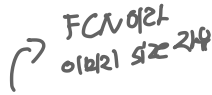


\Rightarrow 1-stage detector.



300 x 300 G11 G1

473274 bb를 받음

74.3mAF
59FPS



↳ 66 9874 사용

↳ $\sqrt{100}$ $\sqrt{12}$ main of Y_i ?

→ FCL은 L2까지 실행. VGG의 끝부분에 풀라피링-1 10% 풀링

⇒ 작은 물체는 초반에 잡고, 큰 물체는 뒤의 feature map에서 본다.
⇒ bb 많이 썼다.

다짐 -> small object 잘 못알음 (작은 물체 주변에 잡기 때문)

2. mAP = mean accuracy precision

질문! => 4개의 SSD 논문 외에는 다른 논문은 주로 1-stage는 물론이고 SSD 구조이고,
4개를 SSD가 (FPS, 정확도) 가장 좋고, 1-stage로 YOLO와 비교
SSD를 다른 논문에서 이것이 맞는지요?

(> 왜 SSD 말고 YOLO 구조를 사용하지 않아요?
(Fast YOLO 때문?)