1. **图像处理**

**红绿蓝(RGB)通道：**最常用的颜色标准，一幅图由三种颜色叠加而成(0-255)，人眼所能看到的颜色，都可以通过调整红绿蓝三种颜色的比例无限接近

**色相、饱和度、亮度(HSV)通道：**色相主要控制色彩的变化(0°-360°)，饱和度控制颜色的纯度(0-255)，亮度控制图片的亮度(0-255)。三通道互有影响

**图像特征：**形状、颜色、纹理

**语义鸿沟：**相同视觉特性不同语义概念，相同语义概念不同视觉特性

**邻域平均法：**，邻域平均法去高斯噪声较好，缺点是造成图像模糊，可以设置阈值检测异常灰度值改进。优化算法有：K近邻平均法、梯度导数加权平滑、最大均匀性平滑、小斜面平滑等。

**均值滤波：**。

**高斯滤波：**，更好保留轮廓，比均值滤波好

**中值滤波法：**选取方框内的中位数。非线性，适合滤除脉冲干扰和图像扫描噪声，不适合细节多的图像，去椒盐噪声好。

**Sobel算子：**和

**Scharr算子：**和，相比Sobel算子加强了轮廓

**Laplacian算子：**，不单独用

**Canny边缘检测：**高斯滤波去噪；计算每个像素点的梯度和方向；非极大值抑制消除散杂响应；双阈值检测；抑制孤立弱边缘。

**图像金字塔：**高斯金字塔、拉普拉斯金字塔

**模板匹配：**待匹配的区域在原图中从左到右从上到下进行平方差/相关性/相关系数的计算，选出最接近的区别。模板匹配是最简单的目标检测、计算效率高、可以检测多个相似对象，但只适合静态图与模板匹配。

**傅里叶变换作用：**高频：变化剧烈的灰度分量，如边界，高通滤波器保留高频分量只保留边界；低频：变化平缓的灰度分量，如大海低通滤波器保留低频分量使图像模糊

**二、文本处理**

**文本预处理：**将文本处理成能输入模型的形式，有独热编码和词向量编码。独热编码给每个词分配一个序号，会占用很大空间。词向量编码能考虑到词与词之间的距离关系，同样的长度词向量包含更多的信息

**词向量编码(embedding)：**通过特定的算法将每个词生成为向量，并且能考虑到词与词之间的距离关系

**三、神经网络**

**单层神经网络/感知机：**线性分类，凸函数，在前馈型神经网络中，只要有一个隐含层并且神经元足够多，就能近似任何的连续函数或空间分布

**多层神经网络：**非线性分类，非凸函数，多隐含层可以表示非连续的函数或空间分布、减少每层神经元数量和泛化误差

**全连接层(FC)：**神经元与前一层输出全部相连，每个神经元可以提取到所有的特征，参数非常多，提高训练准确率，容易过拟合。输入全连接层要先变为一维向量，输入时参数为，m为输出个数，1为常数项。全连接层数和每层神经元数过多不会提高测试准确率，一般小于3层，第2层神经元数一般等于第1层

**卷积核：**形状在图片上滑动进行互相关/卷积运算，n为奇数一般为3，k为前一层通道数。卷积核计算后，将所有通道的值相加合成一个通道，再加上偏置项，一个卷积核总的参数为；卷积核用于升降维、减少参数量或加在卷积前后缓冲。相同参数下，多用小卷积核比大卷积核有更多感受野

**卷积层(Conv)：**由多个卷积核组成。一个卷积层总的参数为，m为该层卷积核个数。提高卷积层中卷积核的数量可提高训练准确率，但测试准确率有瓶颈，后一卷积层的卷积核个数一般大于/等于前一层

**膨胀卷积(Dilated Convolution):**卷积核中隔行参数参与计算，相同计算量下膨胀卷积的卷积核更大，感受野更广

**因果卷积(Causal Convolution):**在一维数据中为了使卷积前后长度不变要在数据前后填充，因果卷积全部填充在前面

**批归一化层(BN)：**加在卷积层或全连接层后，防止梯度消失或爆炸，有助于收敛，参数为输入通道数，其中一半参数不可训练。BN层一般加在激活函数前，加在前和后一般差不多。使用的批量越大BN层统计的越精确、归一化的效果越好，如果使用多GPU训练，用SyncBatchNorm可以统计所有卡的批量

**感受野：**每个神经元所能感受到的特征范围，使用卷积提高神经元感受野。如经过一次的卷积感受野就从1提高到了9，因此感受越高理论上越能判断物体的全貌。但在目标检测中，会出现预测的框比感受野大的情况，一种解释是网络可以通过局部预测全貌。

**上采样：**插值法、反池化、反卷积

**下采样：**缩小图像。当卷积时的步长大于1时也是一种下采样，目前常用步长为2的卷积代替池化层

**池化层(Pool)：**下采样的一种，减少参数，防止过拟合，一般用最大池化层。最大池化层：目标偏向纹理轮廓，网络浅层使用最大池化过滤无用信息。平均池化层：目标偏向背景等，网络深层使用平均池化层防止丢失过多信息

**丢弃层(Dropout)：**降低训练准确率，提高测试准确率，一般为0.2-0.5，接小层后取0.2，接大曾后取0.5

**特征提取层：**对卷积网络模块的泛称，特征提取是一个模糊的概念，可抽象理解为网络在卷积和参数更新的过程中，不断把重要的参数权重分配给能区分物体的部分，使要检测的部位通过训练成为一个’感兴趣’区域

**损失函数(Loss)：**衡量输出和标签值的误差，每次训练中根据一个批量数据的平均损失更新参数。在网络的训练中损失函数应该下降一个以上数量级

**误差反向传播（Back Propagation）**：利用链式法则，计算出损失函数对所有参数的梯度，根据梯度更新参数。在特征提取网络中，损失函数(任务)可能有多个，此时参数的更新方向取决于所有损失函数，只有特征提取网络后输出层的参数才取决于对应的损失函数。通常各个损失之间会存在对抗，可在特征提取网络后单独对每个任务进行卷积加强区分

**卷积神经网络(Convolutional Neural Network)：**利用卷积和全连接等进行运算，卷积核的参数是训练后更新得到的，可分为特征提取和分类识别两个阶段

**循环神经网络(Recurrent Neural Networks)：**

**注意力机制(Transformer)**：注意力机制在多数情况下的效果比RNN好，并且 部分结构能够在GPU上并行计算提高效率。详见后面transformer模型

**时序卷积网络(Temporal Convolution Network)：**大多数情况下优于RNN。结合了简单的RNN和CNN、膨胀卷积、因果卷积、残差卷积的跳层链接

**长短期记忆网络：**LSTM系列，让序列对未来近期的位置更加关注，减少对历史久远位置的关注

**四、损失函数**

**平方损失函数(MSE)：**平方损失函数对w和b求导时要对求导，值可能非常小，导致更新速度缓慢，逻辑回归中可能有多个极小值点

**平均交叉熵损失(Crossentropy)：**平均交叉熵损失函数对w和b求导时不需要对求导

**平均误差(MAE)：**

a为真实框，b为预测框，(,)为左上坐标，(,)为右下坐标。w、h为宽和高。c为极小值防止union为0，计算时+c子，也+c

IoU问题：当IoU=0时梯度为零；收敛较慢、回归不够准确

其中G为两框的最小外接框面积

GIoU解决了梯度为零的问题，效果略比IoU好，但当预测框和真实框水平或垂直时，退化成了IoU，依然收敛较慢、回归不够准确。

其中为两框的中心点距离，为最小外接框左上到右下的对角线距离

DIoU收敛速度和准确率都有所提高，但当预测框和真实框接近时退化为IoU

为极小值防止分母为0，其中当作常数，因此计算损失时关闭自动求导

CIoU中相对于w和h的梯度：

当w和h在时容易导致梯度爆炸，因此实际中常用1代替。但YOLOV5中由于会对w,h进行筛选从而防止梯度爆炸，因此不需要调整

**五、激活函数**

**激活函数(Activation)：**不加激活函数时无论有多少层隐含层都可以化简为一层线性变换，激活函数应该是简单的非线性函数、连续可导、单调函数

**softmax函数：**将神经元的所有输出转化为0-1的值，可以理解为概率。、为第i、j个节点的输出值。与sigmoid相比用于多分类

**sigmoid函数(对数几率函数)：**与softmax相比用于二分类



**tanh函数：**



**relu函数：**



**leaky relu函数：**



**softplus函数：**



**mish函数：**



**silu函数：**与mish图类似，最早在强化学习中提出，具有自稳定性，隐性正则效果



**六、任务类型**

**坐标：**以左上角为坐标原点

**（1）图像分类(Classification)**

输入固定大小的图片，得到图片的类别。图片处理和归一化只在测试时才加入

图片输入网络经过一系列运算输出(batch,类别数)，类别数为图片类别的独热编码

**（2）目标检测(Object Detection)**

输入固定大小的图片，得到图片中目标物体的边框。图片处理和解码只在测试时才加入

**目标检测解码：**

YOLO输出的特征图后需要归一化(sigmoid)，然后人为转换成，并赋予其意义：3为小层数、(80,80)为图像的位置、4为物体的边框(cx,cy,w,h)、1为置信度、80为物体的种类

如YOLOV5的解码方式为：

**先验框(anchor)：**固定比例或由大数据kmeans聚类得到，有w和h组成，YOLOV5中每个输出中有3个通道，分别对应3个先验框，使每个预测可用多种先验框匹配。总共有3个输出、9个先验框

**目标检测损失：**

a+b+c=1。输出特征图较大时置信度的损失权重要大些，让网络更专注于识别物体的位置。一般置信度和类别损失用交叉熵损失，边框损失用IoU系列。输出所有位置的置信度都计算损失；但边框和类别只有有标签对应的位置计算损失

边框、置信度、类别损失之间会有一点冲突，在特征提取网络之后一般会加入解耦头

一个的输出有个预测位置，只有部分位置的预测有用、参与损失计算、有标签矩阵对应，可以利用判断矩阵筛选

**判断矩阵：**

输出的标签矩阵为，判断矩阵为，pred\_matrix[judge\_matrix]取出需要计算损失的位置，label\_matrix[judge\_matrix]取出对应位置的标签

**标签矩阵：**

标签矩阵的形状和网络输出一致，在制作标签矩阵时，需要预测的位置填入对应标签，不需要的位置label\_matrix[judge\_matrix]会自动过滤，填入的标签需要满足一定条件，因为网络输出解码后的范围要包含这个标签的值才能预测

有的网络如YOLOV5扩充了标签中有物体的位置，物体可以由四周最近的两个网格预测

**wh筛选条件：**若解码方式为：

为网络输出，为真是输出。因此标签筛选范围为：

**聚焦损失(Focal Loss)：**当训练集中正样本很少时，即使模型全预测为负样本准确率也会比较高，因此需要加大正样本预测错时的损失。正样本权重可为0.8

**标签平滑(Label Smoothing):**类别标签一般为0或1，但有时虽然不是目标但和目标很像，可以给个很小的数值，比如目标值给0.99，非目标值0.01

**建议框(proposal)：**根据置信度筛选后还未进行非极大值抑制的框

**非极大值抑制：**将某一种类别的建议框按置信度筛选后，按置信度排序，选出置信度最高的框依次遍历计算与其他框的iou，根据iou阈值去掉重叠的框，记录选出的框，再用置信度次高的框接着遍历剩下的框，直到列表为空

**衡量指标：**

准确率、精确率、召回率、AP

**正负样本：**

一般空标签图片取10%-20%

**（3）人脸识别**

用人脸图片提取特征建立人脸特征数据库、目标检测识别人脸、根据人脸关键点提取特征、在人脸特征数据库中比对

与图片库中比对：可以使用np.dot(a=(),b=())，其中a为要比对的人脸特征，b为库中的所有人脸特征，k为特征数量，n为库中所有人脸数

人脸关键点定位：一般用5个或68个关键点定位

**（4）OCR识别**

目标检测识别文字位置、方向分类模型识别文字旋转情况、文字识别模型识别文字

**（5）时间序列预测(Time Series Forecasting)**

根据过去的数据拟合未来的趋势

单步预测：预测未来的下一个数据

多步预测：预测未来的一段时间内的多个数据

时间序列预测中往往变量作为维度，直接加卷积通常效果很差，常多加残差

**（6）文本分类(text\_classification)**

输入一个句子得到句子的类别

**文本预处理：**

将字变为对应的数字，并在句子前后加入开始、结束标识，填充为固定长度，同时生成注意力标识。注意力标识(attention\_mask)由0或1组成，与每个字变为的数字对应，对应的地方为1(包括句子前后标识)，填充的地方为0

**衡量指标：**

准确率、精确率、召回率、F1指标

**（7）序列标注：**

序列标注和文本分类的区别是序列标注对句子中的每一个字符做分类

**七、模型训练和指标**

**混合精度训练：**通常采用float32训练，预测用float16。但对于复杂的网络通常有参数不太重要的层，可以用float16精度混合训练

**指数移动平均(EMA)：**给予近期数据更高权重的平均方法，通常都会使用

**预处理：**一般有减均值、除以方差、归一化。减均值和除以方差是让数据的均值在0附近，归一化是加快训练和收敛速度。对于图片，各通道方差差不多，因此可以直接除以255。对于时间序列预测，通常数据没有固定的范围，因此只需减均值、除以方差

**训练速度：**通常参数越多的模型训练和推理速度越慢，但除了参数量也与网络结构有关，好的网络结构即使参数很多但训练和推理速度很快，指标也更好。很多模型有官方的预训练权重，可以加快训练速度。模型训练速度比模型验证速度快很多，因为不需要反向求导和更新参数

**训练震荡：**在训练开始后的一段时间或训练中途，有可能会出现指标异常的情况，越大的模型训练越慢，也越容易出现震荡，之后会慢慢变得平稳。在训练稳定之后继续训练可能出现指标下降的现象，需要保存最佳结果。在加载已有模型接着训练时，学习率、指数移动平均等最好也为保存时的状态，否则可能出现震荡

**分布式训练/验证/计算指标：**有模型并行和数据并行，有单机多卡、多机多卡等情况。一般采用数据并行，同一份代码会在不同GPU上运行，先把模型放到不同GPU上，每个GPU对一个batch推理和计算损失（先完成的GPU会一直等待），之后将损失结果平均并进行反向传播，所有GPU上的模型同步更新参数。验证和计算指标也可以设置为分布式。模型保存等代码只需在主设备上运行。分布式训练效果可能会比单卡差，刚开始损失下降可能会很慢

**图片分类训练异常：**在多分类的训练过程中，类别样本有的多、有的少，可能会出现只有一个类别指标正常，其他类别指标下降为0的异常现象，一般要等到正常的类别指标稳定之后，其他类别的指标才会依次回归正常。因为模型为了达到损失最小，会优先学习样本多的类别而暂时‘忽略’样本少的类别

**数据类型：**一般训练时用float32，预测部署时用float16

**数据处理：**分类任务的目标图片和正常图片数不能失衡

**训练集：**训练模型的数据

**验证集/开发集：**每轮训练后测试模型的数据，并以此调整模型和参数

**测试集：**训练后测试模型性能的数据，不能以此调整模型和参数

**轮次(epoch)：**当时为一轮，每轮训练前都要打乱训练数据，增加随机性，防止模型对前面的数据遗忘

**迭代次数**：推理一次为一次迭代。若训练集100个，批量大小为10，则每轮迭代10次

**批量大小(batch\_size)：**每次迭代放入多少数据（即训练完多少数据更新一次参数）。相同数据时批量越大更新迭代次数越少、收敛越快，在内存允许时一般尽量用最大批量训练，最好是CPU/GPU数2的幂次，但要留有一定的GPU显存，一般在训练+验证完一轮后会略微增加显存占用

**BGD(batch gradient descent)批量梯度下降：**每次训练时放入所有样本

**SGD(stochastic gradient descent)随机梯度下降：**每次训练时放入单个样本，会导致模型对最后使用的样本拟合更好，容易导致参数来回更新，收敛慢

**MBGD(mini-batch gradient descent)小批量梯度下降：**每次训练时放入部分样本，小批量样本与整体样本之间存在偏差，提高了泛化能力。1，使用前要打乱样本顺序；2，样本数量选取是关键（GPU运算可以考虑使用2的幂次数量）



**学习率：**学习率一般在0.001以内

**学习率预热：**刚开始训练时让学习率从很小开始增加，在几轮后(比如3轮)变为初始学习率

**Adagrad(adaptive gradient)自适应梯度：**在凸函数上有快速单调收敛的效果，但存在学习率过早减小的情况，在非凸函数上效果不好。为梯度，c为防止分母为零的极小常熟，可为

**RMSProp(Root Mean Square Prop)均方根道具：**在Adagrad基础上加了超参数来衰减历史值，目前为常用优化算法

**数据增强(Data augmentation)：**旋转/反射变换、翻转、缩放、平移、对比度变换、噪声扰动

**马赛克增强(mosaic)：**将四张图片缩小后拼接到一起，同时标签也做对应的调整。增加了训练的速度；缩小了图像，提高对小目标的检测能力；排除检测目标的背景干扰。但由于增强后的图片与真实场景不一致，因此最后几轮的训练通常要取消数据增强

**正则化(Regularization)：**Dropout，Droppath，Dropblock

**指标：**目标检测一般采用非极大值抑制后的，因此没有TN和准确率

TP：正确判断正类为正类。存在真实框，置信度大于阈值，iou大于阈值，类别正确

FN：错误判断正类为负类。存在真实框，置信度、iou、类别任意不满足

TN：正确判断负类为负类。不存在真实框，置信度小于阈值

FP：错误判断负类为正类。不存在真实框，置信度大于阈值

F1指标：先统计总TP等再计算；计算各类别F1再平均(常用)

**排列熵(Permutation Entropy)：**度量时间序列复杂性的一种方法，时间序列复杂性越低，序列的可预测性就越强

**模型大小：**。float32占4字节

**YOLO数据格式：**(images，labels，train\_images.txt，val\_images.txt，test\_images.txt)，测试集可以不要，images和labels中可以有嵌套文件夹，但.txt中路径要正确，.txt中可以存入相对路径(images/...)或绝对路径。labels中存有‘图片名.txt’，内容为’类别号 Cx Cy w h’相对坐标，以左上角为坐标原点



**VOC数据格式：**(Annotations、ImageSets/Main、JPEGImages)，Annotations存放每张图片的.xml标注，ImageSets/Main中train.txt、val.txt存放训练和验证的无后缀图片名、JPEGImages中存放所有图片

**八、模型部署**

**模型加载：**模型加载到CPU/GPU上后，会占用一定的空间

**模型预热：**模型刚开始预测速度会比较慢，之后速度会加快并趋于稳定

**模型推理预处理耗时：**包括数据解码、图片等尺寸转换、将张量放到gpu上，一般解码和尺寸转换时间略高，将批量张量一起放到gpu上比单个放快很多。但如果是trt模型，批量预测相对单张预测只有在小模型上有一点优势，大模型上差不多，甚至单张预测更快，反而单张预测占显存更少

**模型推理：**目标检测一般置信度阈值为0.35，非极大值抑制阈值为0.65。一般在内存允许时用大批量推理会快很多。但对于trt模型无论占gpu显存大小，单张预测和批量预测只有在小模型上有一点优势，大模型上差不多甚至单张更快

**推理精度：**模型推理使用的数据类型一般为float32、float16或int8，一般使用float16几乎不改变精度(归一化到0-1的输出，误差数量级在0.001以内，在图片中不到一个像素)，但量化为int8会有较明显的影响。相同的非极大值抑制阈值下，可能量化前抑制只有一个框，量化后抑制会有两个框，此时需要降低非极大值抑制阈值，但即使只留下一个框，框边的精确度也会下降。使用float16精度时，如果pytorch版本不一样，可能会出现nan的情况

**剪枝：**

**蒸馏：**

**量化：**将模型浮点数(如float32)替换为整数(int8)

非饱和方式：若浮点数正负绝对值的最大值为a，则将映射到整数的最大值和最小值，方便计算，但有效值的动态范围会减小

仿射方式：将浮点数最大最小值对应映射到整数的最大最小值

饱和方式：先计算浮点数的阈值T，然后根据浮点数的正负阈值T饱和截断，之后映射到整数的最大最小值



动态离线量化：非饱和方式量化权重，不需要样本数据。

静态离线量化(PTQ)：饱和方式量化权重，非饱和方式量化激活。需使用少量的样本数据进行模型的前向计算，对激活进行数值采样。PTQ在大模型上精度损失比小模型少

量化训练(QAT)：非饱和方式量化权重和激活，并在训练过程中更新权重，需要使用大量有标签样本数据



**九、网络模型**

2007年ImageNet项目创立，为ILSVRC比赛提供数据支持，在比赛中诞生了VGGNet、Google InceptionNet和ResNet



**AlexNet(2012)：8层(不算pool)**

2012年ILSVRC比赛冠军

论文：ImageNet Classifification with Deep Convolutional Neural Networks



**OverFeat(2013):**

2013年ILSVRC比赛冠军

论文：OverFeat:Integrated Recognition,Localization and Detection using Convolutional Networks





OverFeat为AlexNet的改进版，作者提出快速版和精确版两个版本

**VGGNet(2014)：A-E五种**

2014年ILSVRC比赛分类任务亚军和定位任务冠军

论文：VERY DEEP CONVOLUTIONAL NETWORKS FOR LARGE-SCALE IMAGE RECOGNITION



**GoogleNet(2014):23层(加输出层)**

2014年ILSVRC比赛分类任务冠军和定位任务亚军

论文：Going deeper with convolutions



注：表示直接使用卷积核的数量

表示在卷积之前使用卷积核的数量

表示在卷积之前使用卷积核的数量

pool proj表示先进行步长1的最大池化再使用卷积核的数量



GoogleNet有3个分类器，另外两个辅助分类器接4a和4d后，但在比赛中Googlenet只使用了最后的分类器。

GoogleNet中inception层用不同卷积核提取网络再合并，利用稀疏性解决参数量大和节约计算资源，加入卷积减少参数量

**ResNet残差网络(2015):**

2015年ILSVRC比赛冠军

论文：Deep Residual Learning for Image Recognition





常用50和101层网络。加入residual结构，特征融合时采用相加，当输入和输出形状不同时，要用的卷积核对分支升维（不加激活函数）。对于50/101/152层的网络用右边的结构可大幅减少参数

**ResNext(2016):**

2016年ILSVRC比赛冠军

论文：Aggregated Residual Transformations for Deep Neural Networks



ResNext为ResNet的改进版，相当于inception和residual的结合

**SENet(2017):**

2017年ILSVRC比赛冠军

论文：Squeeze-and-Excitation Networks



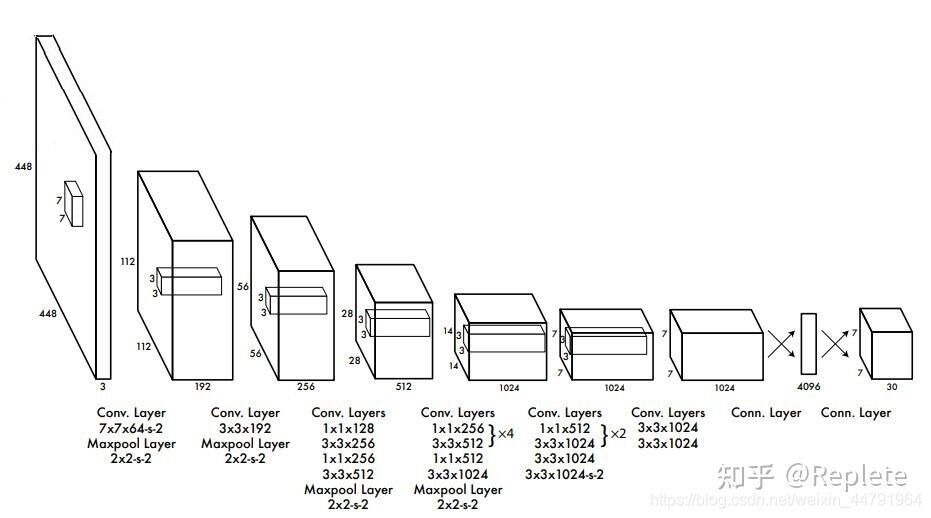
可将SE层与inception或residual层结合

**目标检测**

**YOLOV1(2016)：**

论文：You Only Look Once:Unifified,Real-Time Object Detection

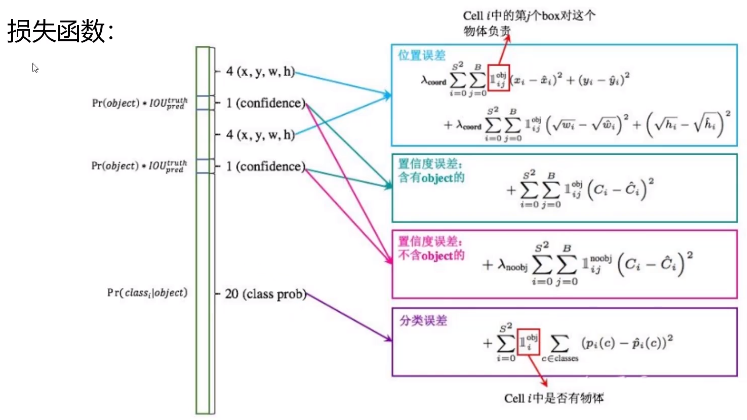
使用图片训练，用测试



输入：

输出：

代表区域，30中前1-5为(,,,,)，2-10为(,,,,)，11-30为20种分类的物体(概率)。X,Y为中心点归一化的相对位置，H,W为宽和高的相对位置，C为是判断为物体的置信度



整体LOSS为四种LOSS之和

YOLOV1缺点：每个区域只预测一个物体，不能检测重合的物体；对小物体检测效果一般

**YOLOV2(2017)：**

论文：YOLO9000:Better,Faster,Stronger



1，舍弃Dropout，卷积后全部加入Batch Normalization；网络的每一层输入做归一化，方便收敛；经过Batch Normalization后MAP提高2%；目前Batch Normalization为网络必备处理

1. YOLOV1使用图片训练，用测试，YOLOV2在训练时格外进行10次的微调，MPA提高4%
2. 没有全连接层，实际输入，进行5次降采样（Maxpool），最后的相对坐标位置变为了，使用卷积核减少参数，输出为
3. 用K-means聚类把先验框分为5类。K-means聚类时，以为距离；分的种类的越多结果越精确，但不需要过多类别，根据实验取k=5时最好
4. 加入Anchor boxes提高召回率
5. YOLOV1中预测框在偏移时偏移量固定，容易导致模型在训练时不稳定，YOLOV2采用相对偏移，中心点只会偏移到所在的网格单元的内

例如：预测值x,y,w,h=0.2,0.1,0.2,0.32，anchor框为w=3.19275，h=4.00944

特征图位置

原位置

1. 由于最后一层感受野太大，可能丢失小目标，需要融合之前的特征。

比如：之前某一层A为，当前层B为，融合时把A拆分为4个，再与B相加为

1. 由于没有全连接层，所以网络可以输入任意能被32整除的数，比如等，YOLOV2在训练时输入不同大小的训练集图片

**FPN(Feature Pyramid Networks)(2017)：**

论文：Feature Pyramid Networks for Object Detection



**Mask RCNN(2017)：**

论文：Mask R-CNN

官方项目：<https://github.com/matterport/Mask_RCNN>

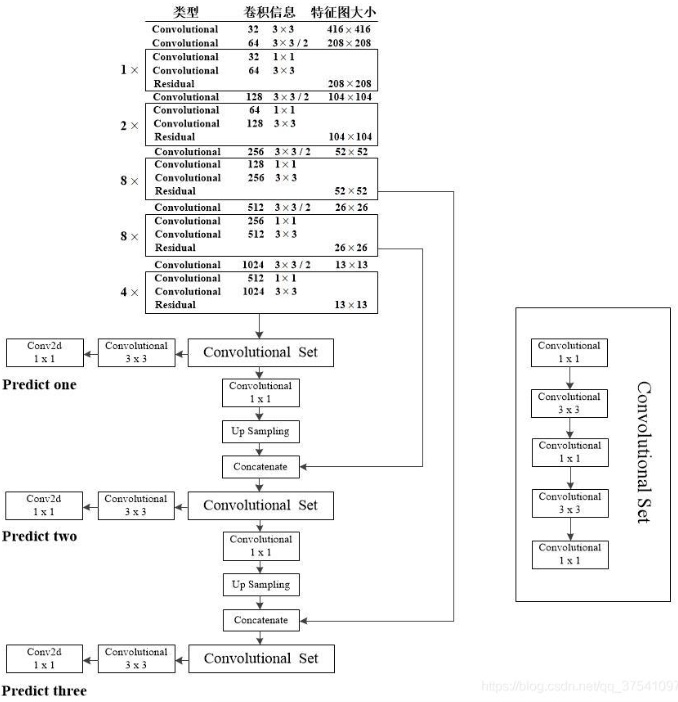
或https://github.com/facebookresearch/Detectron



在Faster RCNN(2015)上做了改进，速度差不多但性能提高，可用于目标检测、图像分割和人体姿态估计。Mask RCNN最后只取出对应类别的通道做损失计算，不存在类别对抗

**YOLOV3(2018)：**

论文：YOLOv3:An Incremental Improvement

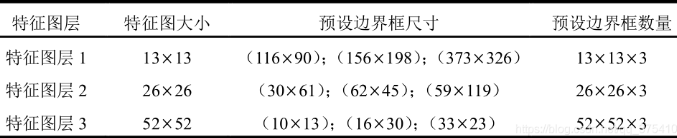


Set1、Set2、Set3中数量分别为512、256、128，为1024、512、256；UpSampling的size=2。Predict one、two、three的数量分别为1024、512、256，的数量一致（VOC数据20类为)

Darknet53实际只有52层，最后1层留作输出就多加了1层

YOLOV3把一张图片分为三种不同的网格点，每个网格负责一个区域的检测，只要物体中心落在这个区域，物体就由其左上角检测

1. 使用Conv-BN-Leaky Relu作为卷积层
2. 使用3种比列框、、，每种3个规格，共9种先验框，提高对小目标的检测



1. 参考Resnet加入残差连接，可以堆叠更多的层，当下几乎所有的网络都加入了残差连接
2. 用步长为2的卷积代替池化层，防止丢失更多信息。目前网络趋势也是不用池化层
3. softmax改进，可以预测多标签任务
4. YOLOV3会对全局图片做预测，相比Faster R-CNN背景错误减少一半

**CSPNet(2019)：**

论文：

官方项目：



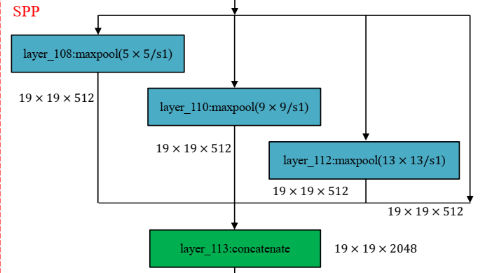
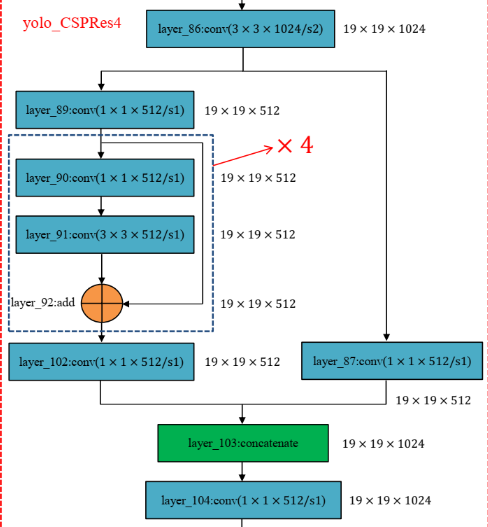


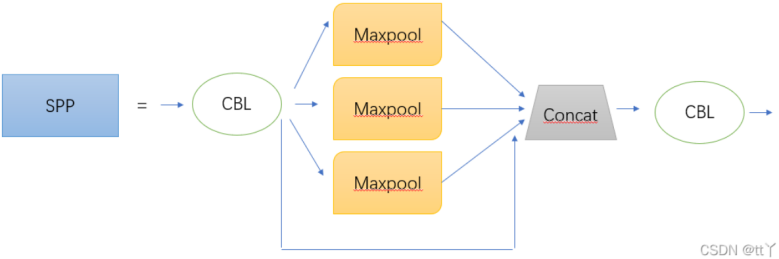
增强了网络学习能力，使网络轻量化、减少内存的同时保持准确性

**YOLOV4(2020)：**

论文：YOLOv4:Optimal Speed and Accuracy of Object Detection





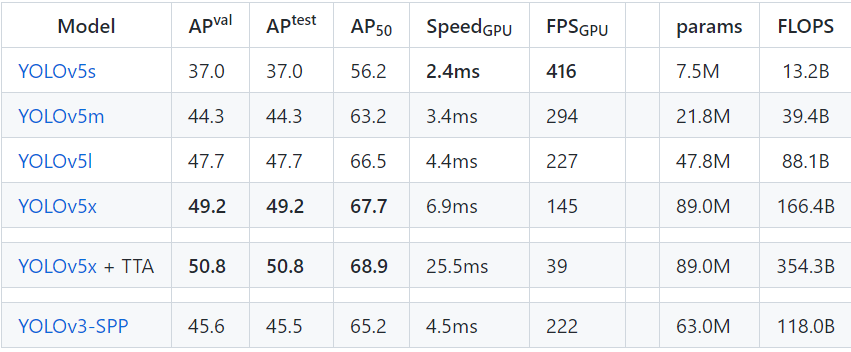


从Darknet53改为CSPDarknet53。使用特殊池化金字塔SPP(Spatial Pyramid Pooling)和PANet结构。使用CIOU作为损失函数。CSPDarknet使用Mish激活函数，其他依然是Leaky Relu。使用马赛克(Mosaic)增强

SPP结构前后都用卷积降维，池化卷积核大小为5、9、13

**YOLOV5(2020)：**

官方项目：https://github.com/ultralytics/yolov5



P为模型最终预测值，,为预测框的中心点，Y为模型输出，G为网格左上角坐标，stride为缩小的倍数[8,16,32]。YOLOV5的预测值域变为了和[0,4]，是为了将标签网格临近的两个网格也变为标签，[0,4]是为了对应标签筛选条件

各版本YOLOV5的主体网络框架不变，只改变C3层的残差数和通道维度。[第一层输出维度,C3层残差数]：YOLOV5n[16,1]，YOLOV5s[32,1]，YOLOV5m[48,2]，YOLOV5l[64,3]，YOLOV5x[80,4]

SPP层改为SPPF层，输出前后同样用卷积降维，池化卷积核都为5

YOLOV5目前使用CSP层、C3层和SPPF层，使用Silu激活函数，使用CIoU，使用标签平滑。标准输入，输出三层为、、

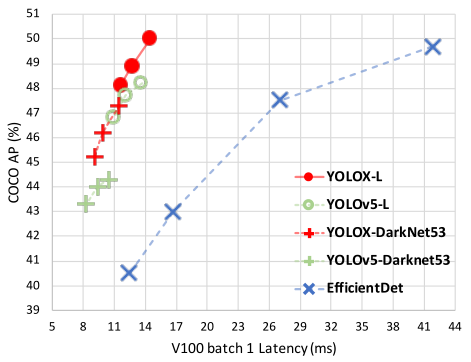
**YOLOV5-CLS(2022)：**

YOLOV5官方项目新增分类模型

**YOLOX(2021)：**

论文：YOLOX Exceeding YOLO Series in 2021

官方项目：<https://github.com/Megvii-BaseDetection/YOLOX>







使用Focus和YOLOV4中的CSPnet、SPP进行特征提取，但SPP提前了一层

YOLOVX加入解耦头，原YOLO中只有最后一层的卷积用于得到边框、置信度、类别三种结果，即使前面的的特征提取网络提取很充分，但不用任务之间存在对抗，只用一层卷积难以区分三者的差异。YOLOVX解耦头先将边框与置信度、类别分开卷积，再将置信度与类别分开卷积

YOLOVX不需要先验框(Anchor Free)，

SimOTA动态匹配正样本：根据真实框和预测框的重合度计算真实框的k，根据真实框和特征点的预测准确度及包含情况计算Cost代价矩阵，将Cost最低的k个特征点作为真实框的正样本

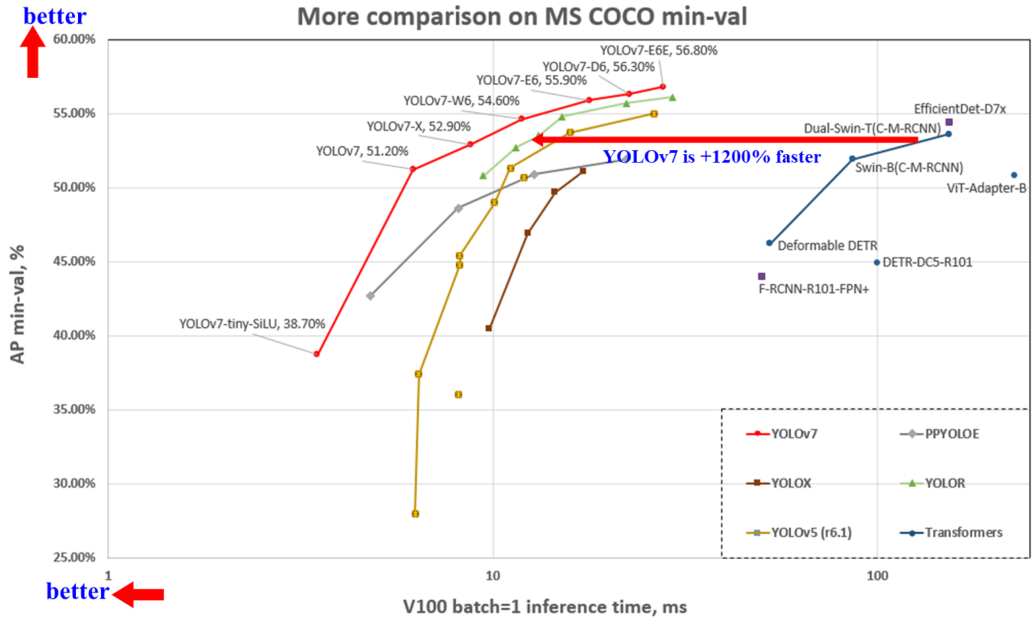
图中Conv2D实际上和Conv2D\_BN\_Silu一样

**YOLOV7(2022)：**

论文：YOLOv7:Trainable bag-of-freebies sets new state-of-the-art for real-time object detectors

官方项目：[https://github.com/WongKinYiu/yolov7](https://github.com/Megvii-BaseDetection/YOLOX)

官方代码中小模型使用train.py训练，大模型(W,E,D)使用train\_aux.py训练，训练args命令官网有，







**repconv：**其思想源于repVGG，在训练时加入特殊的残差结构辅助训练，但在预测时可以等效为一个的卷积，在网络复杂度下降的同时预测性能却没有下降

官方版本训练：与YOLOV5基本一致，.yaml文件读取略有区别

**YOLOV8(2023)：**

官方项目：<https://github.com/ultralytics/ultralytics>



**分类**

**Private Detector(2022)：色情分类**

官方项目：https://github.com/bumble-tech/private-detector

**insightface()：人脸目标检测+特征识别**

官方项目：<https://github.com/deepinsight/insightface>

在官方demo中有完整的使用代码，输出(xmin,yxmin,xmax,ymax)

**Efficientnetv2(2021)：分类**

<https://github.com/google/automl/tree/master/efficientnetv2>

**时间序列预测**

**LSTM(1997)：**

论文：LONG SHORT-TERM MEMORY

LSTM规避了标准RNN中梯度爆炸和梯度消失的问题，学习速度更快

****

其中为函数



LSTM中丢弃层不宜太高，一般为0.2；LSTM输出维度太低对结果有明显影响，可为64/128...；LSTM后加卷积可小幅度提高网络性能，但卷积不宜过多

**Transformer(2017)：**

论文：Attention is All You Need

讲解：<https://zhuanlan.zhihu.com/p/109484539>

Transformer由编码器和解码器组成，每个编解码器由由6个或更多小模版



编码模块由自注意力层、前馈神经网络组成。解码模块多加了编解码层



前馈神经网络对每个词向量公用一套参数，因此可以并行计算



自注意力层：可以让每个单词与输入的单词联系起来。假定每个单词长度为512，输入(词数,512)后，会经过查询矩阵、键矩阵、值矩阵(都为(512,m))得到查询向量、键向量、值向量(都为(词数,m))，每个词的查询向量会与所有词的键向量点乘得到一个注意力得分，该得分要除以常数和归一化，再与每个词的值向量相乘得到(词数个m向量)，再相加得到该词的m向量，所有词运算后得到(词数,m)矩阵。通常有多个注意力层并行计算，所有结果合并后再进行降维成原来的(词数,512)

位置信息：transformer中在运算时不会加入位置信息，因此在预处理中要加上位置向量

加入残差和归一化层，两层的transformer的结构如下：



编解码注意力层：编解码层与自注意力层类似，查询向量由上一层的输出经过查询矩阵得来，但键向量、值向量是编码器最后一层的输出经过键矩阵、值矩阵生成，因此所有编解码层的键向量、值向量是共用的

解码器输出：根据编码器的输出，解码器会不断输出有逻辑顺序的向量，后面一个输出会受到前一个输出的影响。解码器输出经过归一化后会得到概率向量，概率最大的位置对应的词就是实际输出的词

**SCINet(2021)：Sample Convolution and Interaction**

论文：Appendix: Time Series is a Special Sequence: Forecasting with Sample Convolution and Interaction

官方项目：<https://github.com/cure-lab/SCINet>





论文在7个流行的数据集上测试，大多数情况下优于现有的时间序列预测（TSF）方法。论文证明TCN网络中的因果卷积并非必要。SCINet可以降低时间序列的排序熵，理论上更容易预测。

1，a是基本的SCI-Block模块，将输入数据按照奇偶下标分成两个子序列，分别进行不同的卷积，同时为了减少下采样中的信息丢失，加入了两个序列间卷积特征的学习（interactive learning)

2，b是一个SCINet，将经过所有SCI-Block模块后的特征组合，并与原输入融合

3，c用多个SCINet堆叠出更大的Stacked SCINet，预测更复杂的时间序列

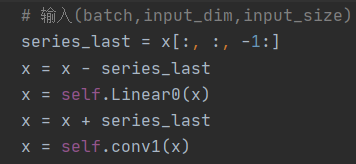
**NLinear(2022)**

论文：Are transformers effective for time series forecasting?

官方项目：<https://github.com/cure-lab/LTSF-Linear>

文章证明用一些简单的全连接层其实就比大部分的transformers好

NLinear主体就是全连接层，只是在全连接前/后要减去/加上序列的最后一个值



**Transformer(2017)**

官方项目：[GitHub - huggingface/transformers:](https://github.com/huggingface/transformers)

**ERNIE 3.0(2022)**

官方项目：<https://github.com/PaddlePaddle/PaddleNLP/tree/develop/model_zoo>

百度提出的超大语言模型，在多个数据集上均优于以往模型

**NLLB(2022)**

官方项目：<https://github.com/facebookresearch/fairseq/tree/nllb/examples/nllb/modeling>

facebook大型语言翻译模型，能够在200种语言之间翻译

**其他项目**

**PaddleSlim()：飞桨模型量化**

官方项目：https://github.com/PaddlePaddle/PaddleSlim

**FastDeploy()：飞桨模型部署开发套件**

官方项目：<https://github.com/PaddlePaddle/FastDeploy>

**PaddleNLP：飞桨自然语言处库**

官方项目：<https://github.com/PaddlePaddle/PaddleNLP>

文本分类：<https://github.com/PaddlePaddle/PaddleNLP/tree/develop/applications/text_classification>

**timm：集成了很多pytorch的图像模型**

官方项目：<https://github.com/rwightman/pytorch-image-models>

**transformers：集成了很多pytorch的自然语言处理模型**

官方项目：<https://github.com/huggingface/transformers>

**Fiftyone：目标检测数据集可视化工具**

官方教程：https://docs.voxel51.com/index.html

可以选择本地数据(图片分类、目标检测)并后以浏览器的方式查看，会自动去除空标注的图片和找不到图片的标注，每次加载数据后会留下记录到本地，下次就可以直接查看。需要pycocotools库，最好新建一个单独的环境

**doccano：文本分类标注工具**

官方项目：<https://github.com/doccano/doccano>

**其他github作者：**

<https://github.com/bubbliiiing>