

如图5，输入有3个通道，同时有2个卷积核。对于每个卷积核，先在输入3个通道分别作卷积，再将3个通道结果加起来得到卷积输出。所以对于某个卷积层，无论输入图像有多少个通道，输出图像通道数总是等于卷积核数量。对多通道图像做1x1卷积，其实就是将输入图像于每个通道乘以卷积系数后加在一起，即相当于把原图像中本来各个独立的通道“联通”在了一起。

### 2.2 anchors

提到RPN网络，就不能不说anchors。所谓anchors，实际上就是一组由rpn/generate\_anchors.py生成的矩形。其中每行的4个值  $(x_1, y_1, x_2, y_2)$  表矩形左上和右下角点坐标。9个矩形共有3种形状，长宽比为大约为  $\text{width:height} \in \{1:1, 1:2, 2:1\}$  三种，如图6。实际上通过anchors就引入了检测中常用到的多尺度方法。

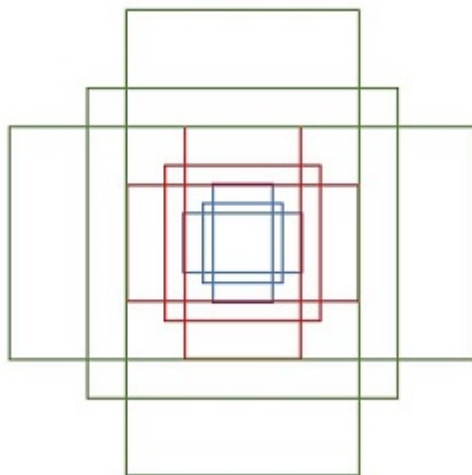


图6 anchors示意图

注：关于上面的anchors size，其实是根据检测图像设置的。在python demo中，会把任意大小的输入图像reshape成800x600（即图2中的M=800，N=600）。再回头来看anchors的大小，anchors中长宽1:2中最大为352x704，长宽2:1中最大736x384，基本是covered了800x600的各个尺度和形状。

这9个anchors如图7，遍历Conv layers计算获得的feature maps，为每一个点都配备这9种anchors作为初始的检测框。这样做获得检测框很不准确，不用担心，后面还有2次bounding box regression可以修正检测框位置。

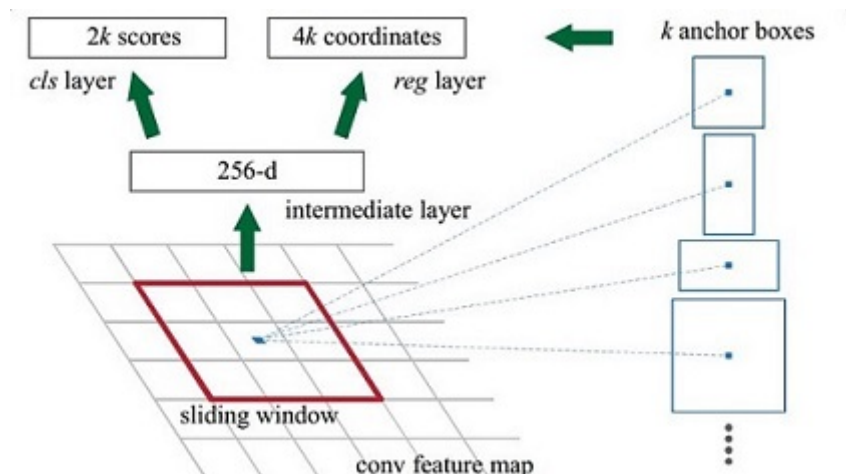


图7

1. 在原文中使用的是ZF model中，其Conv Layers中最后的conv5层num\_output=256，对应生成256张特征图，所以相当于feature map每个点都是256-dimensions
2. 在conv5之后，做了rpn\_conv/3x3卷积且num\_output=256，相当于每个点又融合了周围3x3的空间信息（猜测这样做也许更鲁棒？反正我没测试），同时256-d不变（如图4和图7中的红框）
3. 假设在conv5 feature map中每个点上有k个anchor（默认k=9），而每个anchor要分positive和negative，所以每个点由256d feature转化为cls=2\*k scores；而每个anchor都有(x, y, w, h)对应4个偏移量，所以reg=4\*k coordinates
4. 全部anchors拿去训练太多了，训练程序会在合适的anchors中**随机**选取128个positive anchors+128个negative anchors进行训练

其实RPN最终就是在原图尺度上，设置了密密麻麻的候选Anchor。然后用cnn去判断哪些Anchor是里面有目标的positive anchor，哪些是没目标的negative anchor。所以，仅仅是个二分类而已

那么Anchor一共有多少个？原图800x600，VGG下采样16倍，feature map每个点设置9个Anchor，所以：

$$\text{ceil}(800/16) \times \text{ceil}(600/16) \times 9 = 50 \times 38 \times 9 = 17100 \quad (1)$$

其中ceil()表示向上取整，是因为VGG输出的feature map size= 50\*38。

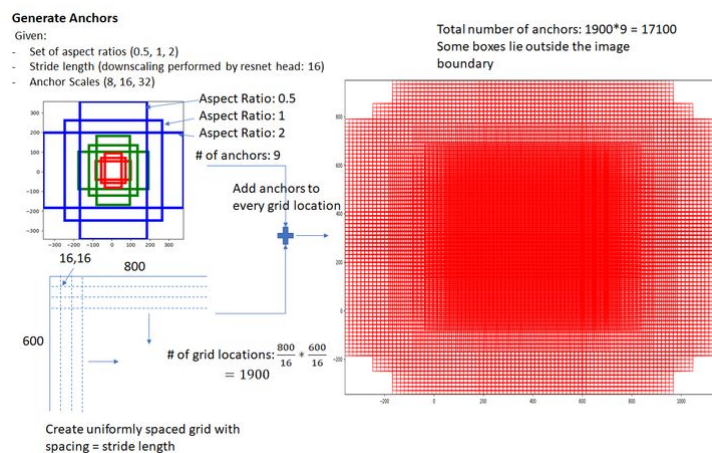


图8 Generate Anchors

## 2.3 softmax判定positive与negative

一副 $M \times N$ 大小的矩阵送入Faster RCNN网络后，到RPN网络变为 $(M/16) \times (N/16)$ ，不妨设  $W=M/16$ ， $H=N/16$ 。在进入reshape与softmax之前，先做了 $1 \times 1$ 卷积，如图9：

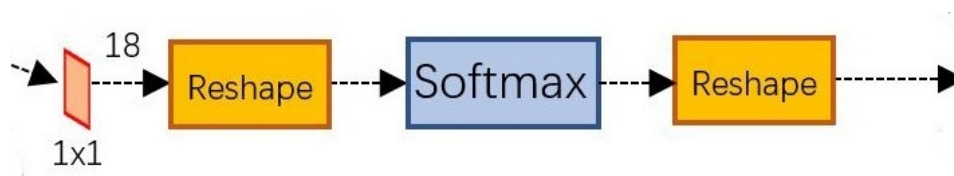


图9 RPN中判定positive/negative网络结构

该 $1 \times 1$ 卷积的caffe prototxt定义如下：

```
layer {
  name: "rpn_cls_score"
  type: "Convolution"
  bottom: "rpn/output"
  top: "rpn_cls_score"
  convolution_param {
    num_output: 18 # 2(positive/negative) * 9(anchors)
    kernel_size: 1 pad: 0 stride: 1
  }
}
```

可以看到其num\_output=18，也就是经过该卷积的输出图像为 $W \times H \times 18$ 大小。这也就刚好对应了feature maps每一个点都有9个anchors，同时每个anchors又有可能是positive和negative，所有这些信息都保存 $W \times H \times (9 \times 2)$ 大小的矩阵。后面接softmax分类获得positive anchors，也就相当于初步提取了检测目标候选区域box（一般认为目标在positive anchors中）。在softmax前后都接一个reshape layer其实只是为了便于softmax分类。

## 2.4 bounding box regression原理

如图9所示绿色框为飞机的Ground Truth(GT)，红色为提取的positive anchors，即便红色的框被分类器识别为飞机，但是由于红色的框定位不准，这张图相当于没有正确的检测出飞机。所以我们希望采用一种方法对红色的框进行微调，使得positive anchors和GT更加接近。



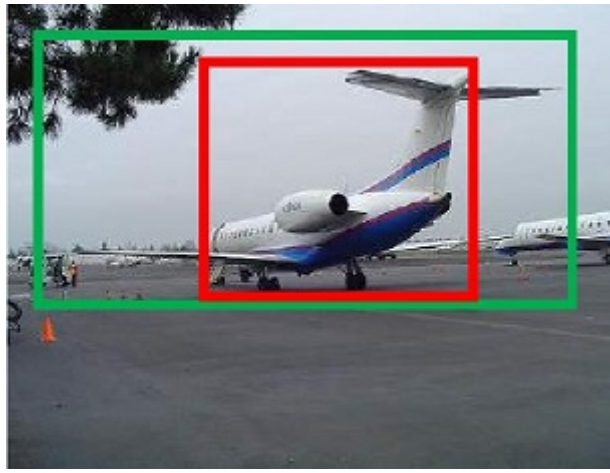


图10

对于窗口一般使用四维向量  $(x, y, w, h)$  表示，分别表示窗口的中心点坐标和宽高。对于图 11，红色的框A代表原始的positive Anchors，绿色的框G代表目标的GT，我们的目标是寻找一种关系，使得输入原始的anchor A经过映射得到一个跟真实窗口G更接近的回归窗口G'，即：

- 给定anchor  $A = (A_x, A_y, A_w, A_h)$  和  $GT = [G_x, G_y, G_w, G_h]$
- 寻找一种变换F，使得： $F(A_x, A_y, A_w, A_h) = (G'_x, G'_y, G'_w, G'_h)$ ，其中  $(G'_x, G'_y, G'_w, G'_h) \approx (G_x, G_y, G_w, G_h)$

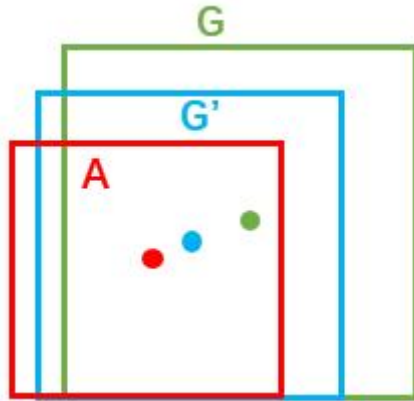


图11

经过何种变换F从图10中的anchor A变为G'， 比较简单的思路就是：

- 先做平移

$$G'_x = A_w \cdot d_x(A) + A_x \quad (2)$$

$$G'_y = A_h \cdot d_y(A) + A_y \quad (3)$$

- 再做缩放

$$G'_w = A_w \cdot \exp(d_w(A))$$

$$G'_h = A_h \cdot \exp(d_h(A))$$

观察上面4个公式发现，需要学习的是  $d_x(A), d_y(A), d_w(A), d_h(A)$  这四个变换。当输入的anchor A与GT相差较小时，可以认为这种变换是一种线性变换，那么就可以用线性回归来建模对窗口进行微调（注意，只有当anchors A和GT比较接近时，才能使用线性回归模型，否则就是复杂的非线性问题了）。

如何通过线性回归获得  $d_x(A), d_y(A), d_w(A), d_h(A)$ 。线性回归就是给定输入的特征向量  $X$ , 学习一组参数  $W$ , 使得经过线性回归后的值跟真实值  $Y$  非常接近, 即  $Y = WX$ 。对于该问题, 输入  $X$  是 cnn feature map, 定义为  $\Phi$ ; 同时还有训练传入  $A$  与 GT 之间的变换量, 即  $(t_x, t_y, t_w, t_h)$ 。输出是  $d_x(A), d_y(A), d_w(A), d_h(A)$  四个变换。那么目标函数可以表示为:

$$d_*(A) = W_*^T \cdot \phi(A) \quad (6)$$

其中  $\phi(A)$  是对应 anchor 的 feature map 组成的特征向量,  $W_*$  是需要学习的参数,  $d_*(A)$  是得到的预测值 (\*表示  $x, y, w, h$ , 也就是每一个变换对应一个上述目标函数)。为了让预测值  $d_*(A)$  与真实值 ! 差距最小, 设计 L1 损失函数:

$$\text{Loss} = \sum_i^N |t_*^i - W_*^T \cdot \phi(A^i)| \quad (7)$$

函数优化目标为:

$$\hat{W}_* = \operatorname{argmin}_{W_*} \sum_i^n |t_*^i - W_*^T \cdot \phi(A^i)| + \lambda ||W_*|| \quad (8)$$

为了方便描述, 这里以 L1 损失为例介绍, 而真实情况中一般使用 soomth-L1 损失。需要说明, 只有在 GT 与需要回归框位置比较接近时, 才可近似认为上述线性变换成立。对应于 Faster RCNN 原文, positive anchor 与 ground truth 之间的平移量  $(t_x, t_y)$  与尺度因子  $(t_w, t_h)$  如下:

$$t_x = (x - x_a)/w_a \quad t_y = (y - y_a)/h_a \quad (9)$$

$$t_w = \log(w/w_a) \quad t_h = \log(h/h_a) \quad (10)$$

对于训练 bounding box regression 网络回归分支, 输入是 cnn feature  $\Phi$ , 监督信号是 Anchor 与 GT 的差距  $(t_x, t_y, t_w, t_h)$ , 即训练目标是: 输入  $\Phi$  的情况下使网络输出与监督信号尽可能接近。那么当 bounding box regression 工作时, 再输入  $\Phi$  时, 回归网络分支的输出就是每个 Anchor 的平移量和变换尺度  $(t_x, t_y, t_w, t_h)$ , 显然即可用来修正 Anchor 位置了。

## 2.5 对 proposals 进行 bounding box regression

在了解 bounding box regression 后, 再回头来看 RPN 网络第二条线路, 如图 12。



图 12 RPN 中的 bbox reg

其 num\_output=36, 即经过该卷积输出图像为  $W \times H \times 36$ , 在 caffe blob 存储为  $[1, 4 \times 9, H, W]$ , 这里相当于 feature maps 每个点都有 9 个 anchors, 每个 anchors 又都有 4 个用于回归的

$$[d_x(A), d_y(A), d_w(A), d_h(A)] \quad (11)$$

变换量。

回到图 8, VGG 输出  $50 * 38 * 512$  的特征, 对应设置  $50 * 38 * k$  个 anchors, 而 RPN 输出:

1. 大小为  $50 * 38 * 2k$  的 positive/negative softmax 分类特征矩阵
2. 大小为  $50 * 38 * 4k$  的 regression 坐标回归特征矩阵

恰好满足 RPN 完成 positive/negative 分类 + bounding box regression 坐标回归。

## 2.6 Proposal Layer

Proposal Layer负责综合所有  $[d_x(A), d_y(A), d_w(A), d_h(A)]$  变换量和positive anchors，计算出精准的proposal，送入后续RoI Pooling Layer。Proposal Layer有3个输入：positive vs negative anchors分类器结果rpn\_cls\_prob\_reshape，对应的bbox reg的  $[d_x(A), d_y(A), d_w(A), d_h(A)]$  变换量rpn\_bbox\_pred，以及im\_info；另外还有参数feat\_stride=16，这和图4是对应的。

首先对于im\_info。对于一副任意大小P×Q图像，传入Faster RCNN前首先reshape到固定M×N，im\_info=[M, N, scale\_factor]则保存了此次缩放的所有信息。然后经过Conv Layers，经过4次pooling变为W×H=(M/16)×(N/16)大小，其中feature\_stride=16则保存了该信息，用于计算anchor偏移量。

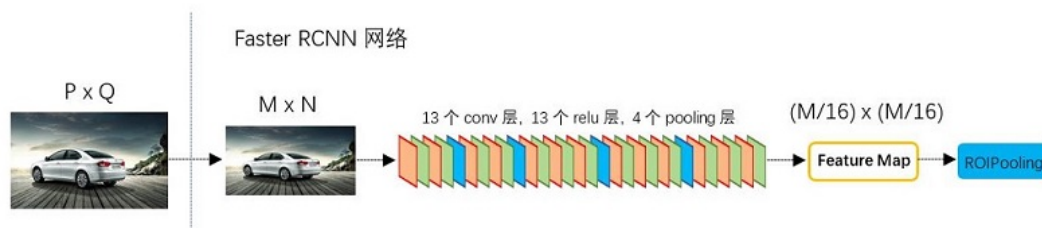


图13

Proposal Layer forward (caffe layer的前传函数) 按照以下顺序依次处理：

1. 生成anchors，利用  $[d_x(A), d_y(A), d_w(A), d_h(A)]$  对所有的anchors做bbox regression回归（这里的anchors生成和训练时完全一致）
2. 按照输入的positive softmax scores由大到小排序anchors，提取前pre\_nms\_topN(e.g. 6000)个anchors，即提取修正位置后的positive anchors
3. 限定超出图像边界的positive anchors为图像边界，防止后续roi pooling时proposal超出图像边界（见文章底部QA部分图21）
4. 剔除尺寸非常小的positive anchors
5. 对剩余的positive anchors进行NMS（nonmaximum suppression）
6. Proposal Layer有3个输入：positive和negative anchors分类器结果rpn\_cls\_prob\_reshape，对应的bbox reg的(e.g. 300)结果作为proposal输出

之后输出proposal=[x1, y1, x2, y2]，注意，由于在第三步中将anchors映射回原图判断是否超出边界，所以这里输出的proposal是对应M×N输入图像尺度的，这点在后续网络中 useful。

RPN网络结构总结起来就是：**生成anchors -> softmax分类器提取positive anchors -> bbox reg回归positive anchors -> Proposal Layer生成proposals**

## 3 RoI pooling

而RoI Pooling层则负责收集proposal，并计算出proposal feature maps，送入后续网络。从图2中可以看到RoI pooling层有2个输入：

1. 原始的feature maps
2. RPN输出的proposal boxes（大小各不相同）

### 3.1 为何需要RoI Pooling

对于传统的CNN（如AlexNet和VGG），当网络训练好后输入的图像尺寸必须是固定值，同时网络输出也是固定大小的vector or matrix。如果输入图像大小不定，这个问题就变得比较麻烦。有2种解决办法：

1. 从图像中crop一部分传入网络
2. 将图像warp成需要的大小后传入网络





图14 crop与warp破坏图像原有结构信息

两种办法的示意图如图14，可以看到无论采取那种办法都不好，要么crop后破坏了图像的完整结构，要么warp破坏了图像原始形状信息。RPN网络生成的proposals的方法是对positive anchors进行 bounding box regression，那么这样获得的proposals也是大小形状各不相同，即也存在上述问题。所以 Faster R-CNN中提出了RoI Pooling解决这个问题。

## 3.2 RoI Pooling原理

- 由于proposal是对应MxN尺度的，所以首先使用spatial\_scale参数将其映射回(M/16)x(N/16)大小的 feature map尺度；
- 再将每个proposal对应的feature map区域水平分为  $\text{pooled\_w} \times \text{pooled\_h}$  的网格；
- 对网格的每一份都进行max pooling处理。

这样处理后，即使大小不同的proposal输出结果都是  $\text{pooled\_w} \times \text{pooled\_h}$  固定大小，实现了固定长度输出。

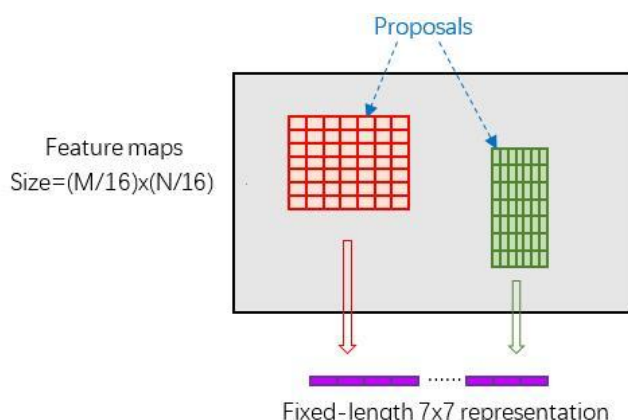


图15 proposal示意图

## 4 Classification

Classification部分利用已经获得的proposal feature maps，通过full connect层与softmax计算每个proposal具体属于那个类别（如人，车，电视等），输出cls\_prob概率向量；同时再次利用bounding box regression获得每个proposal的位置偏移量bbox\_pred，用于回归更加精确的目标检测框。Classification部分网络结构如图16。

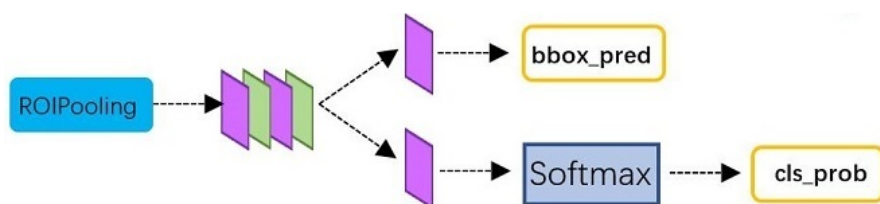


图16 Classification部分网络结构图

从RoI Pooling获取到7x7=49大小的proposal feature maps后，送入后续网络，可以看到做了如下2件事：

1. 通过全连接和softmax对proposals进行分类，这实际上已经是识别的范畴了
2. 再次对proposals进行bounding box regression，获取更高精度的rect box

这里来看看全连接层InnerProduct layers，简单的示意图如图17，

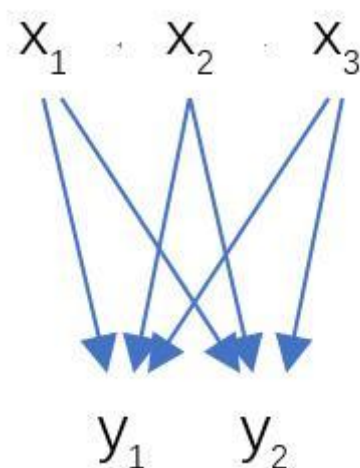


图17 全连接层示意图

其计算公式如下：

$$(x_1 \quad x_2 \quad x_3) \begin{pmatrix} w_{11} & w_{12} \\ w_{21} & w_{22} \\ w_{31} & w_{32} \end{pmatrix} + (b_1 \quad b_2) = (y_1 \quad y_2)$$

其中W和bias B都是预先训练好的，即大小是固定的，输入X和输出Y也就是固定大小。

## 5 Faster RCNN训练

Faster R-CNN的训练，是在已经训练好的model（如VGG\_CNN\_M\_1024，VGG，ZF）的基础上继续进行训练。实际中训练过程分为6个步骤：

1. 在已经训练好的model上，训练RPN网络，对应stage1\_rpn\_train.pt
2. 利用步骤1中训练好的RPN网络，收集proposals，对应rpn\_test.pt
3. 第一次训练Fast RCNN网络，对应stage1\_fast\_rcnn\_train.pt
4. 第二次训练RPN网络，对应stage2\_rpn\_train.pt
5. 再次利用步骤4中训练好的RPN网络，收集proposals，对应rpn\_test.pt
6. 第二次训练Fast RCNN网络，对应stage2\_fast\_rcnn\_train.pt

训练过程类似于一种“迭代”的过程，不过只循环了2次。至于只循环了2次的原因是应为作者提到：“A similar alternating training can be run for more iterations, but we have observed negligible improvements”，即循环更多次没有提升了。

### 5.1 训练RPN网络

在该步骤中，首先读取RBG提供的预训练好的model（本文使用VGG），开始迭代训练。

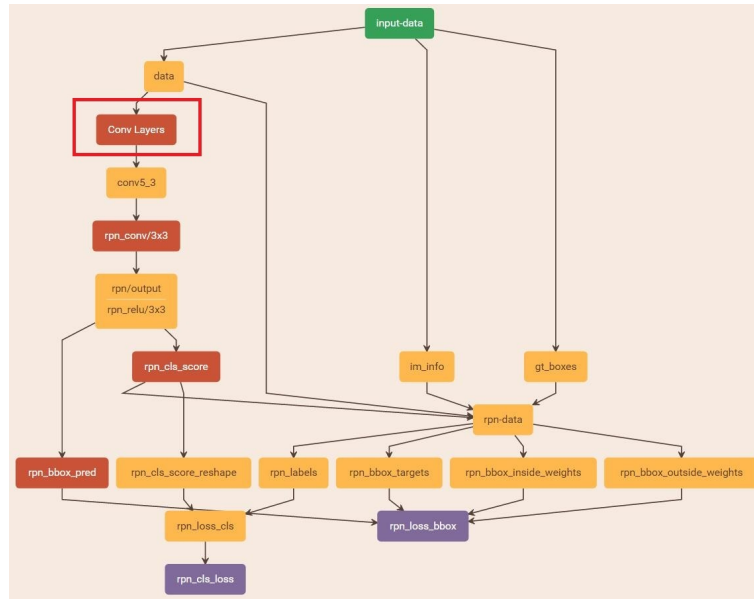


图19 stage1\_rpn\_train.pt

与检测网络类似的是，依然使用Conv Layers提取feature maps。整个网络使用的Loss如下：

$$L(\{p_i\}, \{t_i\}) = \frac{1}{N_{\text{cls}}} \sum_i L_{\text{cls}}(p_i, p_i^*) + \lambda \frac{1}{N_{\text{reg}}} \sum_i p_i^* L_{\text{reg}}(t_i, t_i^*) \quad (12)$$

上述公式中  $i$  表示anchors index， $p_i$  表示positive softmax probability， $p_i^*$  代表对应的GT predict概率（即当第*i*个anchor与GT间IoU>0.7，认为是该anchor是positive， $p_i^* = 1$ ；反之IoU<0.3时，认为是该anchor是negative， $p_i^* = 0$ ；至于那些0.3<IoU<0.7的anchor则不参与训练）； $t$ 代表predict bounding box， $t^*$ 代表对应positive anchor对应的GT box。可以看到，整个Loss分为2部分：

1. cls loss，即rpn\_cls\_loss层计算的softmax loss，用于分类anchors为positive与negative的网络训练
2. reg loss，即rpn\_loss\_bbox层计算的smooth L1 loss，用于bounding box regression网络训练。注意在该loss中乘了  $p_i^*$ ，相当于只关心positive anchors的回归（其实在回归中也完全没必要去关心negative）。

由于在实际过程中， $N_{\text{cls}}$  和  $N_{\text{reg}}$  差距过大，用参数  $\lambda$  平衡二者（如  $N_{\text{cls}} = 256$ ,

$N_{\text{reg}} = 2400$ 时设置  $\lambda = \frac{N_{\text{reg}}}{N_{\text{cls}}} \approx 10$ ），使总的网络Loss计算过程中能够均匀考虑2种

Loss。这里比较重要的是  $L_{\text{reg}}$  使用的smooth L1 loss，计算公式如下：

$$L_{\text{reg}}(t_i, t_i^*) = \sum_{i \in \{x, y, w, h\}} \text{smooth}_{\text{L1}}(t_i - t_i^*) \quad (13)$$

$$\text{smooth}_{\text{L1}}(x) = \begin{cases} 0.5x^2 & \text{if } |x| < 1 \\ |x| - 0.5 & \text{otherwise} \end{cases} \quad (14)$$

图18：

1. 在RPN训练阶段，rpn-data（python AnchorTargetLayer）层会按照和test阶段Proposal层完全一样的方式生成Anchors用于训练
2. 对于rpn\_loss\_cls，输入的rpn\_cls\_scores\_reshape和rpn\_labels分别对应  $p$  与  $p^*$ ， $N_{\text{cls}}$  参数隐含在  $p$  与  $p^*$  的caffe blob的大小中
3. 对于rpn\_loss\_bbox，输入的rpn\_bbox\_pred和rpn\_bbox\_targets分别对应  $t$  与  $t^*$ ，rpn\_bbox\_inside\_weights对应  $p^*$ ，rpn\_bbox\_outside\_weights未用到（从smooth\_L1\_Loss layer

代码中可以看到)，而  $N_{reg}$  同样隐含在caffe blob大小中

这样，公式与代码就完全对应了。特别需要注意的是，在训练和检测阶段生成和存储anchors的顺序完全一样，这样训练结果才能被用于检测！

## 5.2 通过训练好的RPN网络收集proposals

在该步骤中，利用之前的RPN网络，获取proposal rois，同时获取positive softmax probability，如图20，然后将获取的信息保存在python pickle文件中。

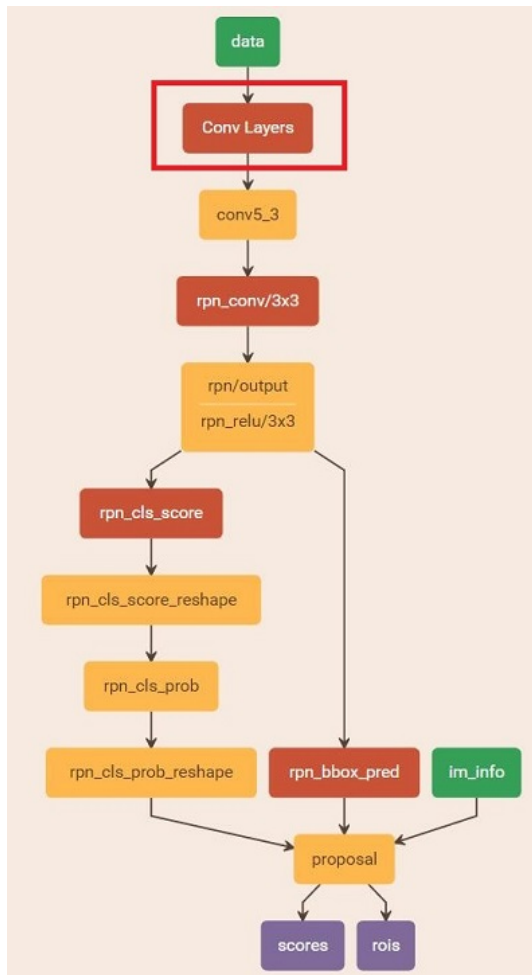


图20 rpn\_test.pt

## 5.3 训练Faster RCNN网络

读取之前保存的pickle文件，获取proposals与positive probability。从data层输入网络。然后：

1. 将提取的proposals作为rois传入网络，如图21蓝框
2. 计算bbox\_inside\_weights+bbox\_outside\_weights，作用与RPN一样，传入soomth\_L1\_loss layer，如图21绿框

这样就可以训练最后的识别softmax与最终的bounding box regression了。

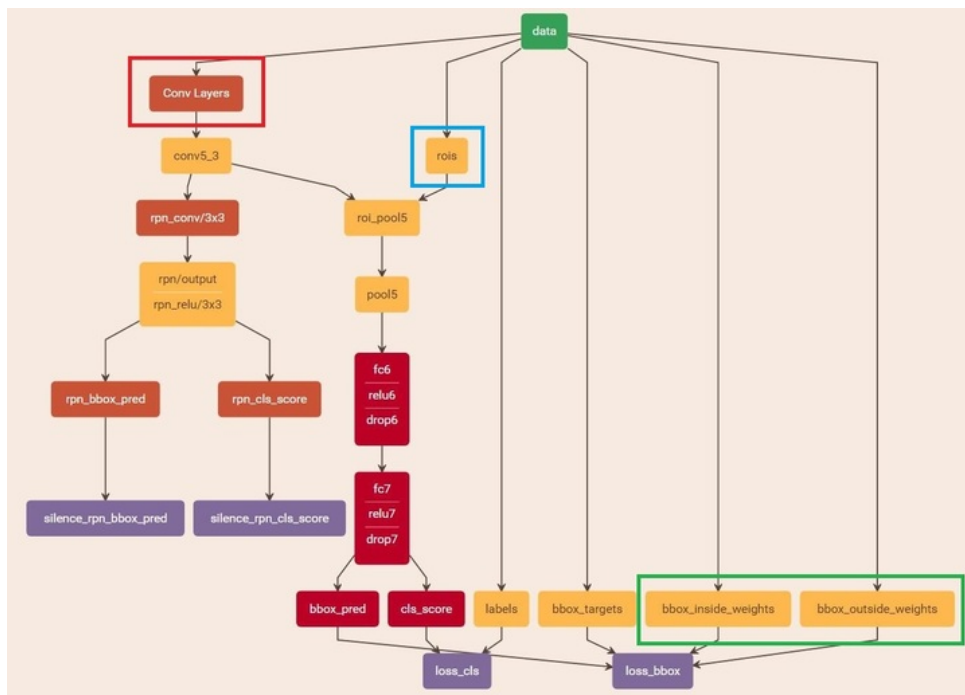


图21 stage1\_fast\_rcnn\_train.pt

## 6 参考文献

- [1] Saito, Kuniaki et al. “Strong–Weak Distribution Alignment for Adaptive Object Detection.” *2019 IEEE/CVF Conference on Computer Vision and Pattern Recognition (CVPR)* (2019): 6949–6958.
- [2] Kim, Taekyung et al. “Diversify and Match: A Domain Adaptive Representation Learning Paradigm for Object Detection.” *2019 IEEE/CVF Conference on Computer Vision and Pattern Recognition (CVPR)* (2019): 12448–12457.
- [3] He, Zhenwei and Lei Zhang. “Multi–Adversarial Faster–RCNN for Unrestricted Object Detection.” *2019 IEEE/CVF International Conference on Computer Vision (ICCV)* (2019): 6667–6676.
- [4] Xu, Chang–Dong et al. “Exploring Categorical Regularization for Domain Adaptive Object Detection.” *2020 IEEE/CVF Conference on Computer Vision and Pattern Recognition (CVPR)* (2020): 11721–11730.
- [5] Girshick, Ross B. et al. “Rich Feature Hierarchies for Accurate Object Detection and Semantic Segmentation.” *2014 IEEE Conference on Computer Vision and Pattern Recognition* (2014): 580–587.
- [6] Gidaris, Spyros and Nikos Komodakis. “Object Detection via a Multi–region and Semantic Segmentation–Aware CNN Model.” *2015 IEEE International Conference on Computer Vision (ICCV)* (2015): 1134–1142.
- [7] Zhou, Hao et al. “Image semantic segmentation based on FCN–CRF model.” *2016 International Conference on Image, Vision and Computing (ICIVC)* (2016): 9–14.
- [8] Dubey, Abhimanyu et al. “Deep Learning the City: Quantifying Urban Perception at a Global Scale.” *ArXiv abs/1608.01769* (2016): n. pag.
- [9] Zhang, Fan et al. “Measuring human perceptions of a large–scale urban region using machine learning.” *Landscape and Urban Planning* (2018): n. pag.
- [10] Yao, Yao et al. “A human–machine adversarial scoring framework for urban perception assessment using street–view images.” *International Journal of Geographical Information Science* 33 (2019): 2363 – 2384.



[11] Chen, Dongsheng et al. "Exploring the spatial differentiation of urbanization on two sides of the Hu Huanyong Line -- based on nighttime light data and cellular automata." *Applied Geography* (2019): n. pag.