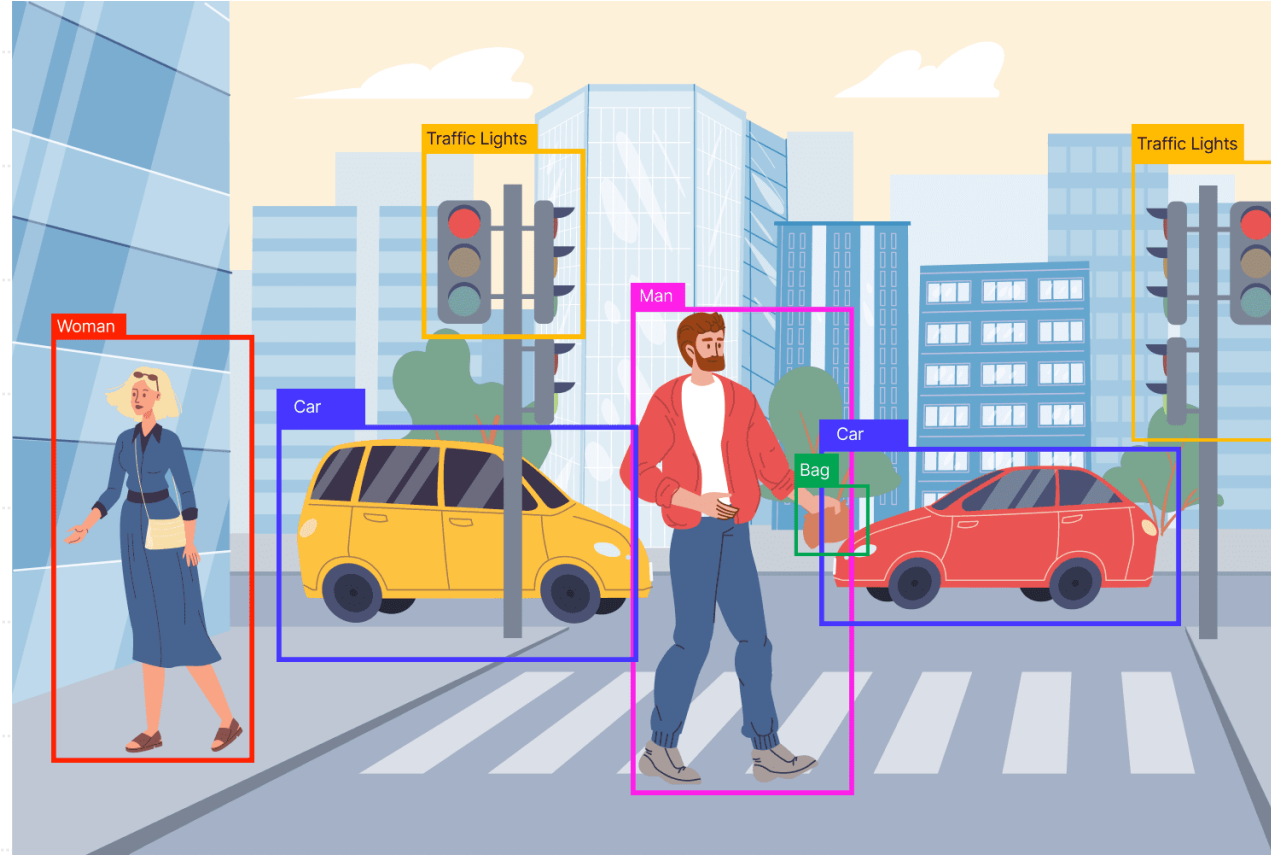


# YOLO Algoritması (You Only Look Once)

Bir Nesne Algılama Yaklaşımı



# KONULAR

- **YOLO Algoritması Nedir?**
- **YOLO Algoritması Nasıl Çalışır?**
- **YOLO Algoritmasının Diğer Algoritmalarla Kıyaslanması**
- **YOLO Algoritmasının Avantaj ve Dezavantajları**

# YOLO Algoritması Nedir?

- YOLO; nesne tespiti yapan, görüntüdeki çeşitli obje veya nesneleri birbirinden ayırtmamıza yardımcı olan deep learning (derin öğrenme) algoritmasıdır.
- Görüntüyü tek seferde nöral ağlardan geçirir bu sebeple diğer nesne takip algoritmalarına göre daha hızlı çalışmaktadır.

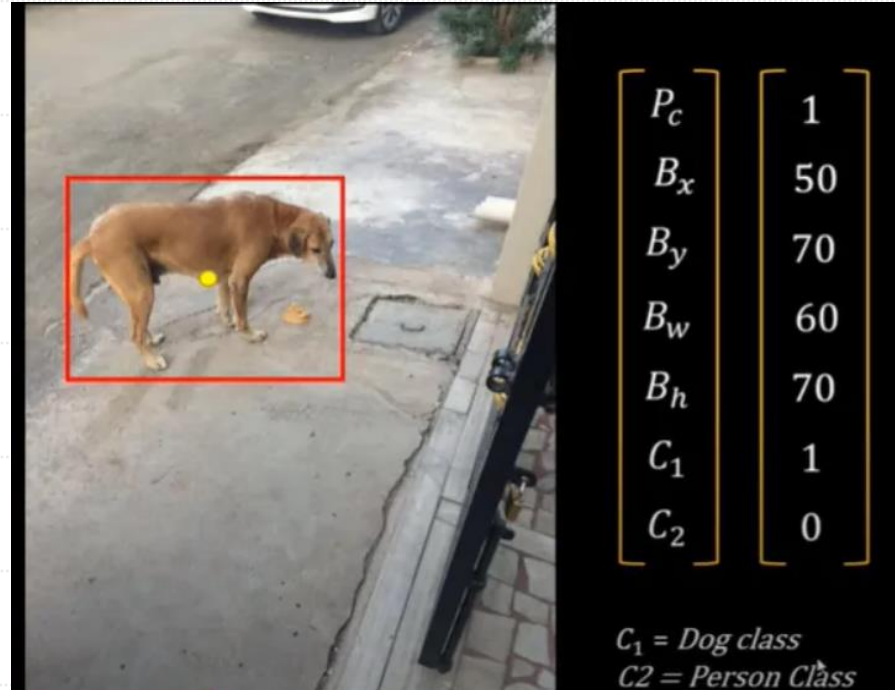
# YOLO Algoritması Nasıl Çalışır?

## Görüntünün Bölünmesi(Grid Yaklaşımı):

- YOLO, görüntüyü sabit bir  $S \times S$  boyutunda ızgaralara böler (örneğin  $7 \times 7$  grid).
- Her bir ızgara kendi içinde, alanda nesnenin olup olmadığını, varsa orta noktasının içinde olup olmadığını, orta noktası da içindeyse uzunluğunu, yüksekliğini ve hangi sınıftan olduğunu bulmakla sorumlu.

# YOLO Algoritması Nasıl Çalışır?

- YOLO her ızgara için ayrı bir tahmin vektörü oluşturur. Bunların her birinin içinde:
  - Güven Skoru
  - $B_x$
  - $B_y$
  - $B_w$
  - $B_h$
  - Bağlı Sınıf olasılığıBulunur.



# YOLO Algoritması Nasıl Çalışır?

## Güven Skoru:

- Bu skor modelin geçerli ızgara içinde nesne bulunup bulunmadığından ne kadar emin olduğunu gösterir. (0 ise kesinlikle yok 1 ise kesinlikle var)

**Bx:** Nesnenin orta noktasının x koordinatı

**By:** Nesnenin orta noktasının y koordinatı

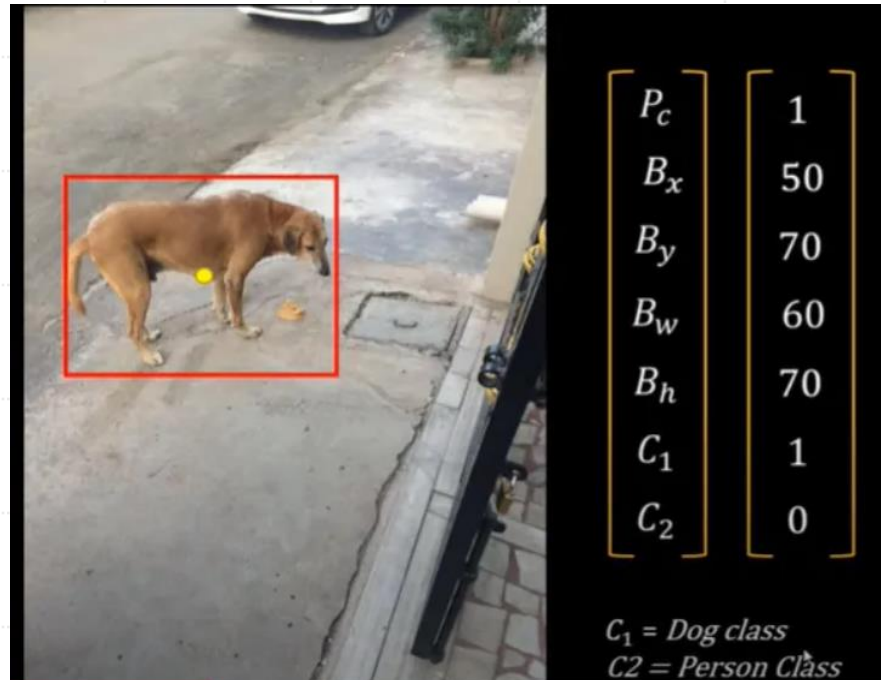
**Bw:** Nesnenin genişliği

**Bh:** Nesnenin yüksekliği

**Bağlı Sınıf Olasılığı:** Modelimizde kaç farklı sınıf varsa o kadar sayıda tahmin değeri  
örneğin; köpek: 1, kedi: 0

# YOLO Algoritması Nasıl Çalışır?

## Tahmin Vektörü Örneği



# YOLO Algoritması Nasıl Çalışır?

## Görüntünün Bölünmesi(Grid Yaklaşımı):

- Sonuç olarak her hücre, aşağıdaki verileri tahmin eder:
  - Bounding Box: Birden fazla kutu koordinatları (x, y, w, h)
  - Confidence Score: Kutunun güven skoru
  - Class Probabilities: Nesnenin ait olduğu sınıfın olasılıkları
- Bu tahminler bir araya getirilir ve yüksek confidence score'a sahip olan kutular son algılama sonucu olarak belirlenir.



# YOLO Algoritması Nasıl Çalışır?

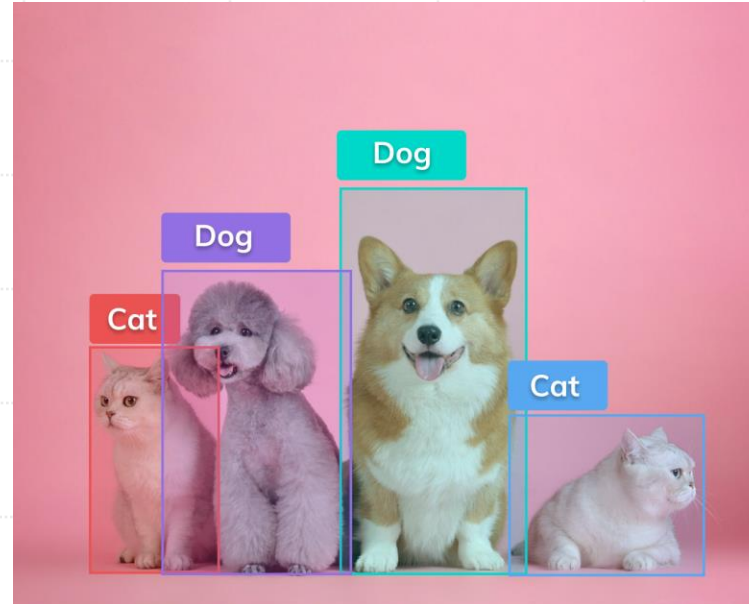
## Non-Maximum Suppression (NMS):

- YOLO, aynı nesne için birden fazla bounding box tahmin edebilir.
- Bu durumu ele almak için Non-Maximum Suppression (NMS) adı verilen bir işlem yapılır:
- En yüksek güven skoruna sahip olan kutu korunur, diğerleri elenir.
- Bu işlem, gereksiz ve çakışan kutuların ortadan kaldırılmasını sağlar.

# YOLO Algoritması Nasıl Çalışır?

## Çıktı:

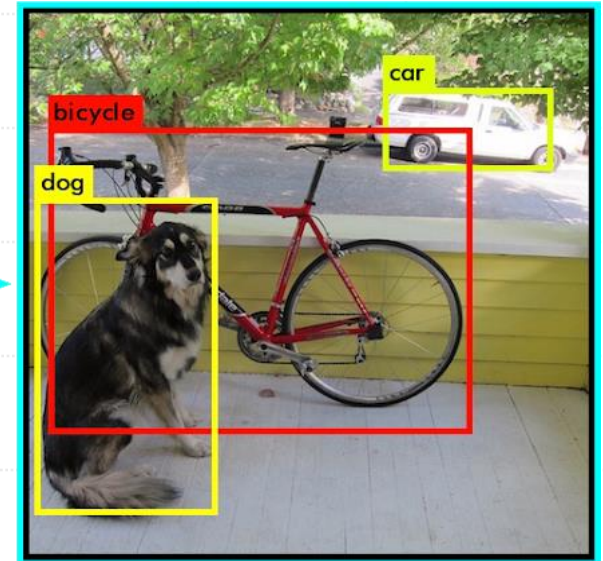
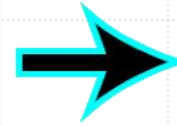
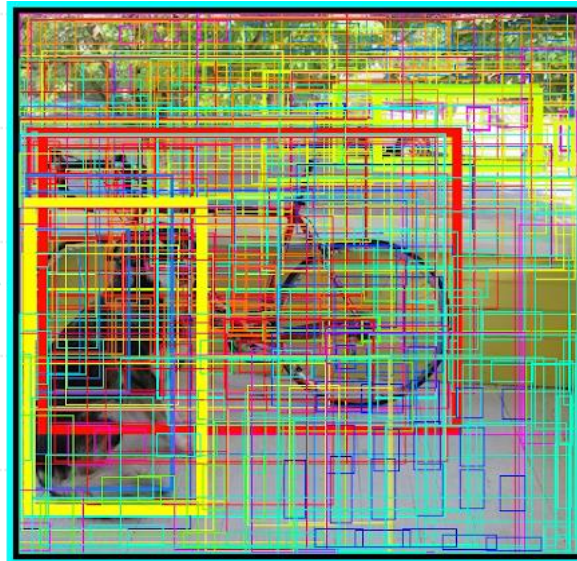
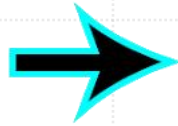
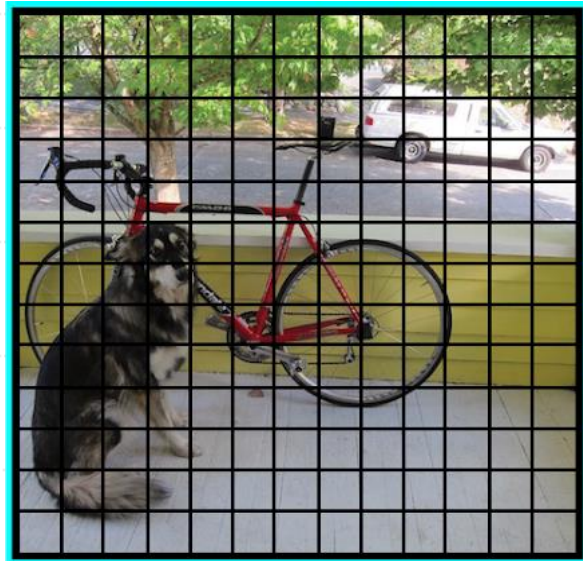
- YOLO modelinin çıktısı, her bir sınırlayıcı kutu ile sınıf etiketlerini içerir.
- Bu sınırlayıcı kutular, bir nesne tespit edildiğinde sınıf etiketiyle birlikte görüntü üzerinde kutucuklar olarak gösterilir.



# YOLO Algoritması Nasıl Çalışır?

## YOLO Tahmin Süreci Örneği:

- **Adım 1:** Görüntü 7x7 grid'e bölünür.
- **Adım 2:** Her hücrede sınırlayıcı kutu ve güven skoru hesaplanır.
- **Adım 3:** Her hücrede sınıf tahmini yapılır.
- **Adım 4:** Gereksiz bounding box'lar NMS kullanılarak elenir.
- **Adım 5:** Algılanan nesneler bounding box'lar ile görüntülenir.



# YOLO ALgoritmasının Diğer Algoritmalarla Göre Kıyaslanması

Algoritma	Hız	Doğruluk	Kullanım Durumu
YOLO	Çok Hızlı	Orta-Yüksek	Gerçek zamanlı tespit
R-CNN	Yavaş	Çok Yüksek	Daha hassas tespit
SSD	Hızlı	Orta	Mobil uygulamalar

# YOLO Algoritmasının Avantajları

- **Hız:** Diğer algoritmalara göre çok daha hızlıdır, gerçek zamanlı çalışabilir.
- **Bütüncül Yaklaşım:** Tek bir geçişte nesneleri bulur ve tanımlar.
- **Genel Performans:** YOLO'nun konum ve sınıf tahminleri genellikle isabetlidir.

# YOLO Algoritmasının Dezavantajları

- **Küçük Nesneler:** YOLO, özellikle çok küçük nesneleri tespit ederken diğer yöntemlere göre daha zayıf olabilir.
- **Tahmin Hassasiyeti:** Algoritmanın geniş aralıkta farklı büyüklükteki nesneleri aynı başarı ile tanıması zor olabilir.
- **Detay Eksikliği:** Her ızgara hücreğine sadece bir nesne tahmini yapılır; bu, çok karmaşık sahnelerde sınırlı olabilir.

# Uygulama Alanları:

- **Otonom Araçlar:** Gerçek zamanlı nesne tespiti, araçların çevresini algılamasına yardımcı olur.
- **Güvenlik Sistemleri:** İnsanları ve nesneleri tespit etme.
- **Sağlık:** Tıbbi görüntülerde anormalliklerin tespiti.
- **E-ticaret:** Görüntülerdeki ürünleri tanıma ve sınıflandırma.
- Vb.

# Sonuç:

- YOLO algoritması, nesne tespitiinde hız ve performans açısından öne çıkar.
- Gerçek zamanlı uygulamalarda özellikle tercih edilen bir yöntemdir.
- Gelişmeye devam eden YOLO versiyonları, daha yüksek doğruluk ve hız sunarak birçok alanda uygulanabilir.





**Dinlediğiniz İçin Teşekkürler**