



车辆检测及**型号识别**广泛应用于物业,交通等的管理场景中。通过在停车场出入口,路口,高速卡口等位置采集的图片数据,对车辆的数量、型号等进行识别,可以以较高的效率对车型,数量信息等进行采集,并可以在不同的场景中辅助不同业务的开展,如商场停车位的规划,路况规划,或者公安系统追踪肇事车辆等等。

技术路线

任务理解

Task Understanding

解决思路

Multiple Solutions

方案实现

Plan Implementation

目标

车辆检测与型号识别

+

数据

车辆数据集

无bbox 有细分类标签 强监督 学习

寻找

方

案

检测 模型 分类 模型 模型 融合

弱监督 学习

特征激活图 (CAM)

对目标进行定位

落 实方 案

模型 实现 模型搭建

强监督模型 弱监督模型 Learning rate Batch size Optimizer

模型训练

评价 指标

accuracy 预测准确度

IoU 标注重合度

系统 搭建

输入输出环境搭建

公开数据集

(PASCAL_VOC、 COCO中车辆图片) 含有bbox 无细分类标签

利用分类所依据特征的位置

任务 The Task

项目需求与数据准备

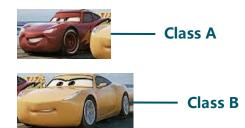
项目需求

车辆检测 + 型号识别

- 搭建一个系统,对用户上传的任意一张图片进行车辆检测,并显示出车辆位置信息
- 如果图片中检测到车辆,需对每一辆车进行型号识别,并显示出型号信息
- 如果图片中没有检测出车辆,可以给出没有检测到的提示







数据准备











val 1600 label

val 1800 label 515



val 2400 label







val 2500 label

val 2600 label

val 2700 label

项目提供的数据集

- 共 48856 张图片, 764 个分类。其中 43971 张作为训练集, 4885 张作为验证集。
- 只有 image level 的标注,没有 instance level 的标注
- 观察训练图片和验证图片,每张图片有一个目标,或明显有一个主要 目标,一个 label

Pattern Analysis, Statistical Modelling and Computational Learning



已有的公开数据集

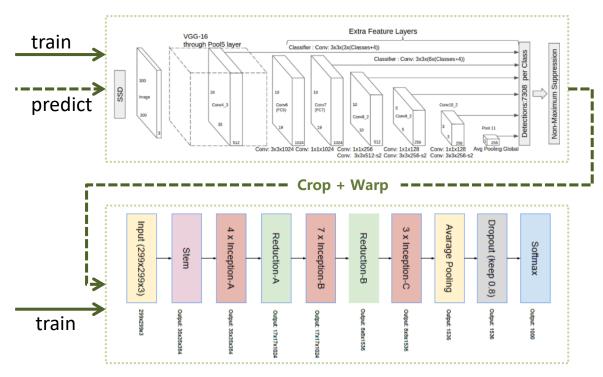
- 由于项目提供的数据集不含有位置信息,可尝试利用一些包含车辆位 置信息的公开数据集来辅助检测任务
- 包含 car/bus 的 PASCAL VOC 数据集: train 和 val 共 1441 张
- 包含 car/bus 的 COCO 数据集: train 14078 张, val 622 张

思路 Solutions

强监督方案 vs. 弱监督方案

强监督: 网络设计

SSD + Inception v4



模型构思:

- 可以把"检测"和"识别"任务拆分成 2 个模型来完成。
- 模型一:用于检测车辆位置信息。任务所 提供的数据没有车辆位置信息,可借助包 含车辆信息的公开数据集来搭建检测模型。
- 模型二:用于做车辆分类任务。车辆型号数据集已经提供。

模型训练:

- 两个模型分别训练。

预测:

- 先送入检测模型,根据检测出的 BBox 进行裁切后,送入分类模型。

强监督:实验结果

检测正确的结果示例



Label: 雪铁龙-富康



Label: 英菲尼迪-FX



Label:双龙-享御

强监督:实验结果

检测错误的结果示例

- 实验中发现,有两类图片识别的错误率较高:
 - 在训练集中出现次数较少的车型
 - 车辆侧面的图片
 - 车型本身比较相似



Label: 英菲尼迪-FX



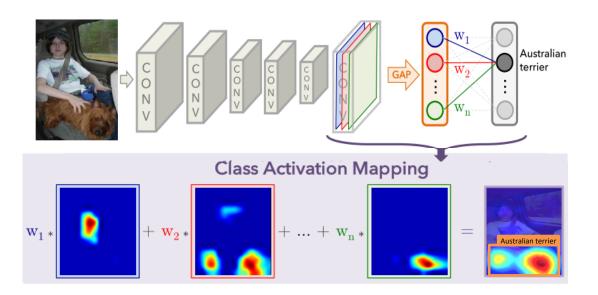
Label: 捷豹-XJ



Label: 众泰-Z700

弱监督: 网络设计

理解CAM (Class Activation Map)



基本思想:

图片在经过卷积层的特征提取后,还保留 了一定的空间信息,可以协助对分类的依据进行定位。

CAM生成方式:

- 提取特征后,使用Global Average Pooling,再通过全连接送入分类层。将 最后一层的特征图和相应类别全连接层权 重相乘后可得到CAM。

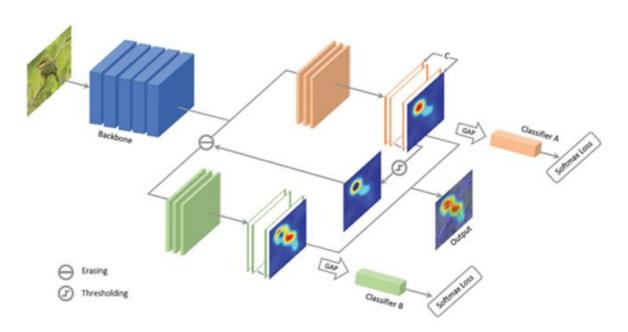
bounding box划定:

设置阈值,并框出超过阈值的最大相连区域。

参考: Learning Deep Features for Discriminative Localization (arXiv: 1512.04150)

弱监督: 网络设计

对CAM的改进: Adversarial Complementary Learning



改进一:

- 简化了CAM的生成方式,可以在网络训练过程中直接生成CAM
- 先根据类别数目进行特征整理,再进行 global average pooling生成特征向量进 行分类。

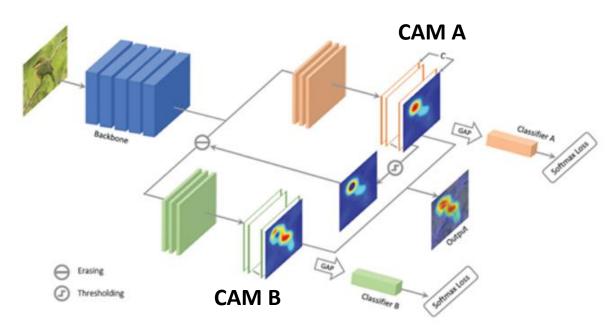
改进二:

采用两个分类器,生成互补的特征区域, 实现更完整的物体定位。

参考: Adversarial Complementary Learning for Weakly Supervised Object Localization (arXiv: 1804.06962)

弱监督:实现细节

基于inception_v4网络的CAM实现



基础网络:

- inception_v4 (保留最后一个inception block 之前的结构)

Branch A:

- 加上两个分别有 1024 个3 x 3 的卷积核的卷积 层 (采用same padding)
- 加上一个有类别数个 1 x 1 的卷积核的卷积层
- 进行global average pooling

Branch B:

- 将A生成的CAM标准化到[0,1]区间,大于阈值δ 的为A的特征区域(δ设为0.8),在 inception 提取的特征图中,将这些区域置零
- 后面结构同 branch A

生成CAM:

- 融合两个classifier 生成的heatmap(取每个像素位置的最大值)
- 采用双线性插值恢复到原图尺寸

划定bounding box:

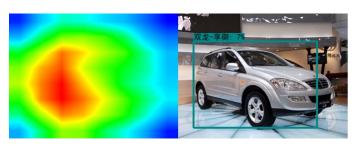
- 阈值设为 0.75

参考: Adversarial Complementary Learning for Weakly Supervised Object Localization (arXiv: 1804.06962)

弱监督:实验结果

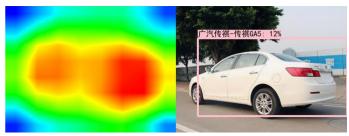
分类正确: 较好的检测结果示例

• 对于分类正确的物体,CAM有能力给出相对合理的定位结果





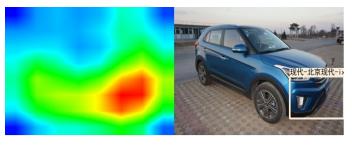


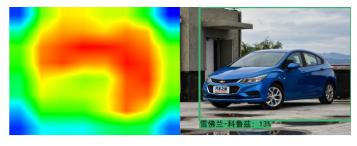


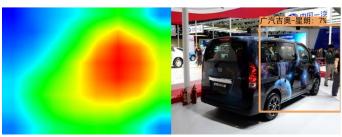
弱监督:实验结果

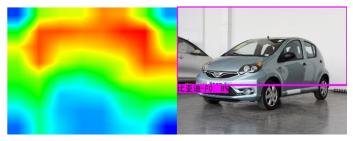
分类正确: 较差的检测结果示例

- 得分较高的特征区域不能完全覆盖车辆的全部,主要原因在于,并非物体的所有部分都具有区分性(比如车窗、轮胎等),即不能都对分类产生较大的贡献
- · 得分较高的特征区域较车辆的实际位置有明显的偏移,可能是 CAM 的上采样过程所造成的偏差









弱监督:实验结果

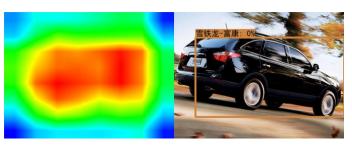
分类错误的结果示例

对于分类错误的物体,其分类结果基本上无法指导定位,但个别情况下,也会产生一些巧合性的结果。其原因可能是有些车型本身或图片所展示的方向辨识度低(或与其他车型相似),仅提取出了车辆的某些共同特征(或相似特征),仍可对定位起到一定指导作用。









弱监督:存在问题

不易实现多目标检测

- 以分类为基础,主要解决定位任务,对于多目标的检测任务较难实现。
- 可以输出多个分类的结果(比如 top5),但要指定类别数,且对于多个同类物体不适用

上采样过程会增大偏差

- 采用 inception_v4 作为基础网络时,最终生成的 CAM 尺寸为 8x8,而原图尺寸在 300-400 左右,
 还原时放大倍数在 30 倍以上,会造成较大偏差
- 未来可考虑的改进方向:调整网络结构,利用浅层网络保留的位置信息辅助进行逐步升采样,同时保留较准确的定位和较好的分类能力

实现 lmplementation 03

模型评价、性能提升与演示环境搭建

模型评价

评价指标

- 由于网络以分类任务为基础,可将验证集上的分类准确率作为分类性能的评价指标
- 由于验证集中没有给出位置信息,我们在验证集中手动标出了 200 张图片的 bounding box, 在分类正确的图片中,通过 IoU 的平均值评价预测框和人工标注框的重合程度

方案比较

- 强监督方案: Accuracy 0.883, Recall_5 0.960, Mean IoU 0.867
- 弱监督方案: Accuracy 0.822, Recall_5 0.952, Mean IoU 0.598
- 总体上说,弱监督方法的局限性还比较大,在效果上还是无法与强监督学习相比的

性能提升

性能提升目标

• 深入研究强监督方向,提升系统性能,让系统更接近商业化水准

从训练数据集上优化

- 数据增强: 从某网站上抓取的数据, 共 250083 张图片, 200 个品牌, 1836 个车系 (车型)
- 图片预处理:
 - 用训练出的检测模型,把所有图片标记上BBOX (策略: confidence>80%, BBOX最大, h/w>0.4, w/h>0.6)
 - 裁切出BBOX内的区域,送入分类模型进行训练(经实验证明可以提高准确率)
- 实验结果: 最终分类 accuracy 达到 0.922, Recall_5 达到 0.989
 - 在新的训练集和验证集上有更高的准确率
 - 可以支持更多车型的识别

系统搭建

Web演示地址

https://bdim.vvpen.com/prod/#/demo2







上传图片

检测结果

