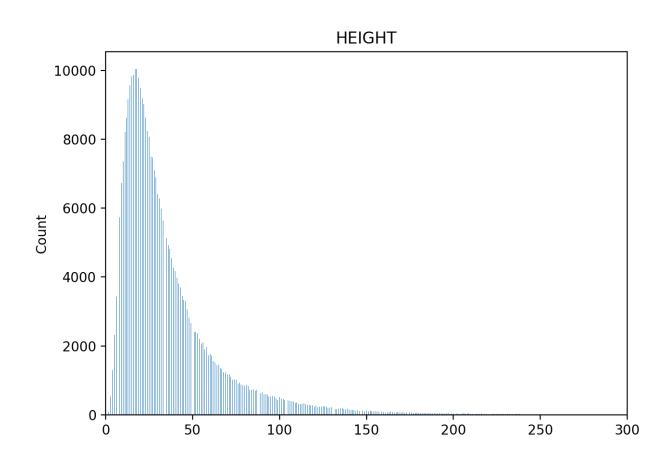
Data exploration for VisDrone

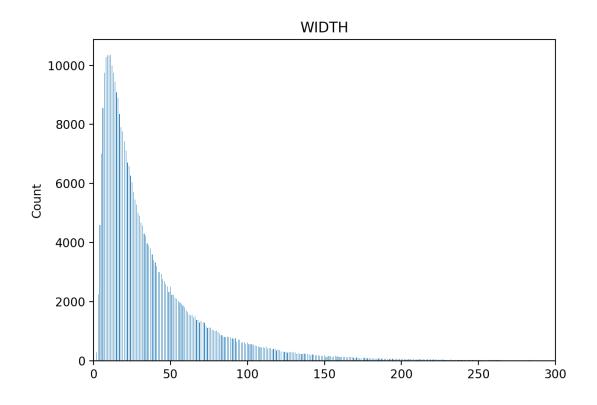
- Class Statistics (Training Data + Validation Data)
 - I. 計算整個資料集 bounding box 的長、寬、面積統計資訊: Max, Min, Average, Histogram(共 3*4 = 12 個答案)

Bounding Box	長	寬	面積
Max	790	983	328640
Min	1	2	3
Average	37.104	38.223	2394.567

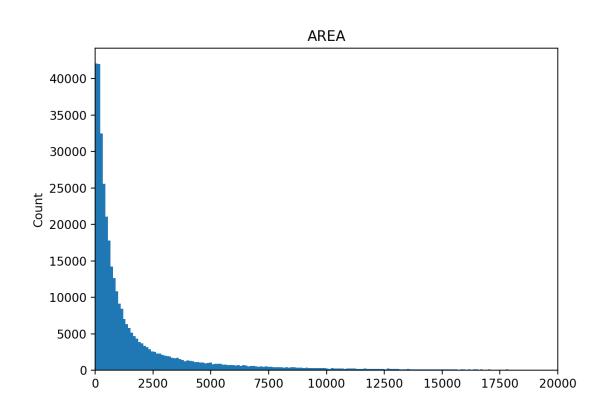
【Histogram】長



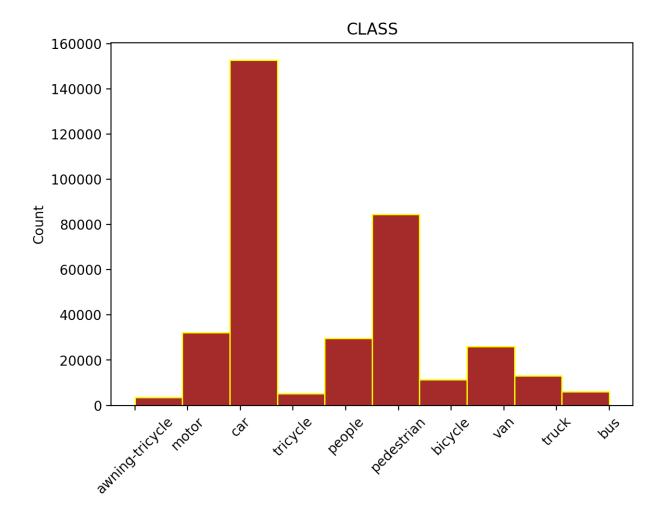
【Histogram】寬



【Histogram】面積



II. 計算整個資料集中每一個類別占比: Histogram



III. Visualization

● 從資料集中隨機抽取影像(兩張),將標準答案的框框畫上去,並標註類別名稱

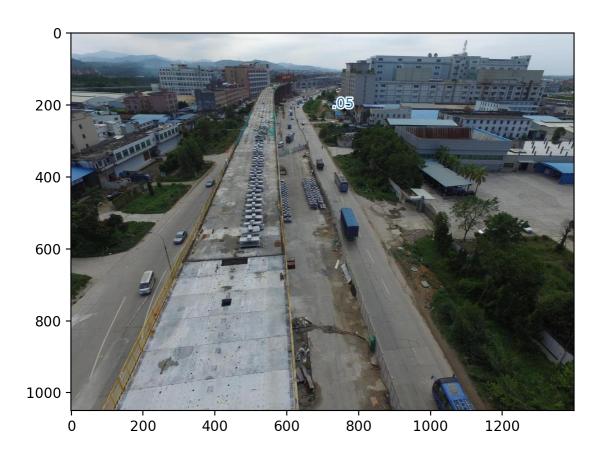


train2017/9999998_00033_d_0000026.jpg



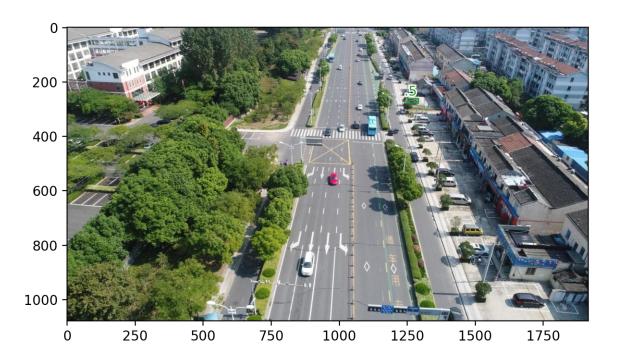
val2017/0000333_00001_d_0000001.jpg

● 取出"car"類別統計中面積統計資訊排序第 5%/10%/50%/90%/95%的影像,除了將標準答案畫上去之外,也將該框框特別標註(用不同的顏色視覺化)





10%





90% (90.001%)



- ▶ 從上述的統計資訊中,請比較不同類別的統計資訊的差異(i)、類別不平衡的狀況(ii),與你 覺得經過 視覺化後,標註品質如何(iii)?
 - I. 長與寬總數最多的大約落在 20~25px,兩類型平均數差不多(37.1 vs 38.2);面積的部分 絕大多數都是小面積範圍的 Label。
 - II. Car 佔據了大多數, Tricycle 佔最少數(其中又分為兩類)。
 - III. 有些 Label 其實人眼也分辨不太出來,大多都是太細小的事物,但 Label 還是有標示出類別,圈選的範圍都相當的合理。

Model

▶ 模型配置

I. Backbone: ResNet

II. neck: FPN

III. bbox_head: RetinaHead

➤ 修改 'retinanet_r50_fpn_1x.py'

I. Backbone 部分增加: norm_eval=True

II. Neck 部分修改: add_extra_convs='on_input'

III. bbox_head 部分修改: loss_bbox=dict(type='L1Loss', loss_weight=1.0)

▶ 參數設定: 'config.py'

➤ 訓練時間: Epoch16 – 12hr