

Day 27

# 深度學習與電腦視覺 學習馬拉松

Upay 陪跑專家：楊哲寧

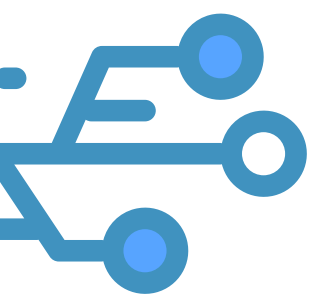




# 深度學習理論與實作

## Object Detection-BBOX Regression

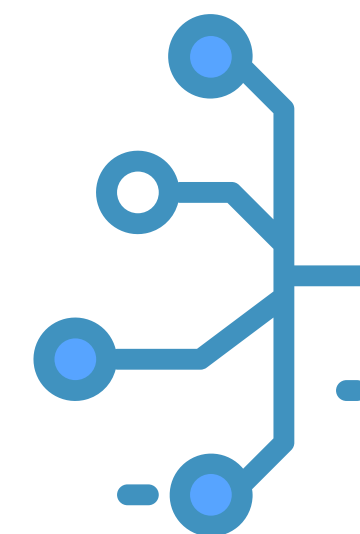
- 如何設計 Bounding Box Loss Function
- 了解 Bounding Box Regression 的原理

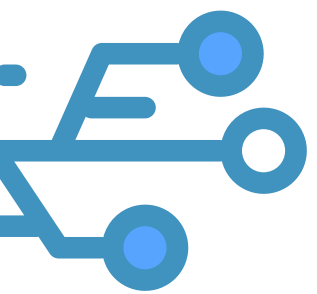


# BBOX Regression



有 **Anchors** 的 **BBOX Regression** (FPN 、 One Stage object detection)





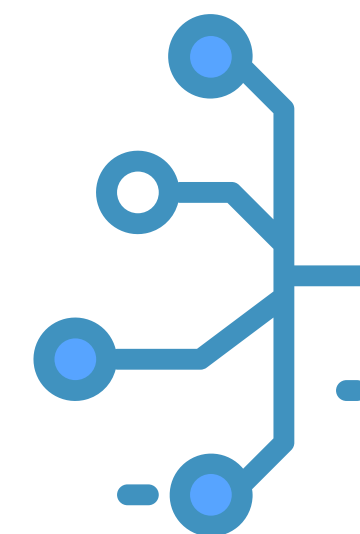
# BBOX Regression

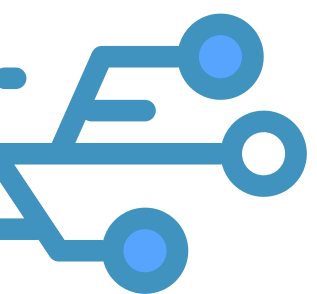


這一類的 BBOX regression 主要是 anchors 與標註好的 BBox 在做運算。

標註框( Ground Truth )

Anchors





# Bounding Box Loss

再來看一下公式是如何設計的

$\mathbf{g}(x,y,w,h)$ 代表 Ground Truth

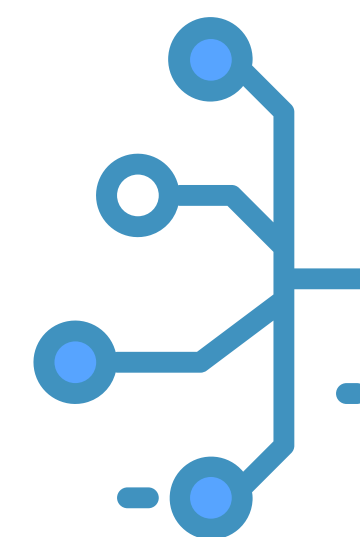
$\mathbf{P}(x,y,w,h)$ 代表 anchors

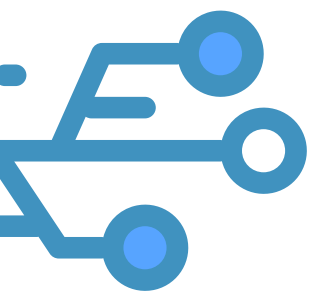
$$t_x^j = (g_x^j - p_x^i) / p_w^i$$

$$t_y^j = (g_y^j - p_y^i) / p_h^i$$

$$t_w^j = \log(g_w^j / p_w^i)$$

$$t_h^j = \log(g_h^j / p_h^i)$$





# Bounding Box Loss



上一步算出來的 **t** (x,y,w,h) 再與 **預測值** 做回歸。

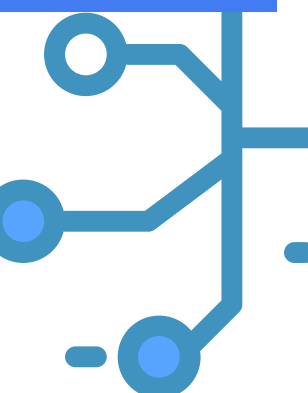
上一步算出的值



$$\mathcal{L}_{\text{loc}} = \sum_{i,j} \sum_{m \in \{x,y,w,h\}} \mathbb{1}_{ij}^{\text{match}} L_1^{\text{smooth}} (d_m^i - t_m^j)^2$$



我們並不是直接預測 BBOX 的值，而是其偏移量與縮放比例。





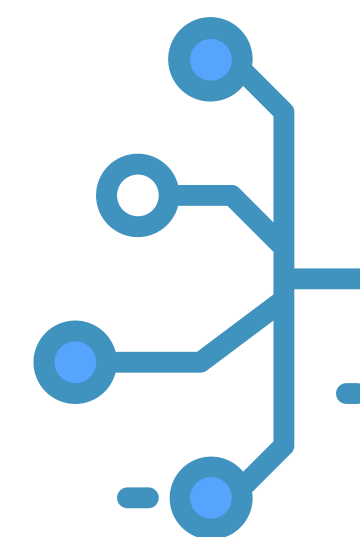


# Bounding Box Loss



還有一點比較特別的是，這裡既不是用 L1 也不是用 L2 Loss 而是採用『Smooth L1 Loss』

$$L_1^{\text{smooth}}(x) = \begin{cases} 0.5x^2 & \text{if } |x| < 1 \\ |x| - 0.5 & \text{otherwise} \end{cases}$$





# Bounding Box Loss



接下來我們就來了解每一步的原理



# Bounding Box Loss

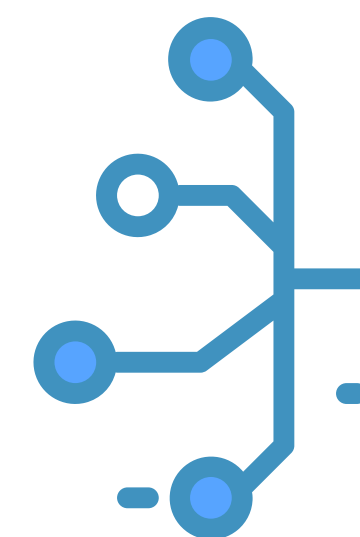
首先計算 **Anchor** 與 **Ground Truth** 的偏移量，然而為什麼不直接相減就好還要除以 **Anchor** 的寬、高 呢？

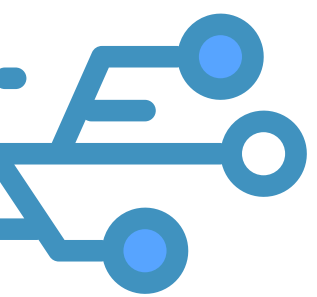
$$t_x^j = (g_x^j - p_x^i) / p_w^i$$

$$t_y^j = (g_y^j - p_y^i) / p_h^i$$

$$t_w^j = \log(g_w^j / p_w^i)$$

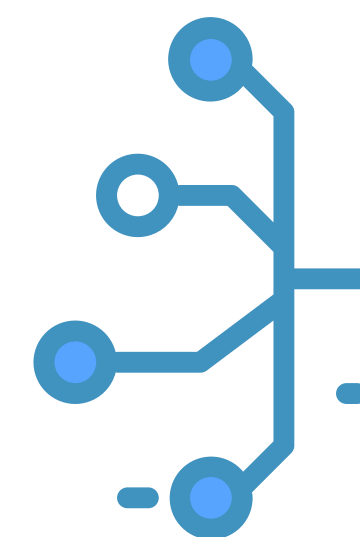
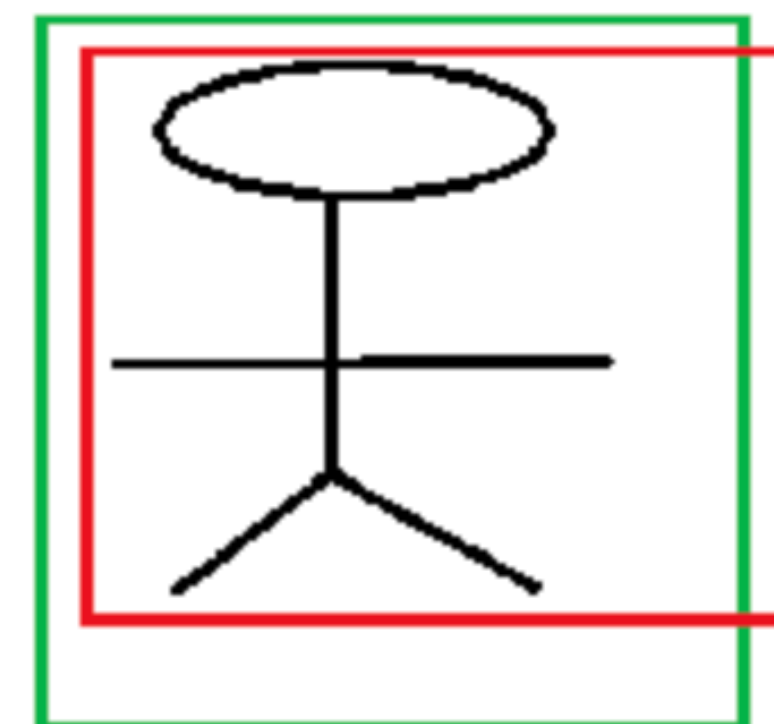
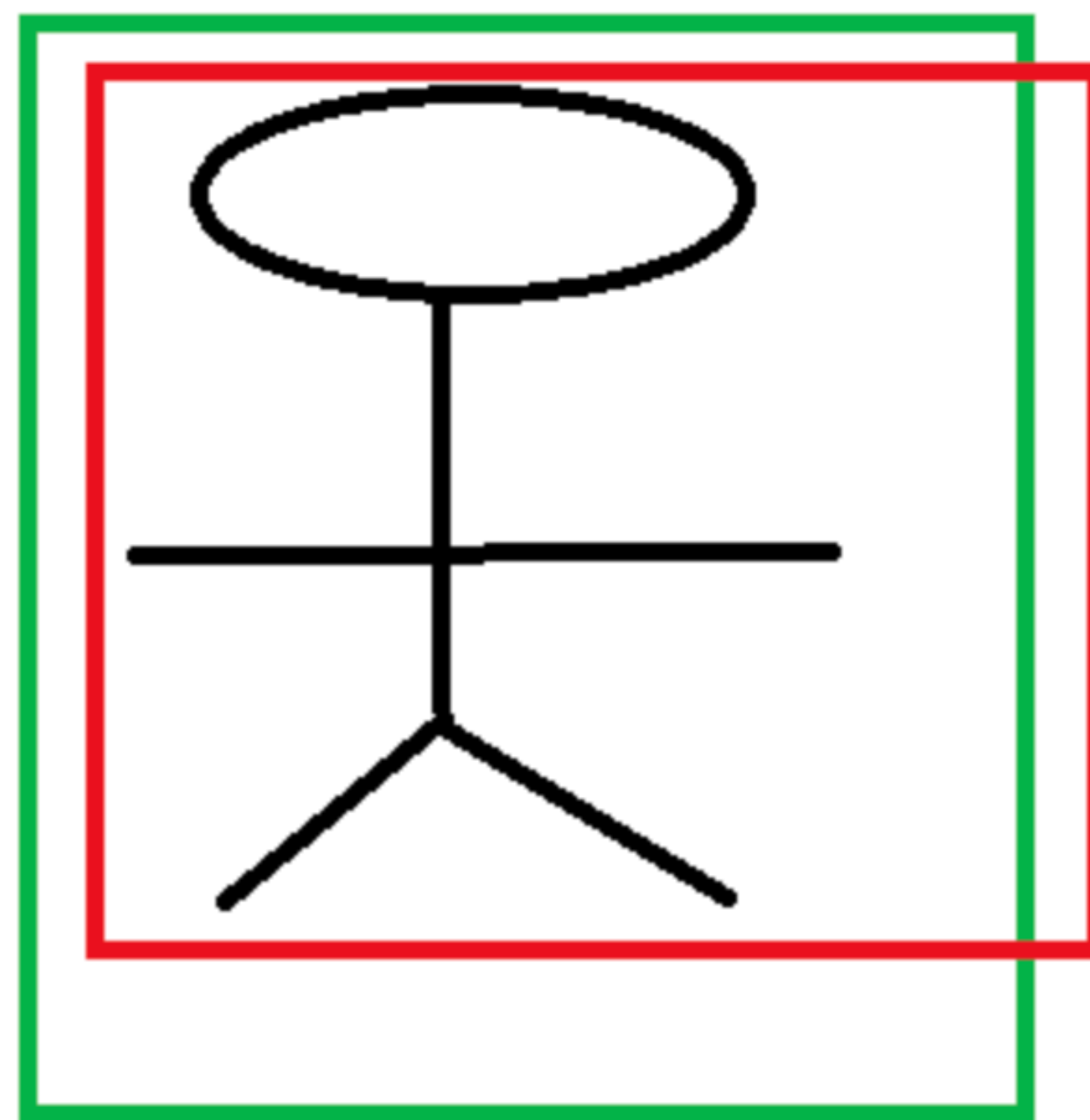
$$t_h^j = \log(g_h^j / p_h^i)$$





# Bounding Box Loss

- 主要是因為要維持**尺度的不變性**，以下方兩圖為例，我們希望**框的偏移量不會因為物件的大小而受影響**，因此要是我們只是純粹相減兩個框的距離的話，很明顯物件越大其得到的值也會越大。







# Bounding Box Loss



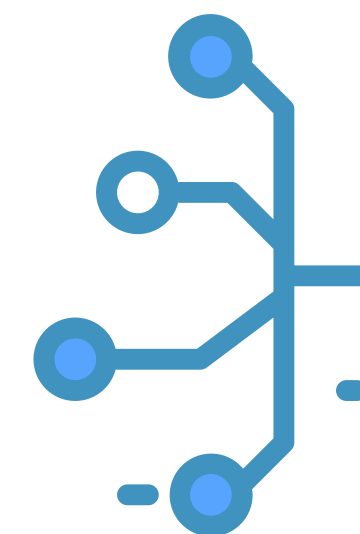
再來看到寬和高的部分，為什麼不能直接相除算比例而還要加入一個 **Log** 呢？

$$t_x^j = (g_x^j - p_x^i) / p_w^i$$

$$t_y^j = (g_y^j - p_y^i) / p_h^i$$

$$t_w^j = \log(g_w^j / p_w^i)$$

$$t_h^j = \log(g_h^j / p_h^i)$$





# Bounding Box Loss



主要是因為我們希望 $d_w$ 、 $d_h$   
在換算回來時能恆為正數

$$t_w^j = \log(g_w^j / p_w^i)$$

反推

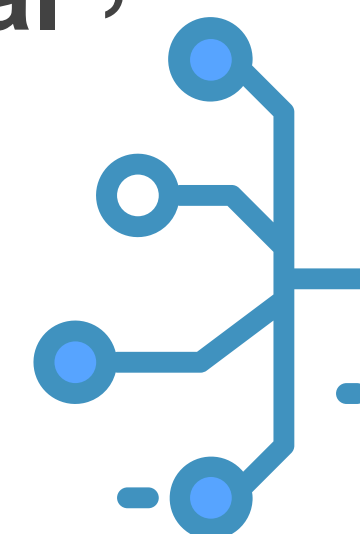
$D_w$ 是我們預測的 $t_w$

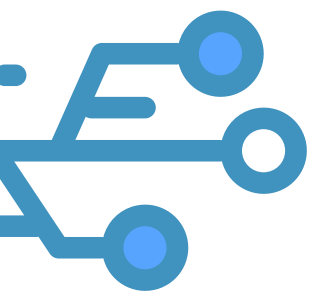
$$\text{Exp}(d_w) = G^w / p_w$$

我們推算的  
Ground Truth

$$G^w = \text{Exp}(d_w) * p_w$$

由於  $\log$  返回來算就是 Exponential，  
我們確保這項恆為正數

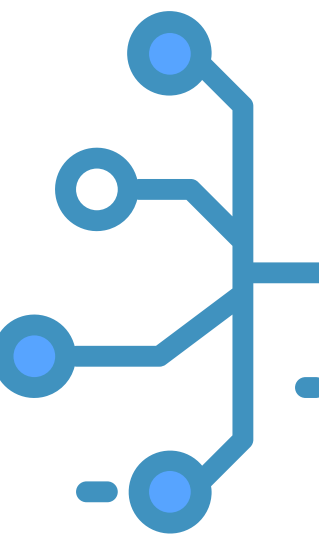




# Bounding Box Loss



那為什麼要用 L1 smooth 而不是 L2 或 L1?

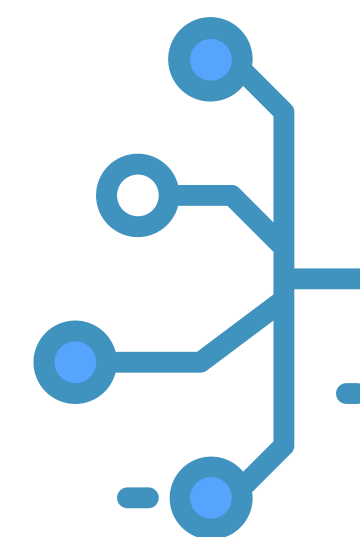
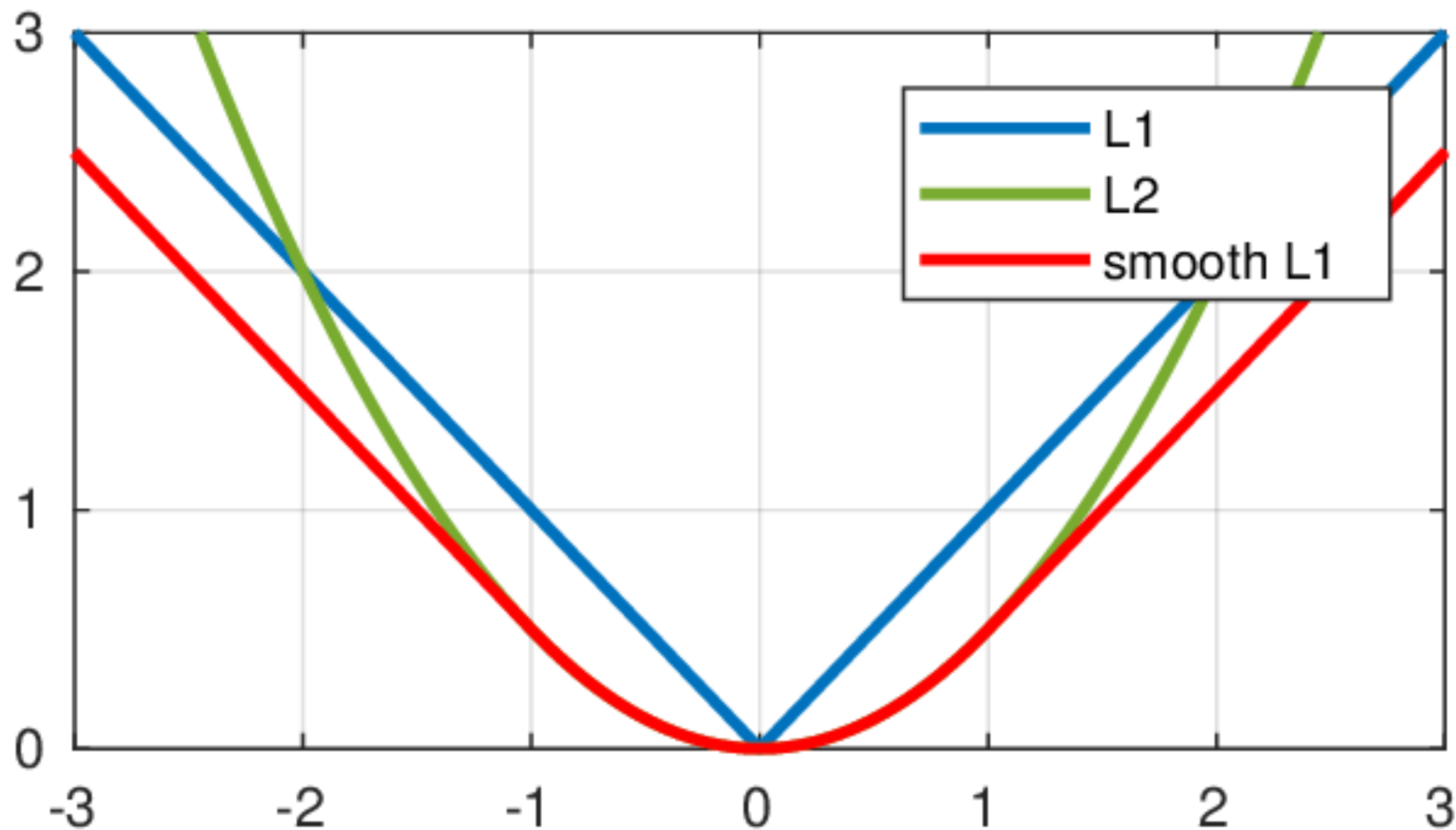






# Bounding Box Loss

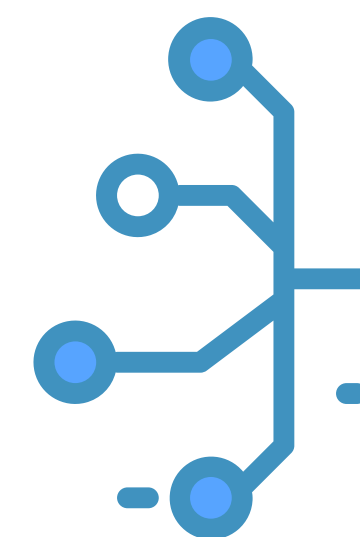
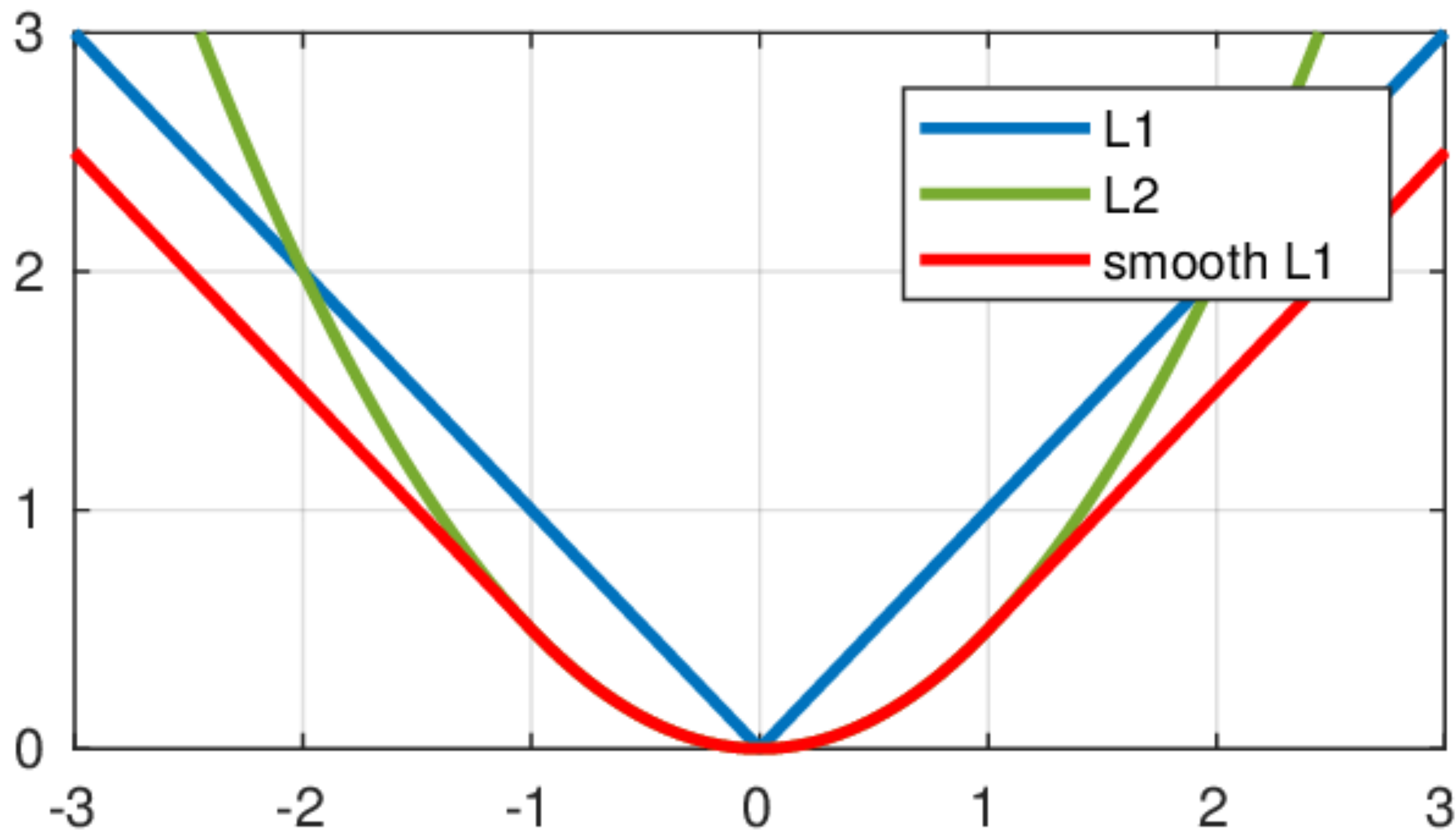
- L2 Loss 缺點是對離群值太敏感，L1 則是收斂太慢





# Bounding Box Loss

Smooth L1 則是結合兩者優點

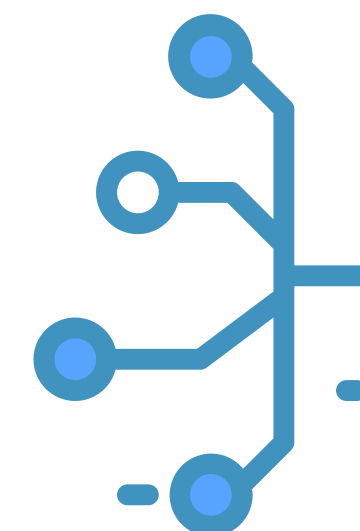




# Bounding Box Loss

- 當  $|y - y^{\wedge}|$  不大時 ( $< 1$ )，用 L2 的方式
- 當  $|y - y^{\wedge}|$  相對大時 (等於是離群值)，採用 L1 距離的方式

$$L_1^{\text{smooth}}(x) = \begin{cases} 0.5x^2 & \text{if } |x| < 1 \\ |x| - 0.5 & \text{otherwise} \end{cases}$$





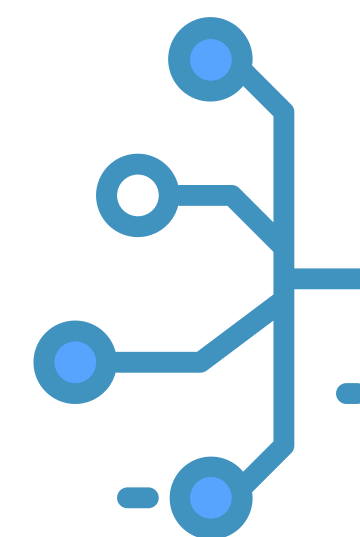


# Bounding Box Loss



CUPOY

當 Anchors 變成 Proposal 時也是一樣的

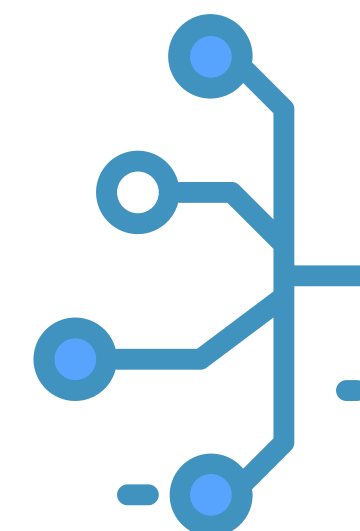


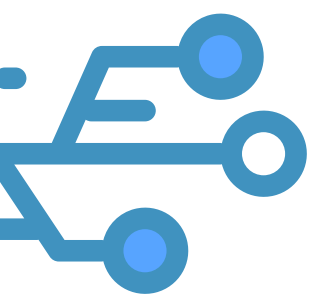


# Bounding Box Loss



- 上一個介紹的是透過 **Anchor** 與 **Ground Truth Box** 回歸。
- 而在有 **Region Proposal** 的狀況下，其實也是一樣的。





# Bounding Box Loss

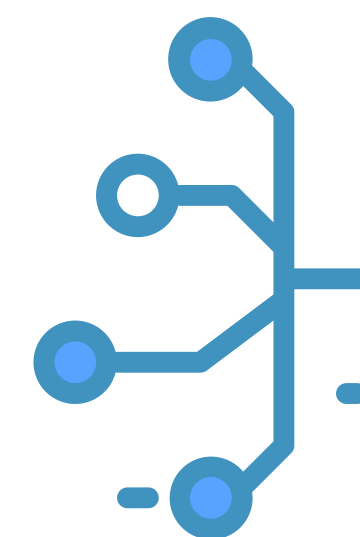
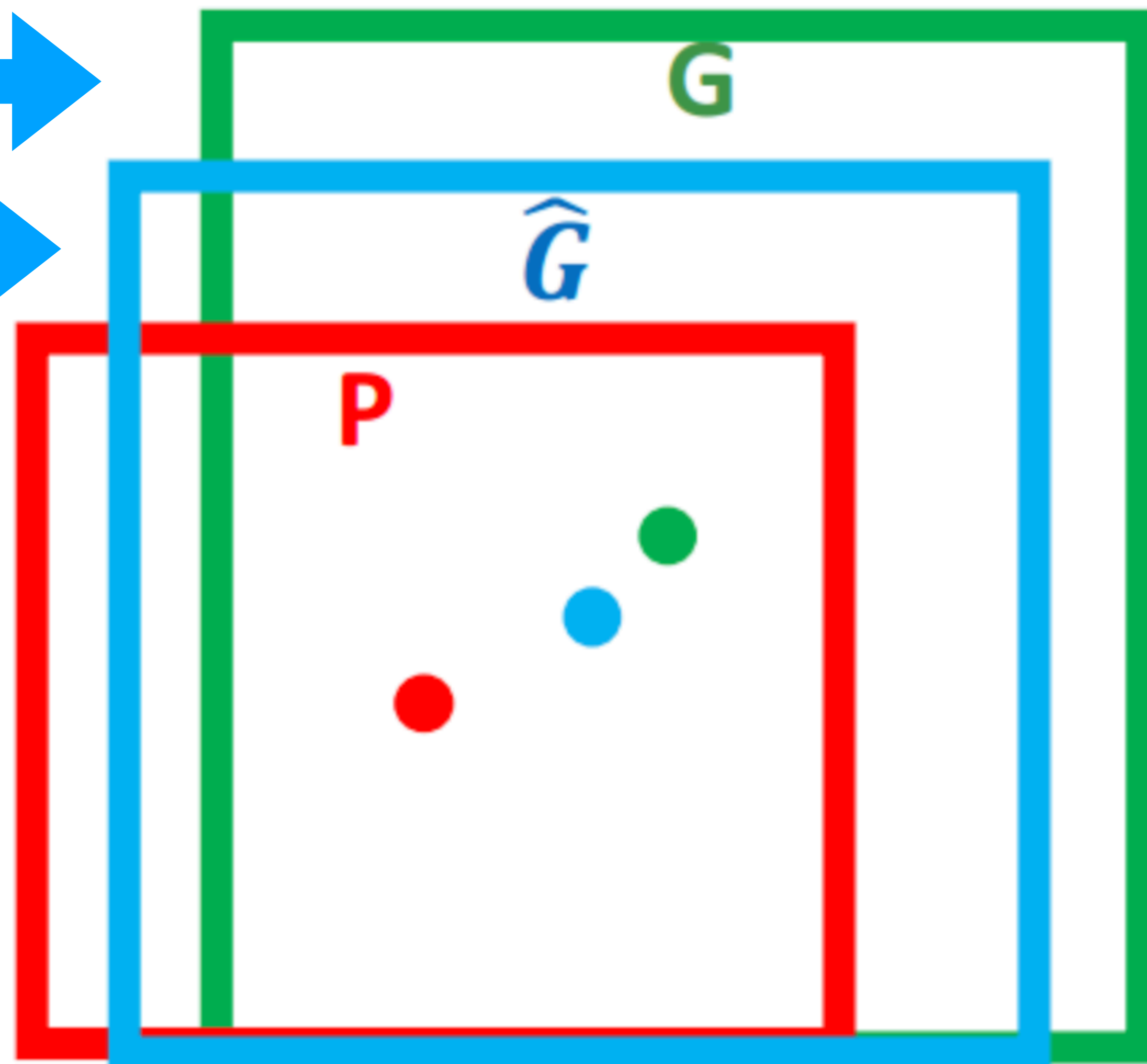
Ground Truth



Proposal 轉換



Proposal







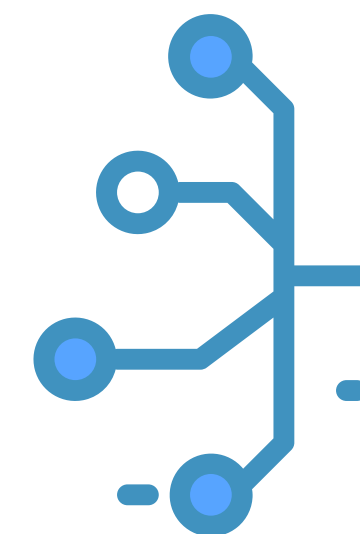
# Bounding Box Loss



- 所以我們其實就是要學四個值，想辦法將 **Proposal** 轉換為  $G^{\wedge}$ ，並讓  $G^{\wedge}$  越接近真實框越好。

$$f(Px, Py, Pw, Ph) = (Gx^{\wedge}, Gy^{\wedge}, Gw^{\wedge}, Gh^{\wedge})$$

- 這四個值就是  $dx(p)$ 、 $dy(p)$ 、 $dw(p)$ 、 $dh(p)$





# Bounding Box Loss



## Proposal轉換

## Proposal與標註框真實差值

di(p)要與Ti逼近

$$\hat{G}_x = P_w dx(P) + P_x$$

$$\hat{G}_y = P_h dy(P) + P_y$$

$$\hat{G}_w = P_w \exp(dw(P))$$

$$\hat{G}_h = P_h \exp(dh(P))$$

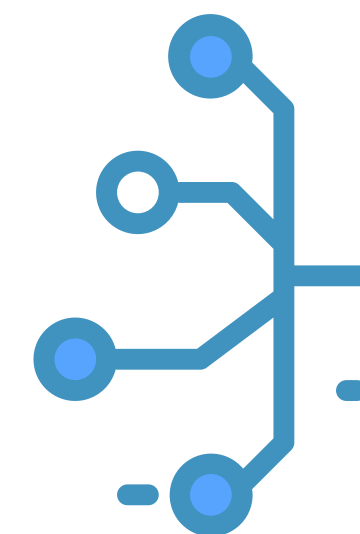


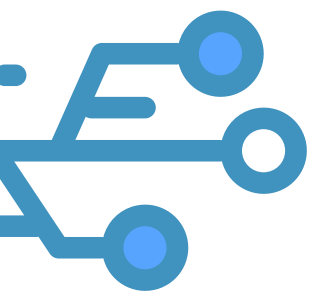
$$tx = (G_x - P_x) / P_w$$

$$ty = (G_y - P_y) / P_h$$

$$tw = \log(G_w / P_w)$$

$$th = \log(G_h / P_h)$$





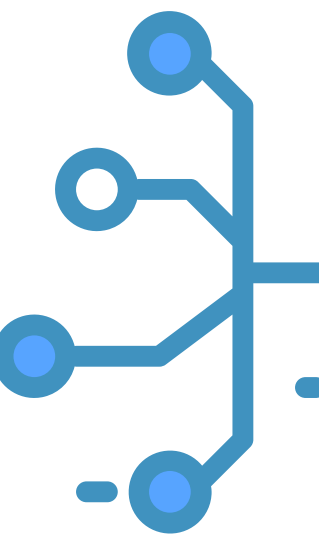
# Bounding Box Loss



Loss是這樣寫的，由於這是較為早期的方式，沒有加入Smooth L1 Loss。

$$Loss = \sum_i^N (t_*^i - \hat{w}_*^T \phi_5(P^i))^2$$

di(p)







# 推薦延伸閱讀



## Gradient Vanishing Problem — 以 ReLU / Maxout 取代 Sigmoid activation function

tags: 李宏毅 Machine Learning

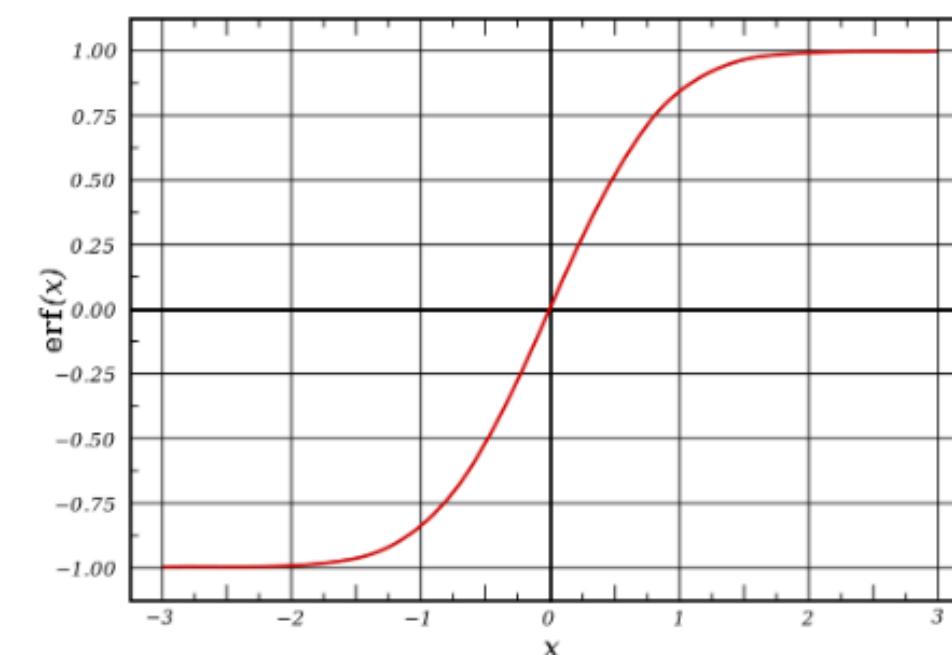
- 本文內容參考自Hung-yi Lee , [Machine Learning](#)(2017) 課程內容 : Tips for Training DNN
- 本文圖片部分來自於課程講義內容

### 梯度消失 Gradient Vanish

「類似」於 Sigmoid function 的激勵函數，普遍帶有梯度消失 ( Gradient Vanish ) 的隱憂，那究竟什麼是梯度消失？

$$\text{Sigmoid function} = \theta(s) = \frac{1}{1 + e^{-s}}$$

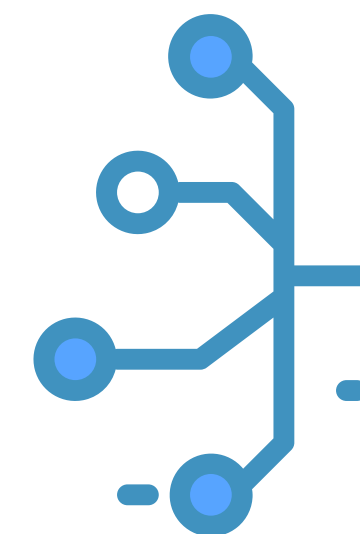
此函數圖形為



(圖片取自： [Wikipedia — Sigmoid function](#))

從圖上可知，其圖形切線斜率 ( 導數 ) 不會超過0.25，如此情況當我們在進行 Gradient Descent 的過程中，隨著迭代次數的增加，參數的更新會越來越緩慢 而整個 train 不起來。<sup>[1]</sup>

## 為何選用 Smooth L1 連結



# 解題時間 Let's Crack It



請跳出 PDF 至官網 Sample Code & 作業開始解題