



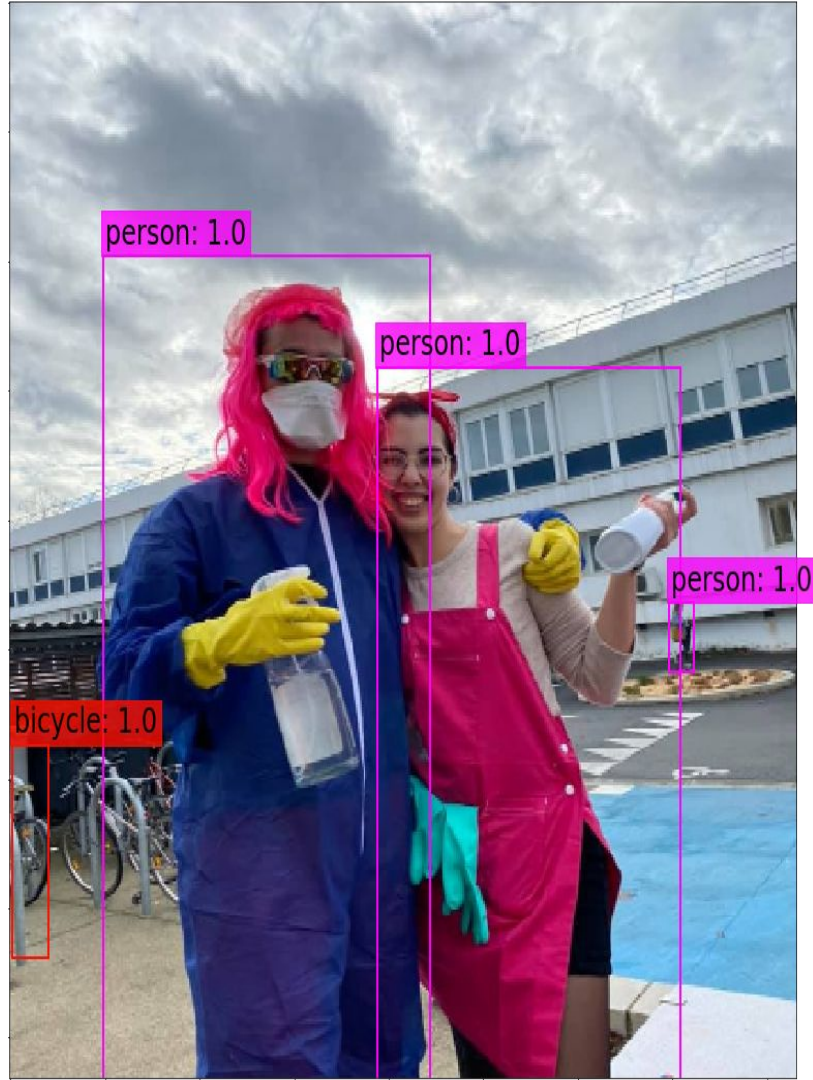
# Algorithme YOLOv3

Détection d'objets et classification

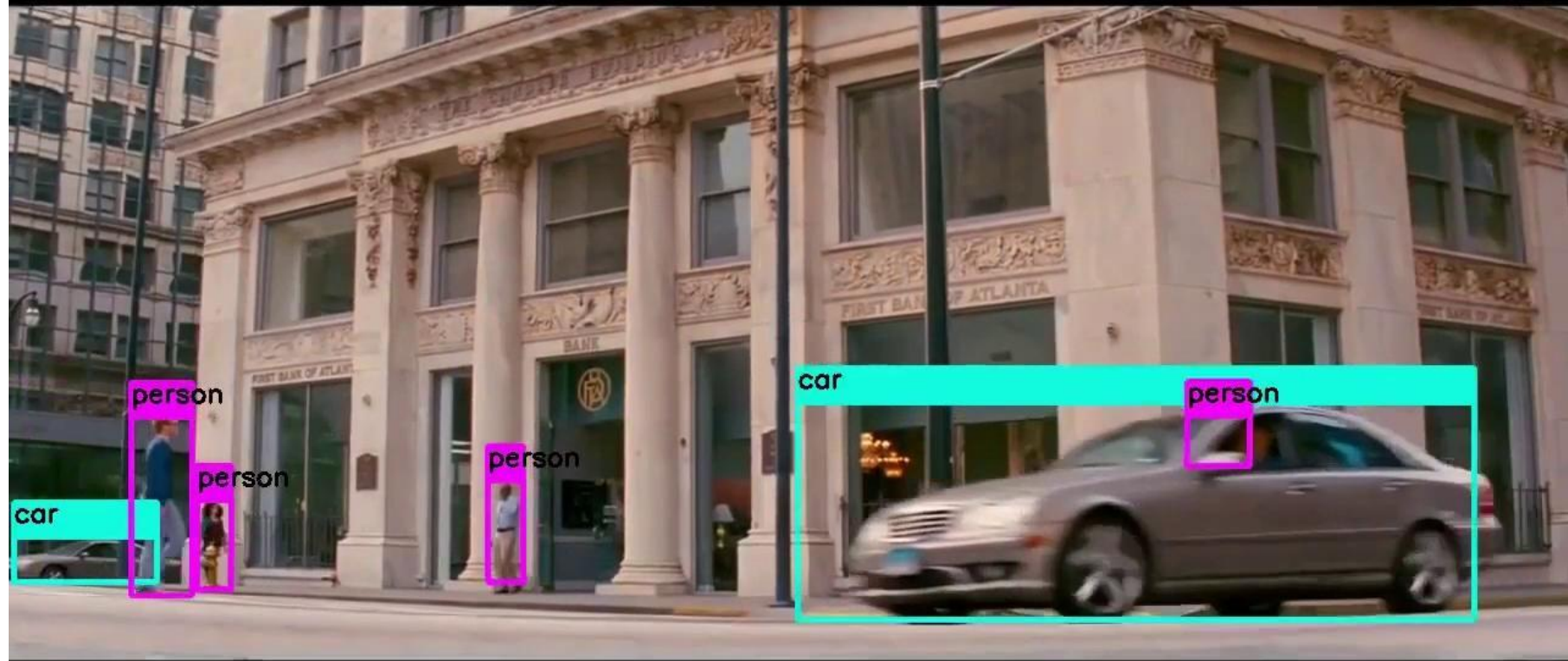
# Plan

- I. Introduction
- II. Le jeu de données COCO
- III. Présentation de YOLOv3
  - III.1. Fonctionnement détaillé de l'algorithme
  - III.2. Architecture du réseau YOLOv3
- IV. Résultats obtenus
- V. Limites pour la détection et la classification



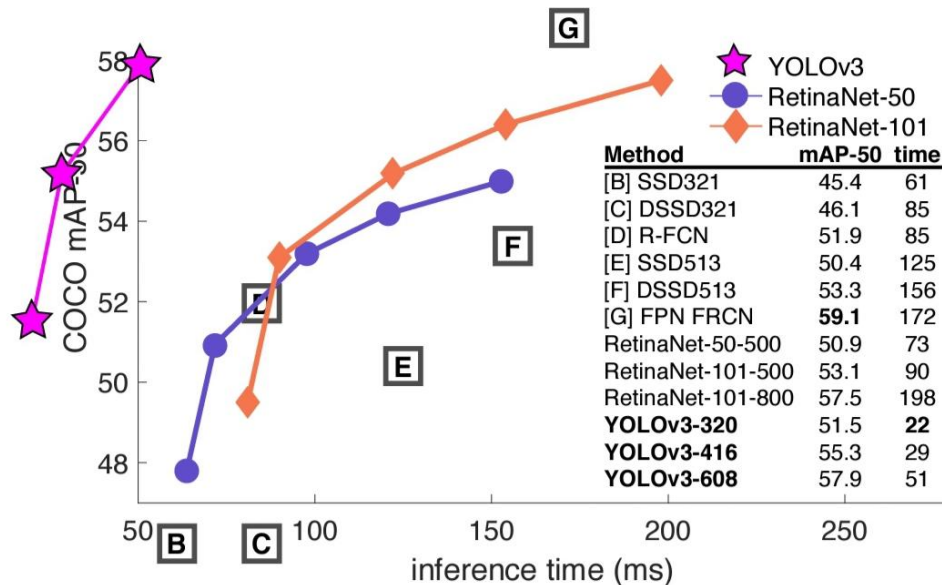
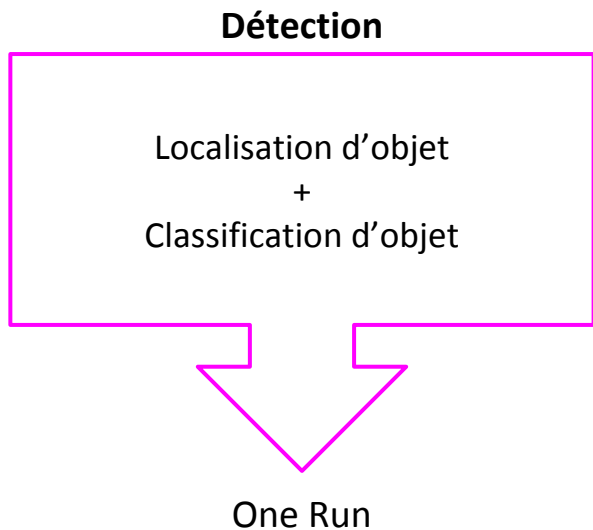






# I. Introduction

**YOLOv3** est un algorithme de détection basé sur la régression (prédiction de valeurs numériques)



## II. Jeu de données COCO (Common Objects in Context)



**80**

catégories d'objets

**1.5 million**

d'instances d'objets

**IMAGE**

**Labels :**

**BOUNDING-BOX**

**+**

**CLASS**

**Informations**

Informations sur le jeu de données

**Licences**

Licences des images

**Catégories**

Identifiant unique par catégorie

Peut appartenir à une super-catégorie (les catégories *rose* et *tulipe* appartiennent à la super-catégorie *fleur*)

**Images**

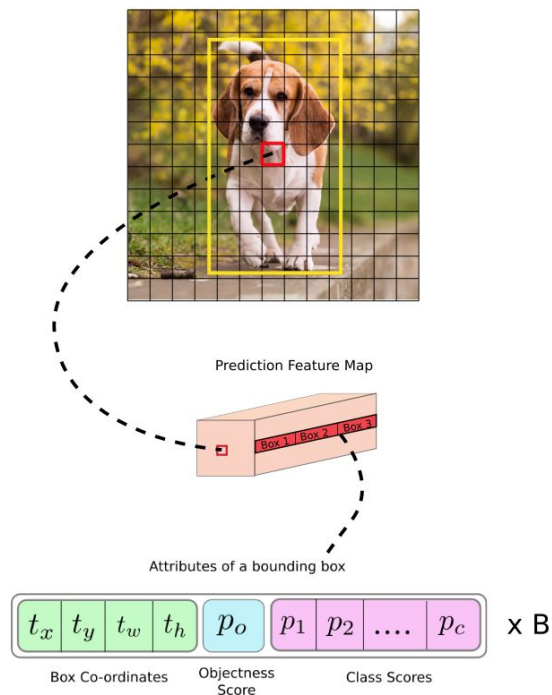
Liste des images, identifiant unique par image

**Annotations**

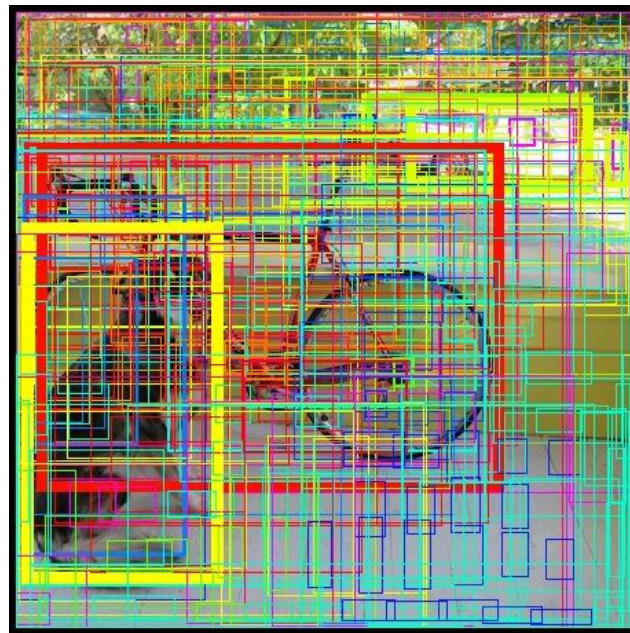
Pour chaque image, contient notamment “**bounding boxes**” (x-top left, y-top left, width, height)

# III. Présentation de YOLOv3

## III.1. Fonctionnement détaillé de l'algorithme



Dans notre cas, YOLOv3 prédit 3 boîtes par cellules.





# III. Présentation de YOLOv3

## III.1. Fonctionnement détaillé de l'algorithme

### Non max suppression - étape 1

- **Suppression des boîtes selon un seuil de probabilité**
- **Probabilité de détection d'un objet  $p_0$** 
  - Définie pour chaque boîte
  - Obtenue en sortie du réseau
- **$p_0 < 0.6$  → boîte ne contient pas un objet**  
→ suppression de la boîte

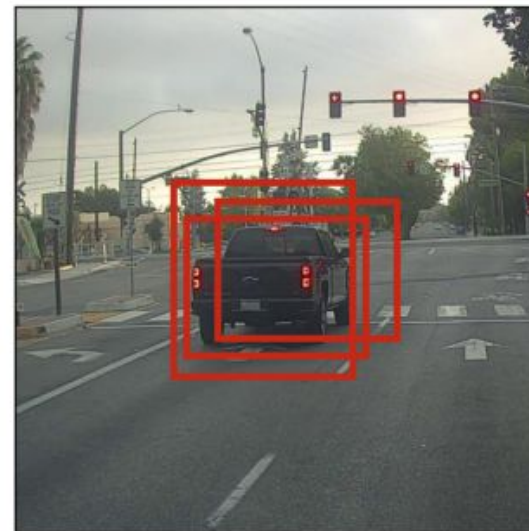
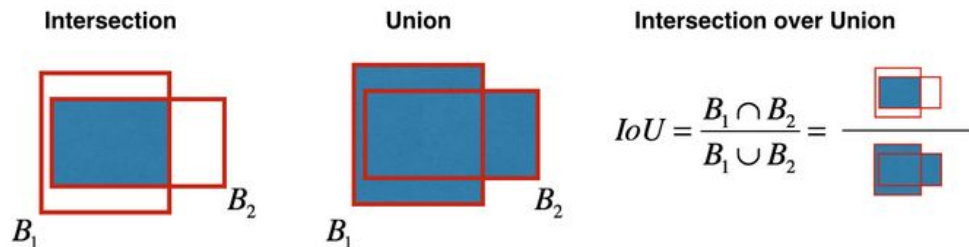


# III. Présentation de YOLOv3

## III.1. Fonctionnement détaillé de l'algorithme

### Non max suppression - étape 2

- **Suppression des boîtes selon un seuil IOU fixé**
- **IOU** : Intersection Over Union  
Critère entre deux boîtes  $B_1$  et  $B_2$

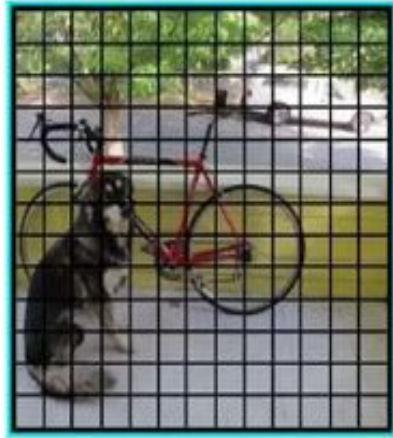


- **IOU > 0.4** → détection du même objet → suppression de la boîte

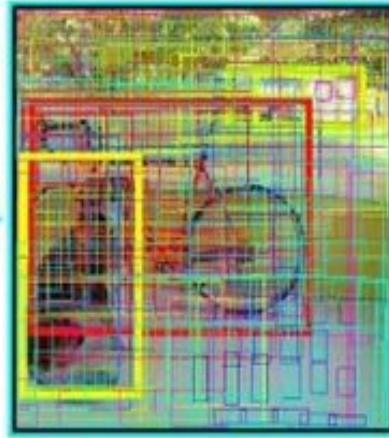
# III. Présentation de YOLOv3

## III.1. Fonctionnement détaillé de l'algorithme

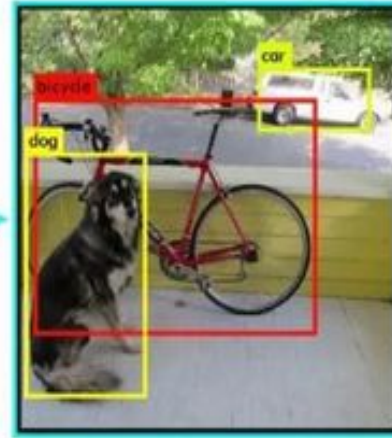
### Processus complet



1. Poser un quadrillage sur l'image



2. Pour chaque cellule de la grille, n boîtes sont prédites avec des paramètres

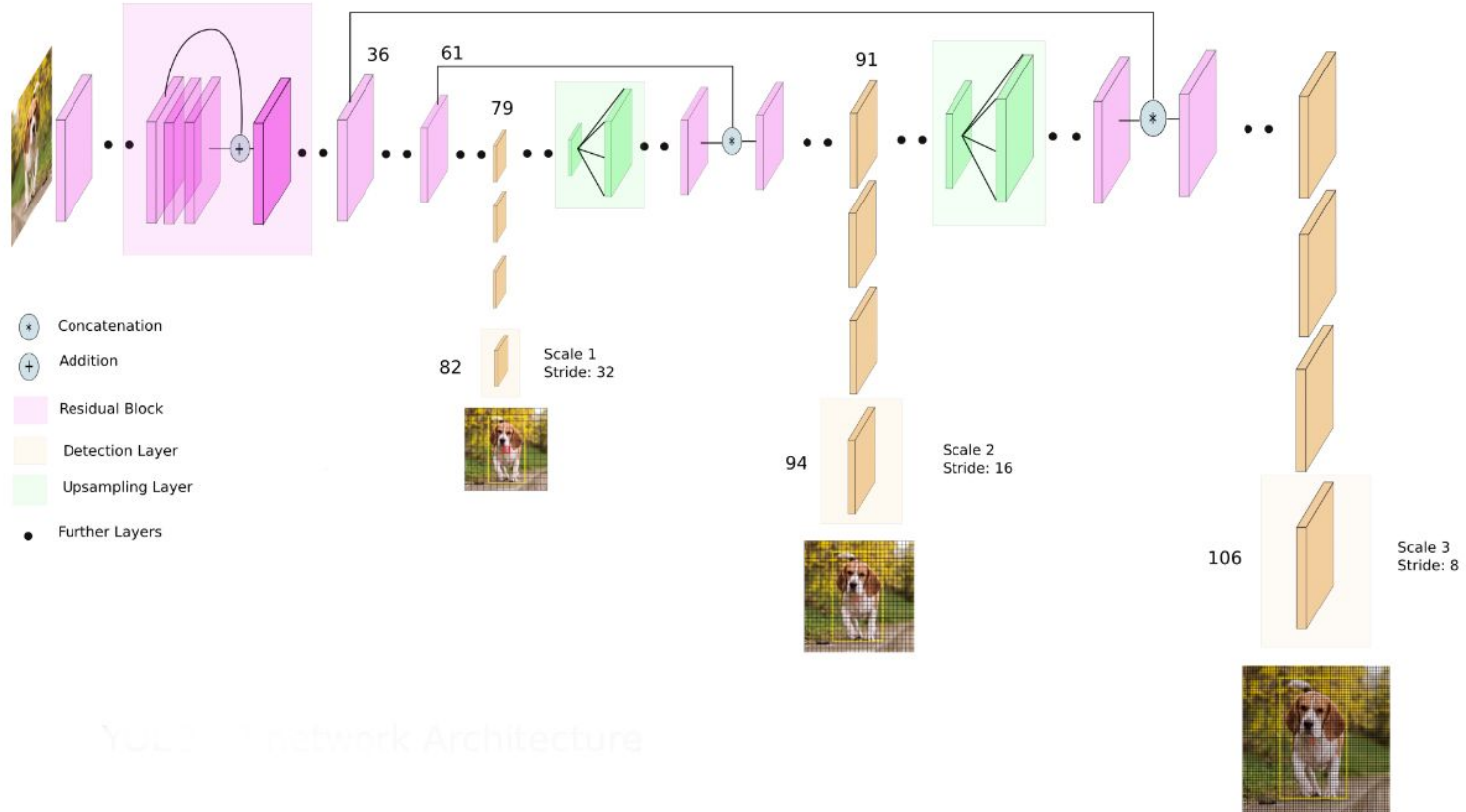


3. Filtrage / Non max suppression

# III. Présentation de YOLOv3

## III.2. Architecture du réseau YOLOv3

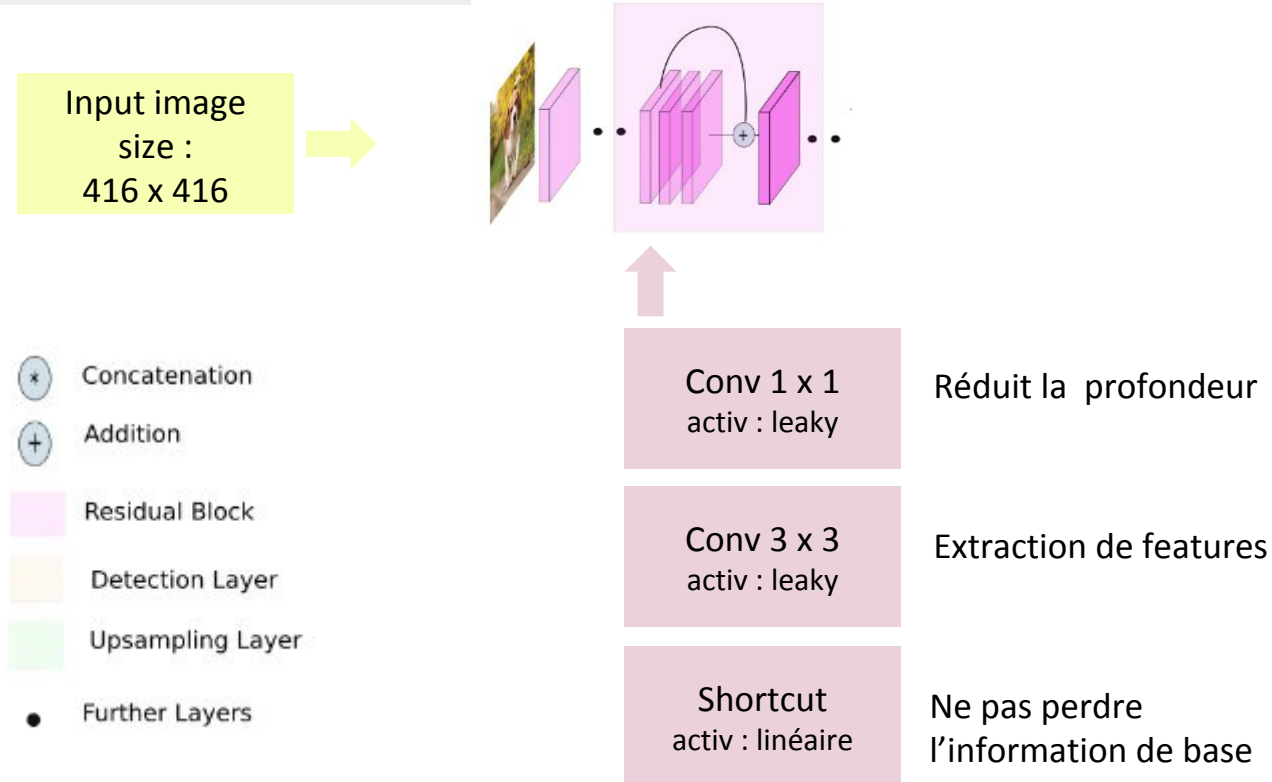
### Vue générale du FCNN



# III. Présentation de YOLOv3

## III.2. Architecture du réseau YOLOv3

### 1st **convolutional** blocks

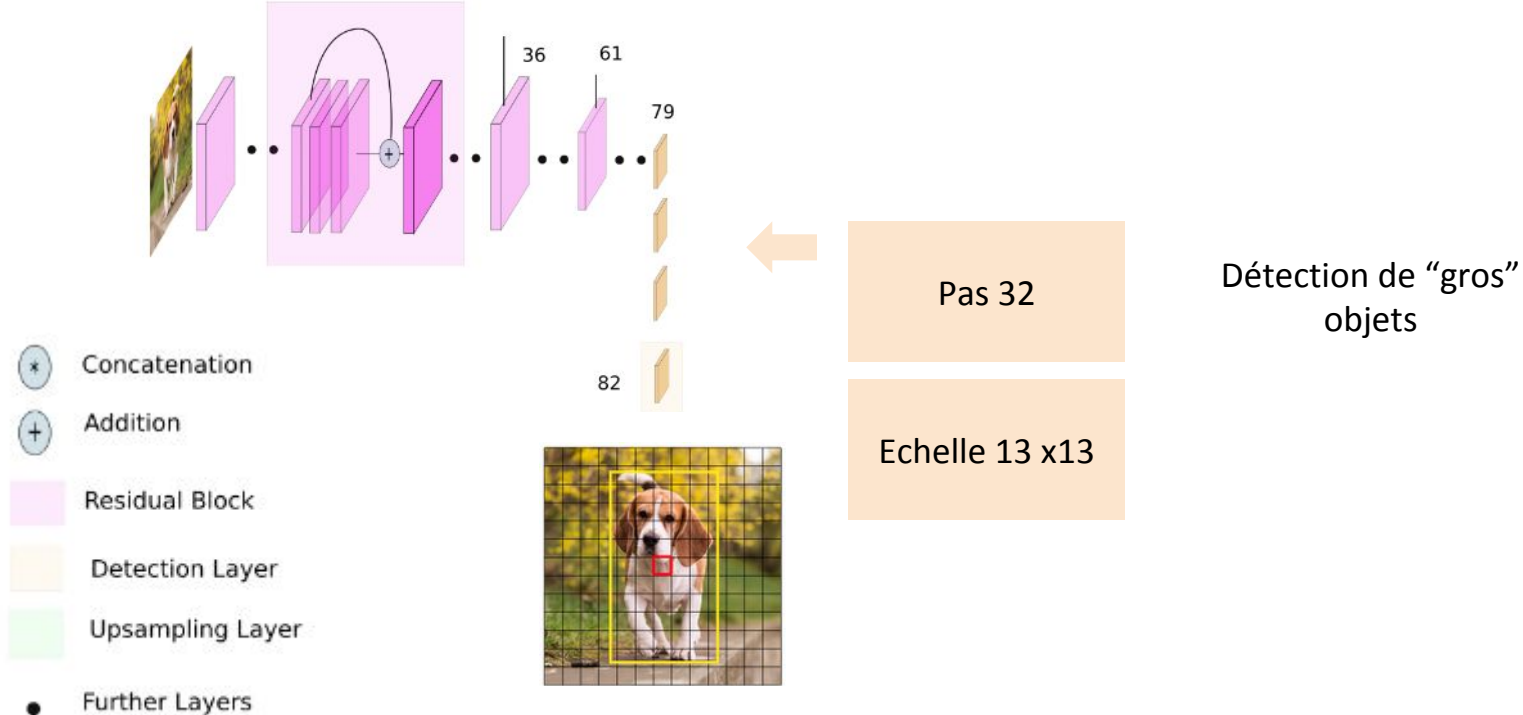




# III. Présentation de YOLOv3

## III.2. Architecture du réseau YOLOv3

### 1st detection layer

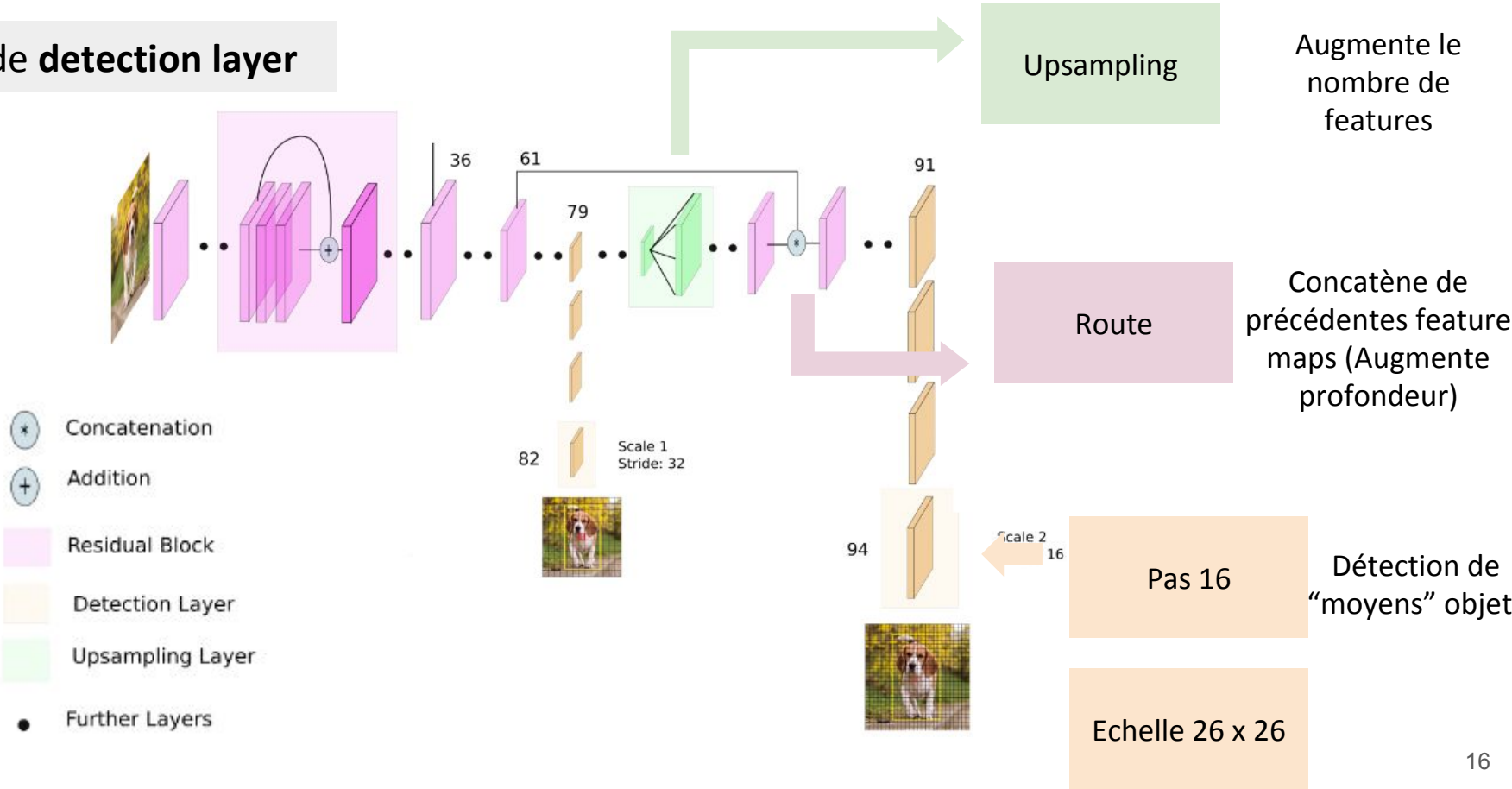




# III. Présentation de YOLOv3

## III.2. Architecture du réseau YOLOv3

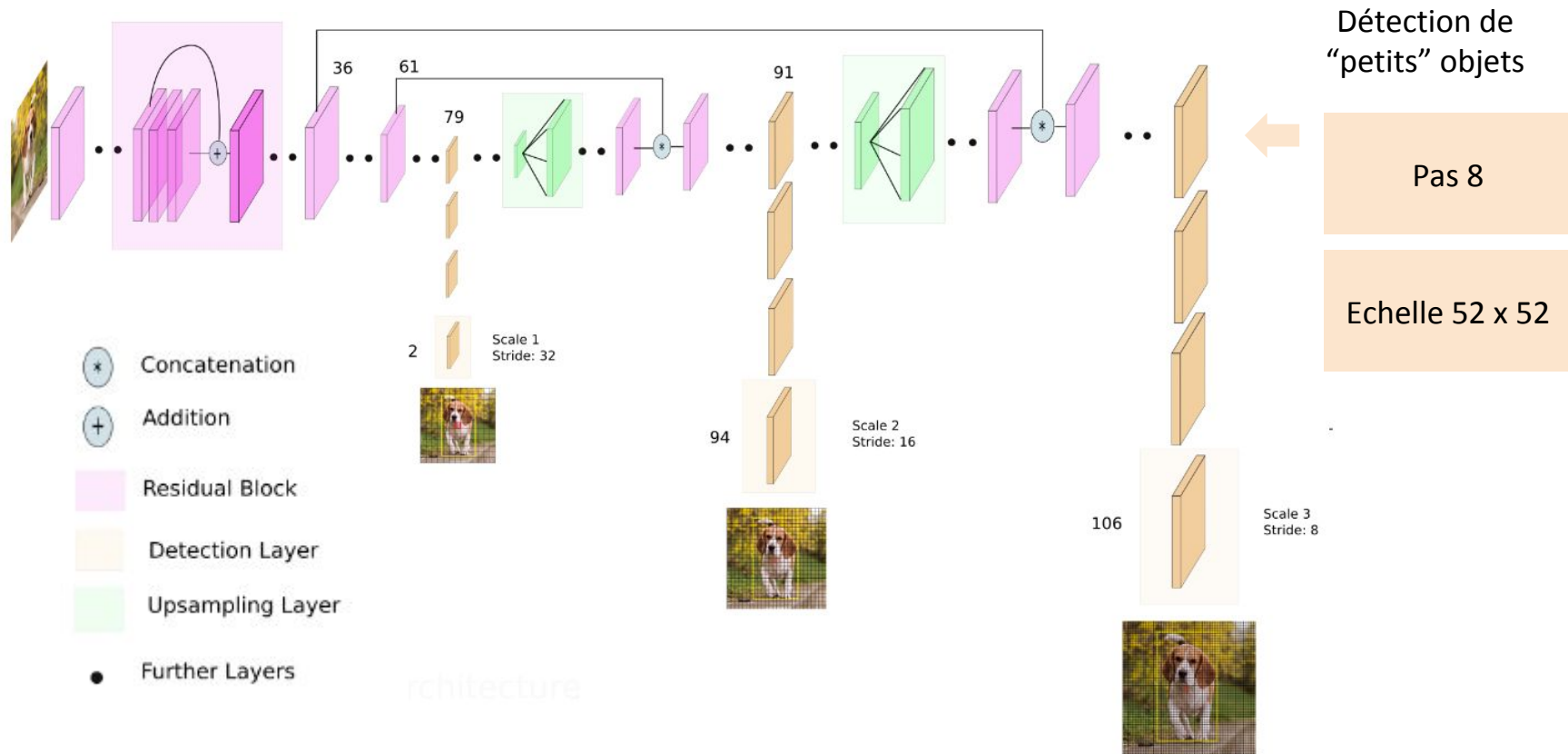
2nde **detection layer**



# III. Présentation de YOLOv3

## III.2. Architecture du réseau YOLOv3

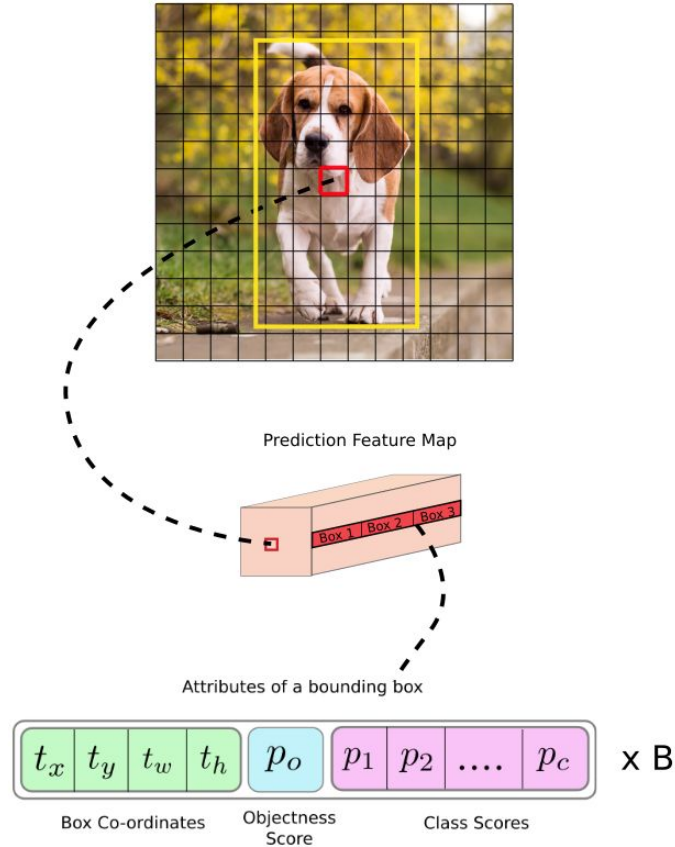
### 3rd detection layer



# III. Présentation de YOLOv3

## III.2. Architecture du réseau YOLOv3

### Output layer



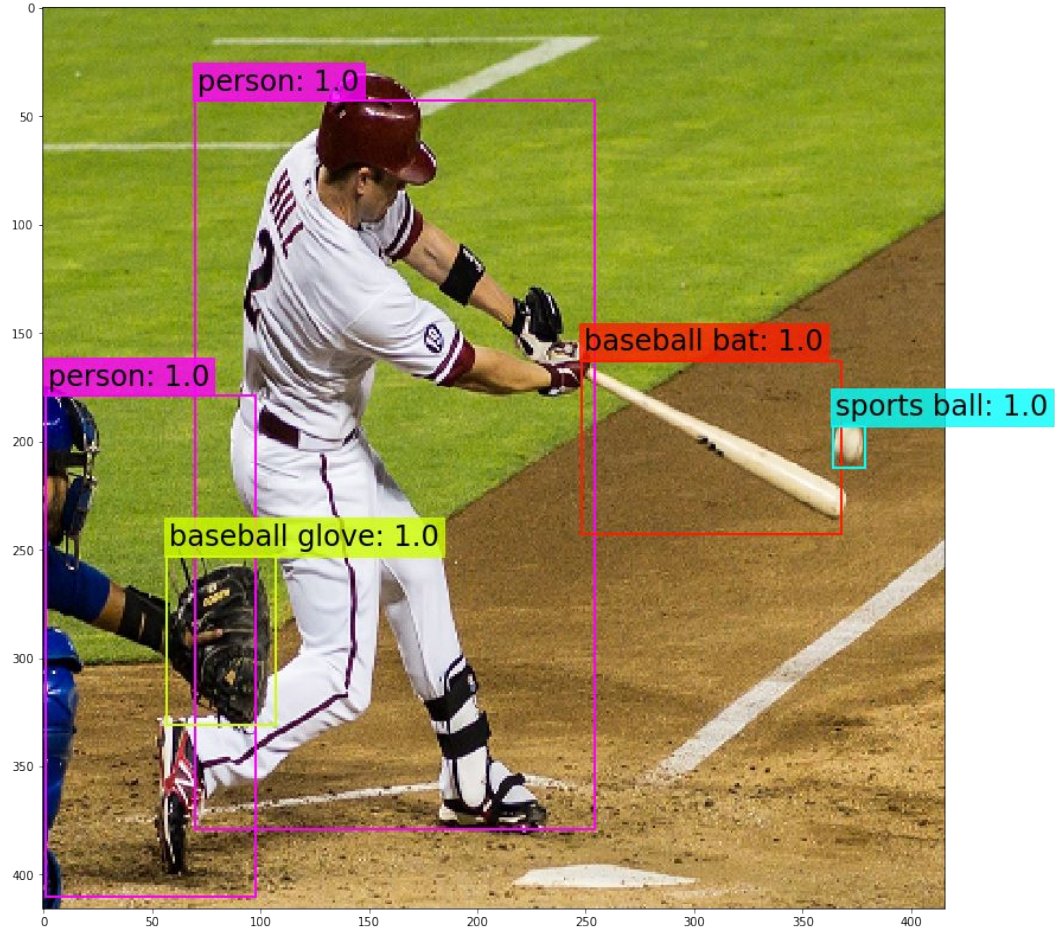


## IV. Résultats obtenus

### Baseball

5 objets détectés en 0.564s

1. person: 1.000000
2. person: 1.000000
3. baseball glove: 0.999998
4. baseball bat: 1.000000
5. sports ball: 1.000000

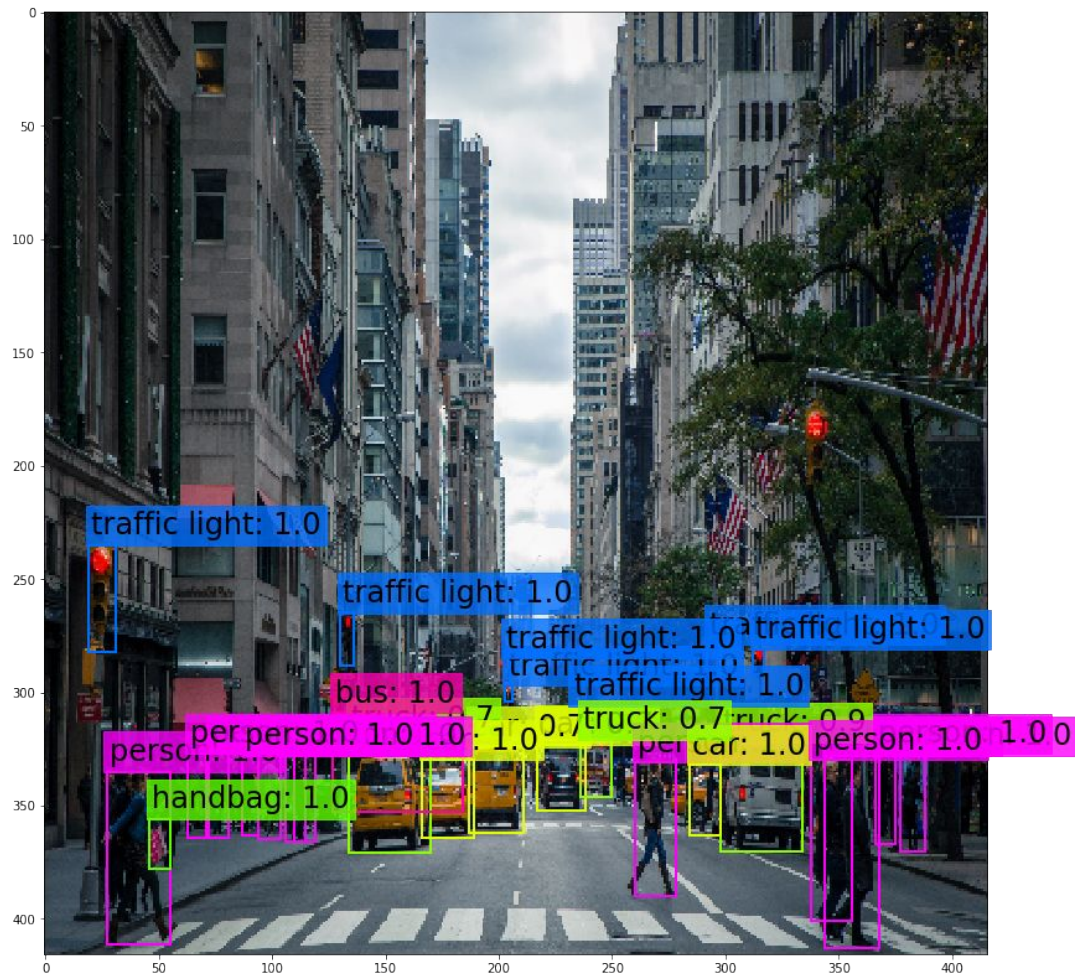


## IV. Résultats obtenus

### City

28 objets détectés en 0.627s

1. person: 0.999996
2. person: 1.000000
3. car: 0.707236
4. truck: 0.933031
5. car: 0.658086
6. truck: 0.666982
7. person: 1.000000
8. traffic light: 1.000000
9. person: 1.000000
10. car: 0.997369
11. bus: 0.998023
12. person: 1.000000
13. person: 1.000000
14. person: 1.000000
15. person: 1.000000
16. person: 1.000000
17. traffic light: 1.000000
18. traffic light: 1.000000
19. handbag: 0.997282
20. traffic light: 1.000000
21. car: 0.989741
22. traffic light: 1.000000
23. traffic light: 0.999999
24. person: 0.999999
25. truck: 0.715036
26. traffic light: 1.000000
27. person: 0.999993
28. person: 0.999996

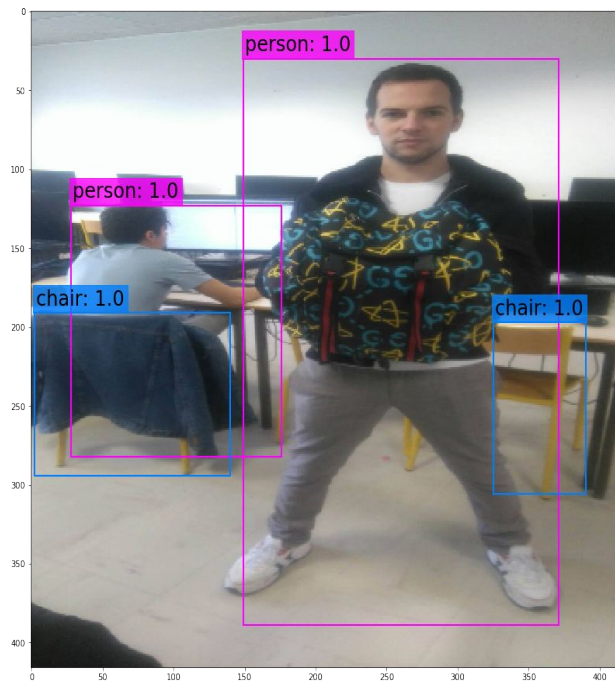
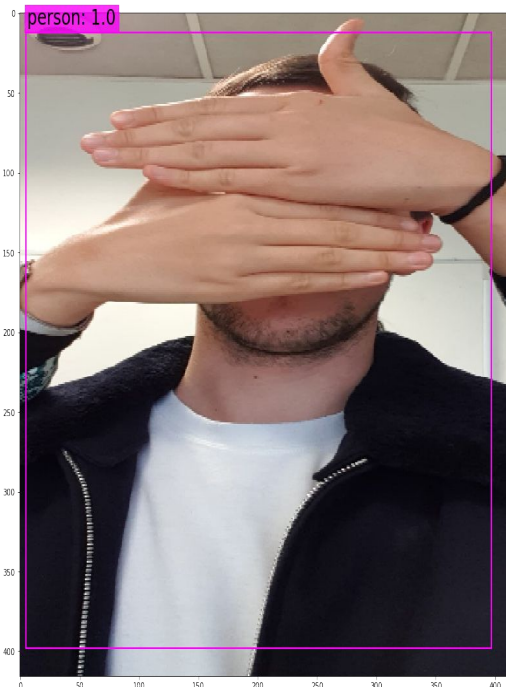
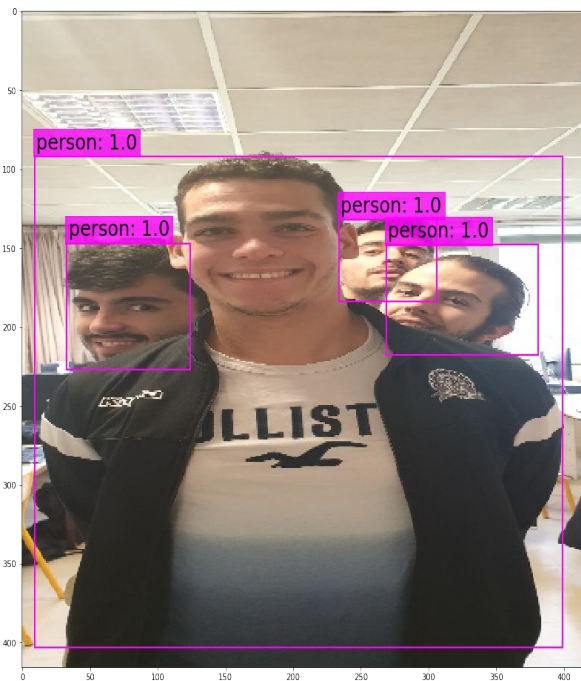




## IV. Résultats obtenus

### Tentatives de “tromperies”

➔ Pas d'impact sur la qualité de détection = probabilités à 1.0

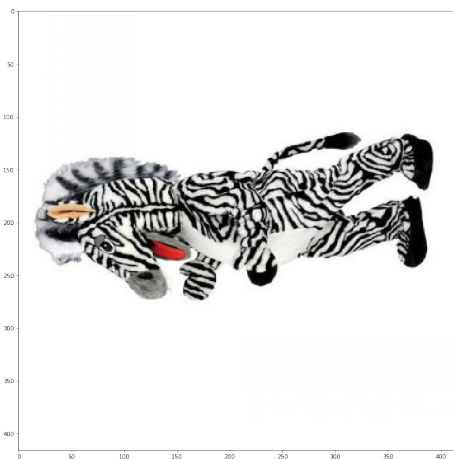
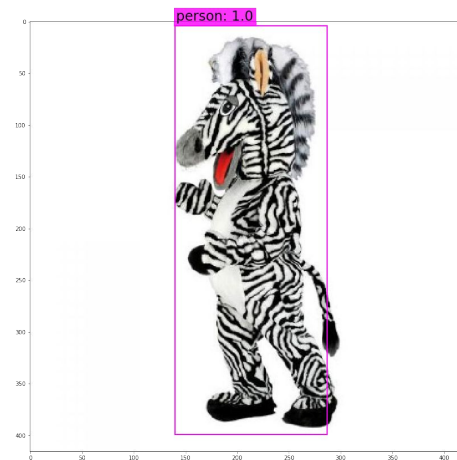


# V. Limites pour la détection et la classification

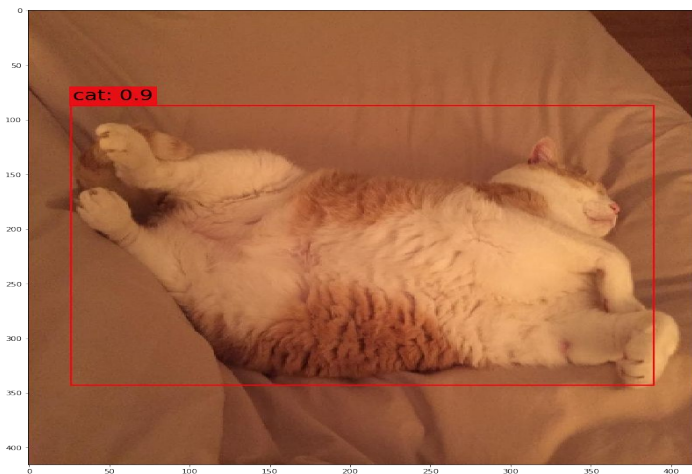
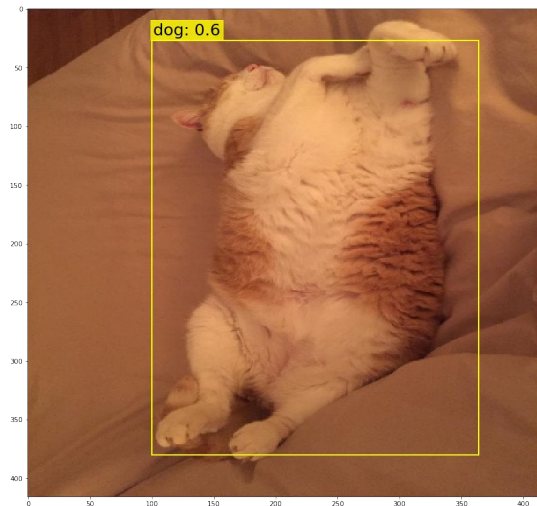
La **bonne orientation** de l'image

→ Impact sur la détection et la classification

Pas de détection



Mauvaise  
classification



## V. Limites pour la détection et la classification

Dataset rassemble **peu de classes** (80)

- Classification imprécise
- Impact sur la détection



Ne différencie pas les  
sous-classes

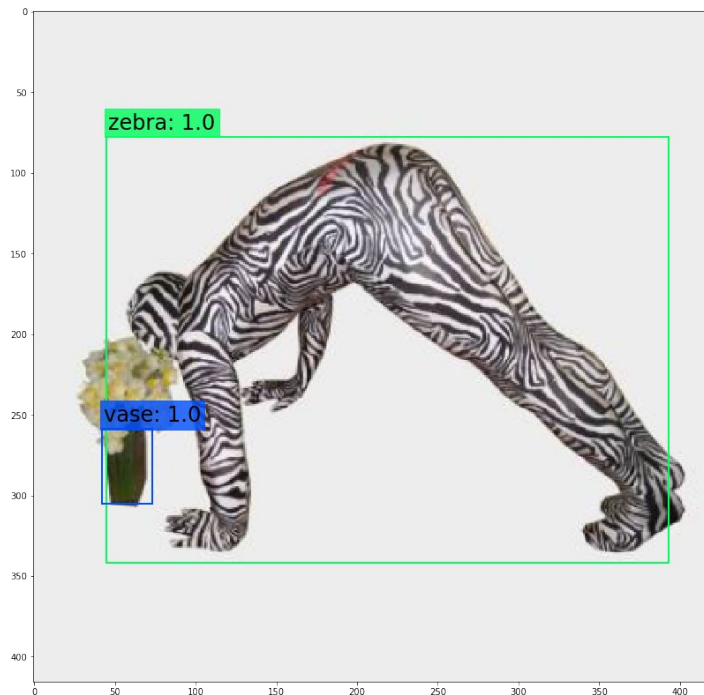


Considère une  
unique classe

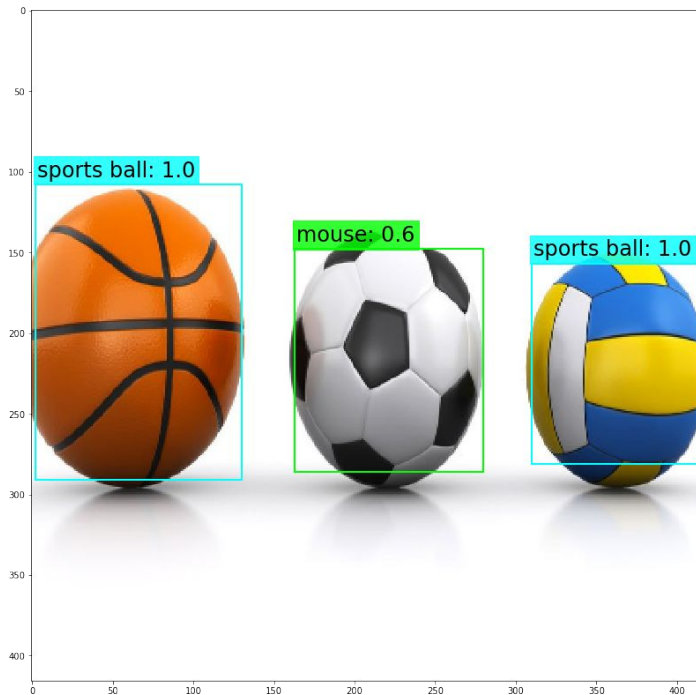


## V. Limites pour la détection et la classification

Tentatives de “tromperies”  
ayant fonctionnées



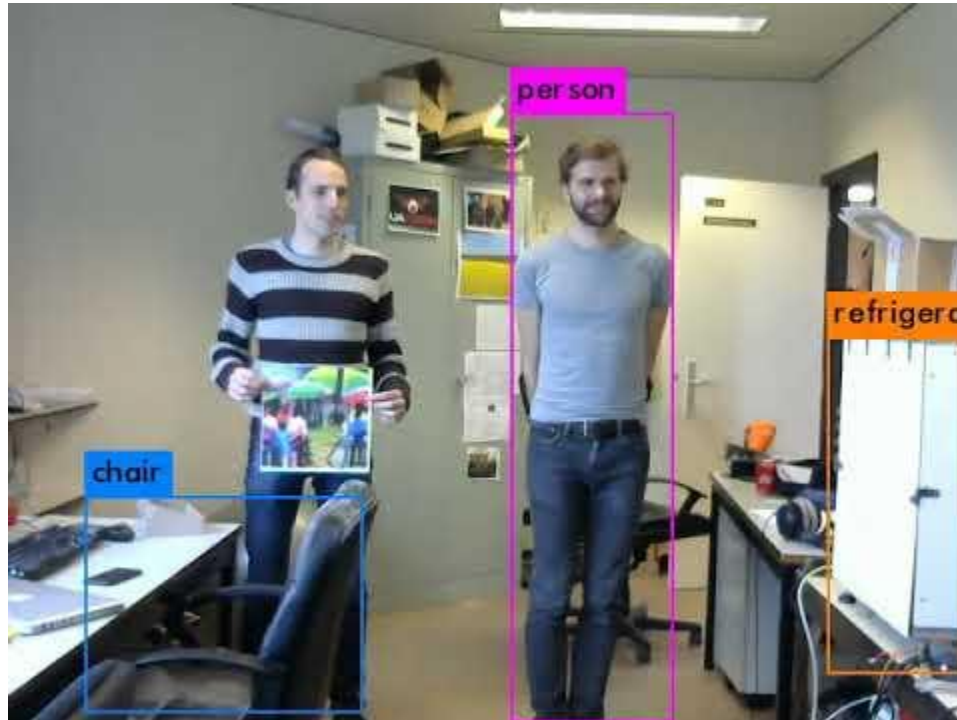
Mauvaise  
classification



## V. Limites pour la détection et la classification

Mauvaise détection

**“Generating adversarial patches against YOLOv2” - 20 mars 2019 - Youtube**



# Conclusion

- Points faibles :
  - Orientation des images est importante
  - Dataset est petit : 80 classes vs 9000 pour Imagenet
  - Peut être trompé
- Point forts :
  - Meilleur que Fast-RNN
  - Le plus rapide : prédictions en moins d'une seconde
  - Le plus puissant : image floue et chaises cachées ou individu caché

# Merci de votre attention

## Références

Site officiel de YOLO : <https://pjreddie/darknet/yolo>

## Sites web :

- <https://medium.com/@pratheesh.27998/object-detection-part1-4dbe5147ad0a>
- <https://www.kdnuggets.com/2018/09/object-detection-image-classification-yolo.html>
- <https://medium.com/analytics-vidhya/yolo-v3-theory-explained-33100f6d193>
- <https://towardsdatascience.com/an-introduction-to-implementing-the-yolo-algorithm-for-multi-object-detection-in-images-99cf240539>

## Articles scientifiques:

- <https://arxiv.org/pdf/1612.08242.pdf>
- <https://arxiv.org/pdf/1506.02640.pdf>