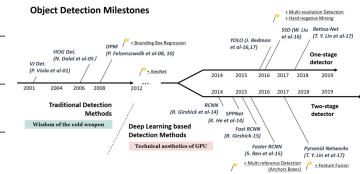


One-stage two-stage 차이



one-stage detector

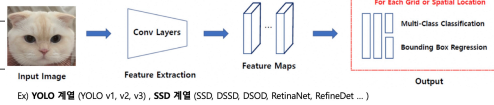
- 한 번의 단계로 객체의 bbox와 label을 직접적으로 예측하는 모델이다.
- 이러한 모델은 일반적으로 입력 여겨 전체에 대해 여러 위치와 스케일에서 맵핑 그리드 (grid) 또는 제안 (proposal)을 생성한다.
- 대표적으로 YOLO, SSD가 있다.
- 자세한 순서

① Anchor Box를 생성하여 객체를 탐지한다.

↳ Grid 개수 X Grid별 box 개수 만큼 만든다.

② 똑같이 classification을 진행한다

1-Stage Detector - Regional Proposal과 Classification이 동시에 이루어짐.

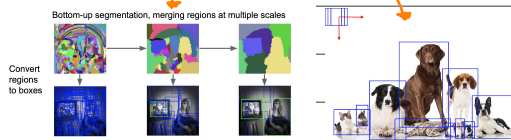


two-stage detector

- 객체 탐지를 위해 Object Proposal Set을 생성한다.
- ② 후보영역에 대해 실제 객체의 bbox와 label을 예측한다.
- 대표적으로 R-CNN 계열이 있다.
- 자세한 순서

① ROI를 BBox로 대략적으로 찾는다.

↳ 대표적으로 selective search 기법과 sliding window 방식이 있다.



② 후보영역을 바탕으로 classification을 진행하여 객체를 검출한다.

2-Stage Detector - Regional Proposal과 Classification이 순차적으로 이루어짐.

