边框回归(Bounding Box Regression) 详解



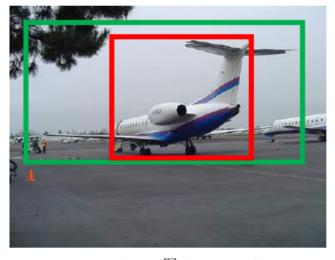
Bounding-Box regression

最近一直看检测有关的Paper, 从rcnn, fast rcnn, faster rcnn, yolo, r-fcn, ssd, 到今年cvpr最新的yolo9000。这些paper中损失函数都包含了边框 回归,除了rcnn详细介绍了,其他的paper都是一笔带过,或者直接引用 rcnn就把损失函数写出来了。前三条网上解释比较多,后面的两条我看 了很多paper, 才得出这些结论。

- 为什么要边框回归?
- 什么是边框回归?
- 边框回归怎么做的?
- 边框回归为什么宽高, 坐标会设计这种形式?
- 为什么边框回归只能微调,在离Ground Truth近的时候才能生效?

为什么要边框回归?

这里引用王斌师兄的理解,如下图所示:



http:// Inc. csdn. net/zijin0802034

对于上图,绿色的框表示Ground Truth, 红色的框为Selective Search提 取的Region Proposal。那么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(IoU<0.5), 那么这张图相当于没有正确的检测出飞 机。如果我们能对红色的框进行微调,使得经过微调后的窗口跟 Ground Truth 更接近,这样岂不是定位会更准确。 确实,Boundingbox regression 就是用来微调这个窗口的。

边框回归是什么?

继续借用师兄的理解:对于窗口一般使用四维向量(x,y,w,h)来表示, 分别表示窗口的中心点坐标和宽高。 对于

点赞Mark关注该博主, 随时了解TA



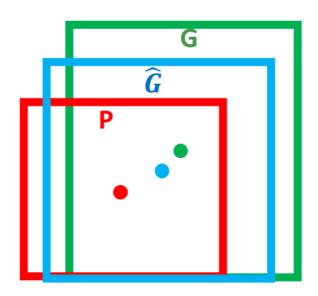








Proposal, 绿色的框 G 代表目标的 Ground Truth ,我们的目标是寻找一 种关系使得输入原始的窗口 P 经过映射得到一个跟真实窗口 G 更接近的 回归窗口 \hat{G} 。



http://blogso2.net/zijin0802034

边框回归的目的既是:给定 (P_x, P_y, P_w, P_h) 寻找一种映射f,使得 $f(P_x, P_y, P_w, P_h) = (\hat{G}_x, \hat{G}_y, \hat{G}_w, \hat{G}_h)$ 并且 $(\hat{G}_x,\hat{G}_y,\hat{G}_w,\hat{G}_h) pprox (G_x,G_y,G_w,G_h)$

边框回归怎么做的?

那么经过何种变换才能从图 2 中的窗口 P 变为窗口 \hat{G} 呢? 比较简单的思 路就是: 平移+尺度放缩

1. 先做平移 $(\Delta x, \Delta y)$, $\Delta x = P_w d_x(P), \Delta y = P_h d_y(P)$ 这是R-CNN论文的:

$$\hat{G}_x = P_w d_x(P) + P_x, (1)$$

$$\hat{G}_y = P_h d_y(P) + P_y, (2)$$

2. 然后再做尺度缩放 (S_w, S_h) ,

 $S_w = exp(d_w(P)), S_h = exp(d_h(P)),$ 对应论文中:

$$\hat{G}_w = P_w exp(d_w(P)), (3)$$

$$\hat{G}_h = P_h exp(d_h(P)), (4)$$

观察(1)-(4)我们发现, 边框回归学习就是 $d_x(P), d_y(P), d_w(P), d_h(P)$ 这四个变换。下一步就是设计算法那得到 这四个映射。

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(Ground Truth)非常接近. 即Y pprox WX。 那么 Bounding-box 中我们的输入以及输出分别是什么呢?

Input:

 $RegionProposal \rightarrow P = (P_x, P_y, P_w, P_h)$, 这个是什么?输入就 是这四个数值吗?其实真正的输入是这个窗口对应的 CNN 特征,也就是 R-CNN 中的 Pool5 feature (特征向量)。(注: 训练阶段输入还包括 Ground Truth, 也就是下边提到的 $t_* = (i ' ' ' ' ')$

点赞Mark关注该博主, 随时了解TA

Output:

需要进行的平移变换和尺度缩放 $d_x(P), d_y(P), d_w(P), d_h(P)$, 或者 说是 $\Delta x, \Delta y, S_w, S_h$ 。 我们的最终输出不应该是 Ground Truth 吗? 是的, 但是有了这四个变换我们就可以直接得到 Ground Truth, 这里还 有个问题, 根据(1)~(4)我们可以知道, P经过 $d_x(P), d_y(P), d_w(P), d_h(P)$ 得到的并不是真实值 G,而是预测值 G。 的确, 这四个值应该是经过 Ground Truth 和 Proposal 计算得到的 真正需要的平移量 (t_x, t_y) 和尺度缩放 (t_w, t_h) 。 这也就是 R-CNN 中的(6)~(9):

$$t_x = (G_x - P_x)/P_w, (6)$$

$$t_y = (G_y - P_y)/P_h, (7)$$

$$t_w = \log(G_w/P_w), (8)$$

$$t_h = \log(G_h/P_h), (9)$$

那么目标函数可以表示为 $d_*(P)=w_*^T\Phi_5(P)$, $\Phi_5(P)$ 是输入 Proposal 的特征向量, w_* 是要学习的参数(*表示 x,y,w,h, 也就是每一 个变换对应一个目标函数), $d_*(P)$ 是得到的预测值。 我们要让预测值 跟真实值 $t_* = (t_x, t_y, t_w, t_h)$ 差距最小,得到损失函数为:

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

函数优化目标为:

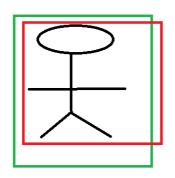
$$W_* = argmin_{w_*} \sum_{i}^{N} (t_*^i - \hat{w}_*^T \phi_5(P^i))^2 + \lambda ||\hat{w}_*||^2$$

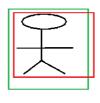
利用梯度下降法或者最小二乘法就可以得到 w_* 。

为什么宽高尺度会设计这种形式?

这边我重点解释一下为什么设计的 t_x,t_y 为什么除以宽高,为什么 t_w, t_h 会有 \log 形式!!!

首先CNN具有**尺度不变性**,以图3为例:





上图的两个人具有不同的尺度,因为他都是人,我们得到的特征相同。 假设我们得到的特征为 ϕ_1,ϕ_2 ,那么一个完好的特征应该具备 $\phi_1=\phi$ 。 ok, 如果我们直接学习坐标差值,以x坐标为例, x_i, p_i 分别代表第i个框 的x坐标, 学习到的映射为f, $f(\phi_1) = x_1 - p_1$, 同理 $f(\phi_2) = x_2 - p_2$ 。从上图显而易见, $x_1 - p_1 \neq x_2 - p_1$ 。也就是说 -个x对应多个y,这明显不满足函数的定义。边框回归学习的是回归 函数, 然而你的目标却不满足函数定义, 当然学习不到什么。

宽高坐标Log形式

我们想要得到一个放缩的尺度,也就是说这里限制尺度必须大于0。我们 学习的 t_w, t_h 怎么保证满足大于0呢?直观的想法就是EXP函数,如公式 (3), (4)所示,那么反过来推导就是Log函数的来源了。

为什么IoU较大,认为是线性变换?

当输入的 Proposal 与 Ground Truth 相差较小时(RCNN 设置的是 IoU>0.6), 可以认为这种变换是一种线性变换, 那么我们就可以用线性 回归来建模对窗口进行微调, 否则会导致训练的回归模型不 work (当 Proposal跟 GT 离得较远,就是复杂的非线性问题了,此时用线性回归 建模显然不合理)。这里我来解释:

Log函数明显不满足线性函数,但是为什么当Proposal 和Ground Truth 相差较小的时候,就可以认为是一种线性变换呢?大家还记得这个公式 不?参看高数1。

$$lim_{x=0}log(1+x) = x$$

现在回过来看公式(8):

$$t_w = \log(G_w/P_w) = log(\frac{G_w + P_w - P_w}{P_w}) = log(1 + \frac{G_w - P_w}{P_w})$$

当且仅当 G_w-P_w =0的时候,才会是线性函数,也就是宽度和高度必须 近似相等。

对于IoU大于指定值这块,我并不认同作者的说法。我个人理解,只保证 Region Proposal和Ground Truth的宽高相差不多就能满足回归条件。x,y 位置到没有太多限制,这点我们从YOLOv2可以看出,原始的边框回归 其实x, v的位置相对来说对很大的。这也是YOLOv2的改进地方。详情 请参考我的博客YOLOv2。

总结

里面很多都是参考师兄在caffe社区的回答,本来不想重复打字的,但是 美观的强迫症, 让我手动把latex公式巴拉巴拉敲完, 当然也为了让大家 看起来顺眼。后面还有一些公式那块资料很少,是我在阅读paper+个人 总结,不对的地方还请大家留言多多指正。

RCNN:Bounding-Box (BB) regression Bixiwen_liu的博客 ① 1万+ 本博客主要介绍RCNN中的Bounding-box的回归问题,这个是RCNN定准确定位...

【目标检测】边框回归(Bounding Box Reg... zhw864680355的博客 ◎ 3367 转载来源: https://blog.csdn.net/zijin0802034/article/details/77685438 Bounding...

优质评论可以帮助作者获得更高权重

评论

网 戏水献东柳: 给作者一个赞,看完确实对box regression有了更深的 认识。对于"边框回归为什么宽高,坐标会设计这种形式?"我的理 解:第一,(6,7)两式对平移量除以宽和高的处理是为了做尺度归一 化,因为大的box可能绝对偏移量会比小的box大,除以宽和高消除这 种影响;第二,(8,9)两式比值取对数是线性回归中的常见操作(参考 对数线性回归),目的也是在一定程度上将数值的绝对变化转换为相 对的变化。 1年前 回复 •••

点赞Mark关注该博主, 随时了解TA