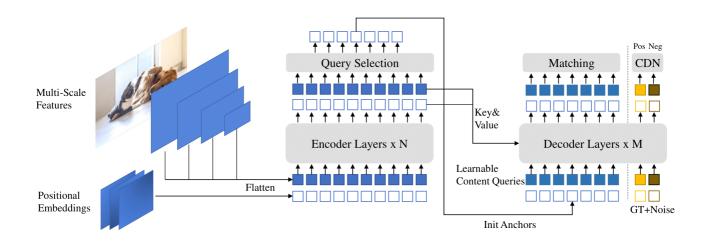
1. Draw the architecture of your object detector

我使用的 object detector 叫做 "DINO", 來自這篇 DINO: DETR with Improved DeNoising Anchor Boxes for End-to-End Object Detection。他的架構如下圖所示:



主要可以分成 4 個部分:

- 1. Backbone: 提取圖片的特徵。
- 2. **Transformer**: 用來做 object detection 的主要部分,利用提取出來的圖片特徵透過 selfattention 來找出圖片中的物件。
- 3. **Query Selection**: DINO 使用 mixed query selection strategy ,選擇 positions 作為 anchors,並且使用 learnable query embeddings 作為 content queries,選擇出最好的 query , 並且利用這些 query 來做 object detection。
- 4. **Contrastive Denoising Training**: 也就是圖中的 CDN, DINO 利用這個方式來提高 bounding box 的準確度,並且降低重複偵測的問題。

2. Implement details

- 1. **Augmentation**:縮放圖片大小、裁切圖片、水平翻轉圖片、將圖片轉成 tensor、將圖片 normalize。
- 2. Loss function: 在定界框的預測上使用 L1 loss、GIOU loss; 在類別的預測上使用 focal loss。
- 3. **Parameter settings**: 我使用的 backbone 是 SwinL, batch size 是 1, learning rate 是 0.0001, optimizer 是 AdamW, weight_decay 是 0.0001, 訓練 12 個 epoch。其餘的參數都是 使用 paper 中的參數。

3. Table of your performance for validation set

我用 DINO 本身的 evaluation code 來評估模型的表現,得到的結果如下:

AP	AP ₅₀	AP ₇₀
0.574	0.854	0.597

Average Precision	(AP) @[IoU=0.50:0.95	area=	all	maxDets=100] = 0.574
Average Precision	(AP) @[IoU=0.50	area=	all	maxDets=100] = 0.854
Average Precision	(AP) @[IoU=0.75	area=	all	maxDets=100] = 0.597

但我用助教給的 evaluate.py 得到的結果如下:

AP	AP ₅₀	AP ₇₀
0.582	0.88649	0.6089

```
| 127/127 [00:06<00:00, 20.51it/s] | 100%| | 127/127 [00:06<00:00, 20.51it/s] | ('map': tensor(0.5852), 'map_50': tensor(0.8649), 'map_5': tensor(0.6889), 'map_small': tensor(0.2192), 'map_medium': tensor(0.4548), 'map_large': tensor(0.7220), 'mar_1': tensor(0.2676), 'mar_10': tensor(0.5884), 'mar_100': tensor(0.7014), 'mar_small': tensor(0.4108), 'mar_medium': tensor(0.6270), 'mar_large': tensor(0.8013), 'map_per_class': tensor(-1.), 'mar_100 per_class': tensor(-1.)
```

4. Visualization

我是用 IMG_2514_jpeg_jpg.rf.6ccb3859d75fc5cfe053b1c1474254b2.jpg 這張圖片來做 visualization,結果如下:

