

常见卷积神经网络

xbZhong

2025-07-01

[本页PDF](#)

Alexnet

多个CNN层堆叠而成的经典卷积神经网络，用于图像分类的任务

- 使用了ReLU激活函数，防止深层次的网络导致梯度消失
- 使用Dropout正则化，解决过拟合问题
- 使用池化层进行降维

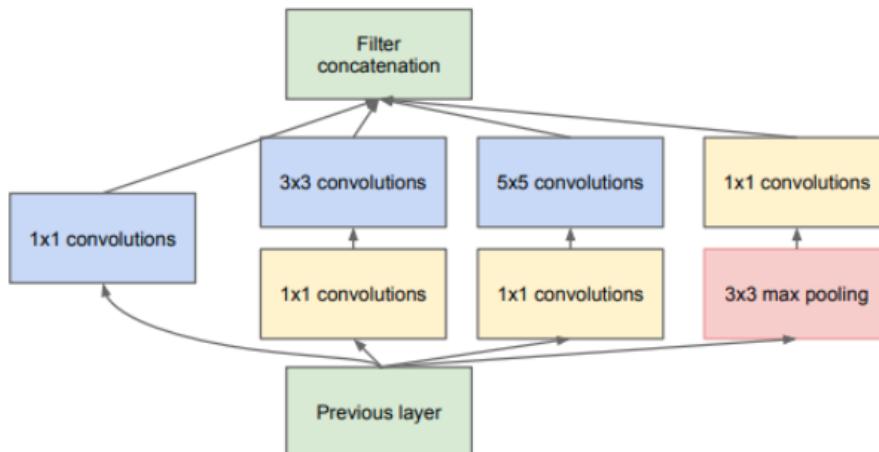
GoogleNet

传统CNN通过多堆叠卷积层可以学习到图像更多特征，但会导致

- 计算量爆炸
- 梯度消失
- 过拟合

Googlenet设计了宽而深的结构，创造性引入了**Inception模块**和**辅助分类器模块**

Inception模块

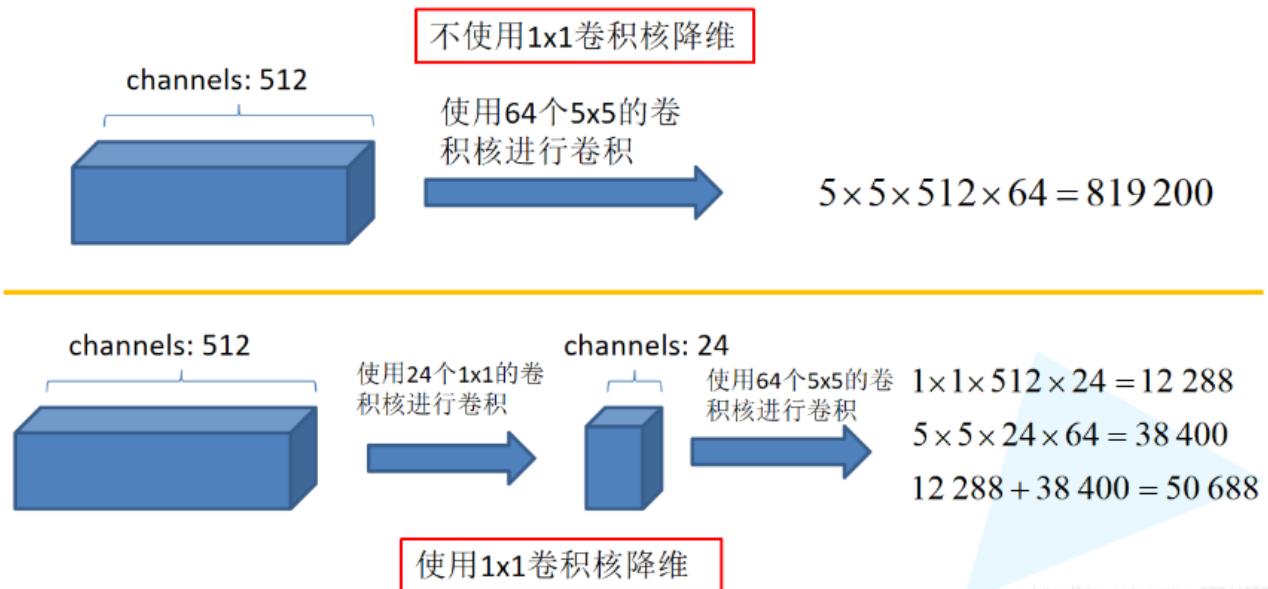


(b) Inception module with dimensionality reduction

http://blog.csdn.net/Vermont_

image-20250804105749792

- 并行多尺度卷积：在同一层并行使用 1×1 、 3×3 、 5×5 和 3×3 最大池化，融合不同感受野的特征
- 先使用 1×1 卷积进行降维，压缩通道数，同时加上ReLU，可以显著降低参数量



https://blog.csdn.net/qq_37541097

image-20250804105823459

辅助分类器模块

辅助分类器

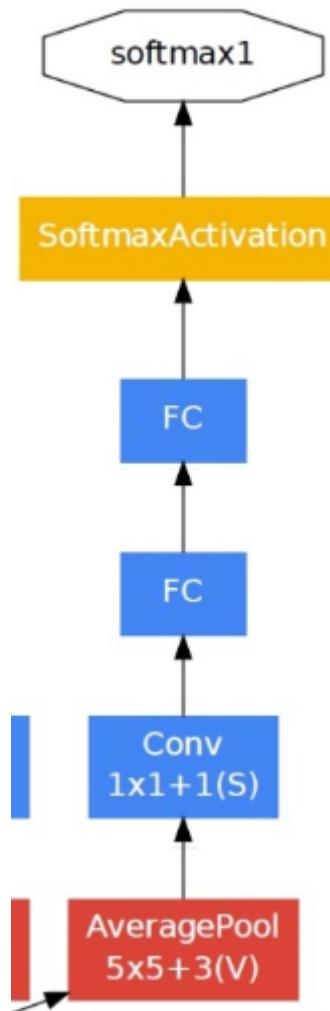


image-20250804110823817

- GoogleNet有3个输出层，其中2个是辅助分类层
- 训练模型时，将2个辅助分类器的损失乘以权重加到总损失上
 - 辅助分类器也能预测类别，在整个网络中起到一个调整的作用，可以防止网络发生过拟合
 - 也可以加速梯度传递，防止梯度消失

Resnet

2015年由何凯明团队提出，利用短路连接解决深度卷积神经网络中梯度消失的问题

$$H(x) = x + F(x)$$

这样使得网络在最差情况下也能获得和输入一样的输出，不会出现网络退化的问题

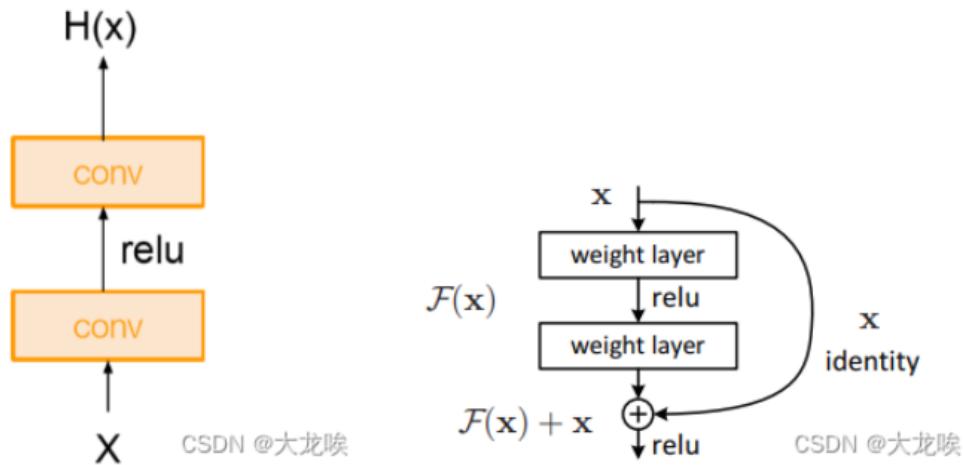


image-20250804145938060

ResNet Block

BasicBlock 不会对每一个block的输出进行升维

BottleNeck 会对每个layer的第一个block的输出进行升维，其输出通道数是输入中间通道数的4倍

二者结构如下所示



Figure 5. A deeper residual function \mathcal{F} for ImageNet. Left: a building block (on 56×56 feature maps) as in Fig. 3 for ResNet-34. Right: a “bottleneck” building block for ResNet-50/101/152.

- BasicBlock

- 从Layer2开始，每个 layer 的第一个 Block 都会升维，而后续 Block 只是保持这个维度不变
- 两个 3×3 的卷积核，输出通道为64
- block的输入输出通道数相同
- 重点
 1. 在第1个layer中通道数不增加
 2. 进入到第2个layer的第一个block，通道数增加，但在后面的block（相同layer）中通道数不变

- BottleNeck

- 每个Layer的第一个 Block 都会升维，而后续 Block 只是保持这个维度不变
- 将 3×3 的卷积层替换为 $1 \times 1 + 3 \times 3 + 1 \times 1$
- 先通过 1×1 的卷积核进行通道降维，巧妙扩张或缩减特征图的维度，一般降到输入维度的四分之一
- 再用 3×3 进行主卷积
- 最后用 1×1 进行通道升维，一般升到输入中间通道数的4倍
- 重点
 1. 经过每个layer的第一个block之后通道数都会上升，但在后面的block（相同layer）中通道数不变
 2. 通道数增加至输入中间通道数，也就是经过 1×1 的卷积的输出通道数的4倍
 3. 输入中间通道数会比输入通道数小二分之一

可以减小计算量，同时保证输入输出维度一致，可进行残差连接

注意：

- 当输入输出尺寸或者通道数不一致的时候，需要下采样
- 只有每个 layer 的第一个block会使用 `stride=2` 进行下采样，后续block必须保持 `stride=1`

各类别ResNet一览

layer name	output size	18-layer	34-layer	50-layer	101-layer	152-layer
conv1	112×112			7×7, 64, stride 2		
conv2_x	56×56			3×3 max pool, stride 2		
		$\begin{bmatrix} 3 \times 3, 64 \\ 3 \times 3, 64 \end{bmatrix} \times 2$	$\begin{bmatrix} 3 \times 3, 64 \\ 3 \times 3, 64 \end{bmatrix} \times 3$	$\begin{bmatrix} 1 \times 1, 64 \\ 3 \times 3, 64 \\ 1 \times 1, 256 \end{bmatrix} \times 3$	$\begin{bmatrix} 1 \times 1, 64 \\ 3 \times 3, 64 \\ 1 \times 1, 256 \end{bmatrix} \times 3$	$\begin{bmatrix} 1 \times 1, 64 \\ 3 \times 3, 64 \\ 1 \times 1, 256 \end{bmatrix} \times 3$
conv3_x	28×28	$\begin{bmatrix} 3 \times 3, 128 \\ 3 \times 3, 128 \end{bmatrix} \times 2$	$\begin{bmatrix} 3 \times 3, 128 \\ 3 \times 3, 128 \end{bmatrix} \times 4$	$\begin{bmatrix} 1 \times 1, 128 \\ 3 \times 3, 128 \\ 1 \times 1, 512 \end{bmatrix} \times 4$	$\begin{bmatrix} 1 \times 1, 128 \\ 3 \times 3, 128 \\ 1 \times 1, 512 \end{bmatrix} \times 4$	$\begin{bmatrix} 1 \times 1, 128 \\ 3 \times 3, 128 \\ 1 \times 1, 512 \end{bmatrix} \times 8$
conv4_x	14×14	$\begin{bmatrix} 3 \times 3, 256 \\ 3 \times 3, 256 \end{bmatrix} \times 2$	$\begin{bmatrix} 3 \times 3, 256 \\ 3 \times 3, 256 \end{bmatrix} \times 6$	$\begin{bmatrix} 1 \times 1, 256 \\ 3 \times 3, 256 \\ 1 \times 1, 1024 \end{bmatrix} \times 6$	$\begin{bmatrix} 1 \times 1, 256 \\ 3 \times 3, 256 \\ 1 \times 1, 1024 \end{bmatrix} \times 23$	$\begin{bmatrix} 1 \times 1, 256 \\ 3 \times 3, 256 \\ 1 \times 1, 1024 \end{bmatrix} \times 36$
conv5_x	7×7	$\begin{bmatrix} 3 \times 3, 512 \\ 3 \times 3, 512 \end{bmatrix} \times 2$	$\begin{bmatrix} 3 \times 3, 512 \\ 3 \times 3, 512 \end{bmatrix} \times 3$	$\begin{bmatrix} 1 \times 1, 512 \\ 3 \times 3, 512 \\ 1 \times 1, 2048 \end{bmatrix} \times 3$	$\begin{bmatrix} 1 \times 1, 512 \\ 3 \times 3, 512 \\ 1 \times 1, 2048 \end{bmatrix} \times 3$	$\begin{bmatrix} 1 \times 1, 512 \\ 3 \times 3, 512 \\ 1 \times 1, 2048 \end{bmatrix} \times 3$
	1×1			average pool, 1000-d fc, softmax		
FLOPs		1.8×10^9	3.6×10^9	3.8×10^9	7.6×10^9	11.3×10^9

image-20250805173724557

VGG

深度卷积神经网络，固定卷积核大小为 3×3 ，一个非常经典的架构

使用多个小卷积核 (3×3) 代替大卷积核 (如 $5 \times 5, 7 \times 7$)

- 每层使用固定大小的 3×3 卷积核
- 步幅为 1 (stride = 1)，padding=1，保证特征图大小不变
- 通过堆叠多个 3×3 卷积，获得更大的感受野

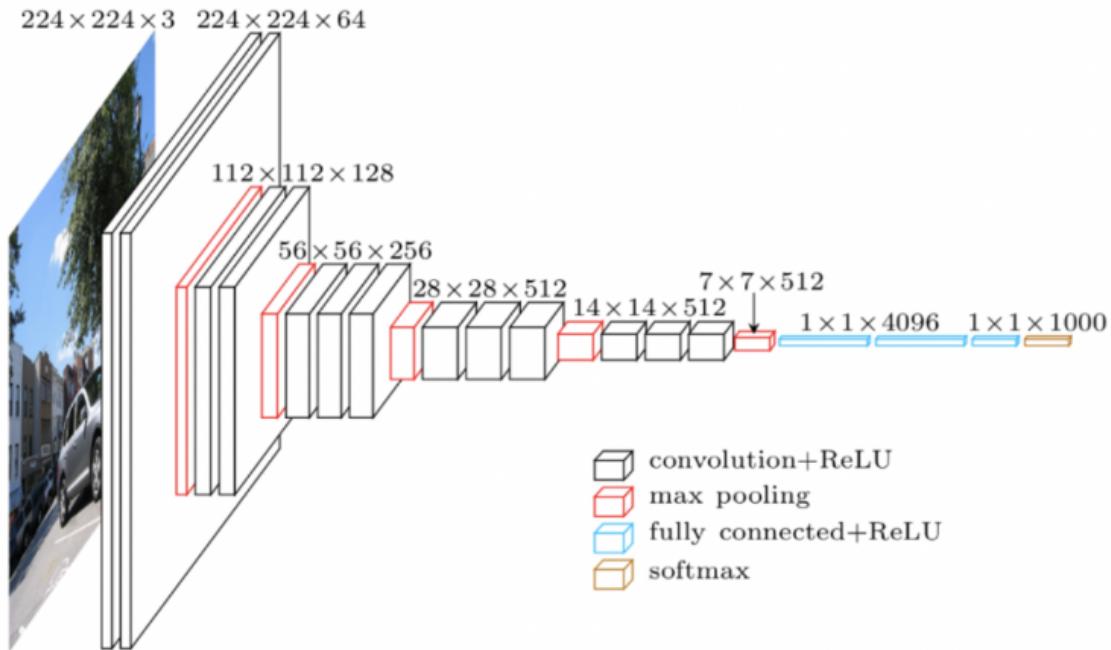


image-20250805182841345

MobileNet

轻量级神经网络，可部署在边缘设备上

其计算时间95%都花费在 1×1 卷积上

深度可分离卷积

由深度卷积和逐点卷积组成（显著减少计算量和参数量），最后进行归一化和非线性激活

- 深度卷积用于滤波
 - 对每个输入通道单独进行空间滤波，提取局部特征
 - 与普通卷积不一样，每个输入通道独立使用一个卷积核，不与其他通道交互
- 逐点卷积用于合并
 - 混合通道信息，生成新的特征图

宽度乘子

通过系数 α 等比例减少所有层的通道数，进一步压缩模型

分辨率乘子

通过系数 ρ 降低输入图像分辨率，减少计算量

激活函数

使用了ReLU6，防止激活值过大导致量化时精度损失

$$\text{ReLU6}(x) = \min(\text{ReLU}(x), 6)$$

倒残差结构 (Inverted Residuals)

借鉴了ResNet里面的残差结构

- 先降维再升维：ResNet里面的BottleNeck是先使用 1×1 的卷积进行降维，再使用 3×3 的卷积进行特征提取，最后使用 1×1 的卷积进行升维
- 先升维再降维：**MobileNetv2**里面先使用 1×1 的卷积进行升维，再使用 3×3 的逐通道卷积（深度可分离卷积）进行特征提取，最后使用 1×1 的卷积进行降维
 - 可以激活更多特征通道，让模型学习到更加丰富的特征
 - 深度可分离卷积在低维空间学习不到更多特征

线性瓶颈

低维空间使用ReLU会丢失部分特征信息（如负值被置零），因此在最后一层移除ReLU，改用线性激活

原因：

- 在变换过程中，需要将低维空间的信息转换到高维空间，再从高维空间转换为低维空间。如果输出维度高，信息损失小，输出维度低，信息损失大，如下图所示：

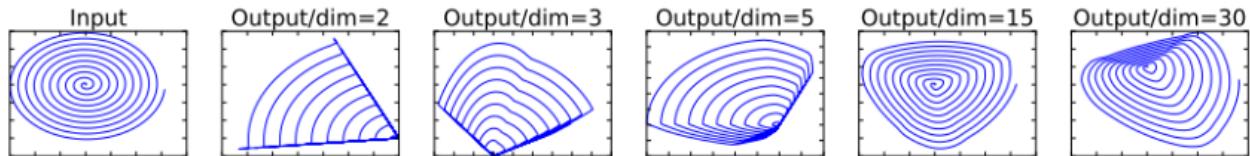


image-20250806173546405

- 在MobileNetV1中，深度可分离卷积的卷积核中的数值大部分都为0，作者猜想是ReLU会把小于0的部分截断取0，容易造成信息的丢失，因此把ReLU更换为线性激活函数

Vit (Vision Transformer)

贡献：首次将Transformer应用于图像分类，证明自注意力机制可完全替代传统卷积操作

工作流程：

1. 将图像进行分块，分成多个patches，将图像展平为序列
2. 送入线性投影层，将patches投影成D（通常是768）维向量，并且加入位置编码（绝对位置编码），再加上一个[CLS] Token（类似Bert）
3. 送入transformer的encoder层，[CLS] Token会与所有patch交互，但其他patch之间也互相计算注意力
4. 从encoder层出来后，将[CLS] Token送入全连接层进行分类

局限性

1. 依赖大规模数据集，在小规模数据集上泛化能力不佳
2. 不像传统CNN具有针对图像的归纳偏置（Instructive Bias），也就是模型没有潜意识要去怎么处理图像，在小的数据集上鲁棒性差
3. 对算力要求高，难以处理大分辨率图像，因为要把图像分割成很多个patch，还要进行全局注意力计算，对算力要求高

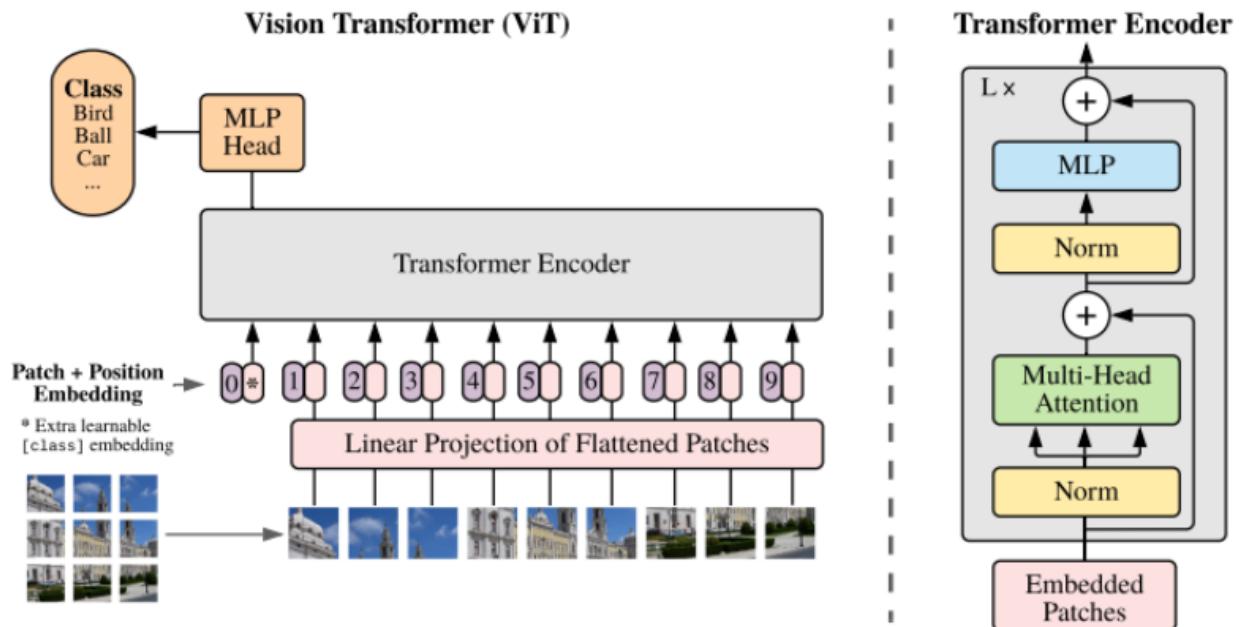


image-20250804103117355

Deit

旨在解决Vit在小数据集上泛化能力不佳的问题，引入了知识蒸馏并且改进了训练策略

知识蒸馏 (distillation)

- 使用CNN或者Vit为教师模型进行知识蒸馏，**双教师协同蒸馏**
- Deit相对于Vit在encoder的输出层加入了一个 [distill] Token，用于接受教师模型的知识
 - [distill] 专门从教师模型中提取知识，计算教师模型输出的KL散度损失
 - [CLS] 计算真实标签的交叉熵损失
- 硬标签 (hard distillation)：限制两种模型输出的**类别标签**尽可能接近
- 软标签 (soft distillation)：限制两种模型输出的**类别分布**尽可能接近，使用**KL散度**进行分布距离的衡量

训练策略优化

- 优化器的改进
- 知识增强
- 正则化等

图像分割

语义分割 (Semantic Segmentation)

- 为图像中的每个像素分配一个类别标签，**不区分同类对象的不同实例**（会将图中所有的人归为同一类）
- **只关注像素类别**

实例分割 (Instance Segmentation)

- 在语义分割的基础上，**区分同一类别的不同实例**（如区分图中不同的个体）

全景分割 (Panoptic Segmentation)

- 统一语义分割和实例分割，要求对图像中**所有像素**进行分类，并区分**可数对象**（如车辆、人）和**不可数区域**（如天空、道路）

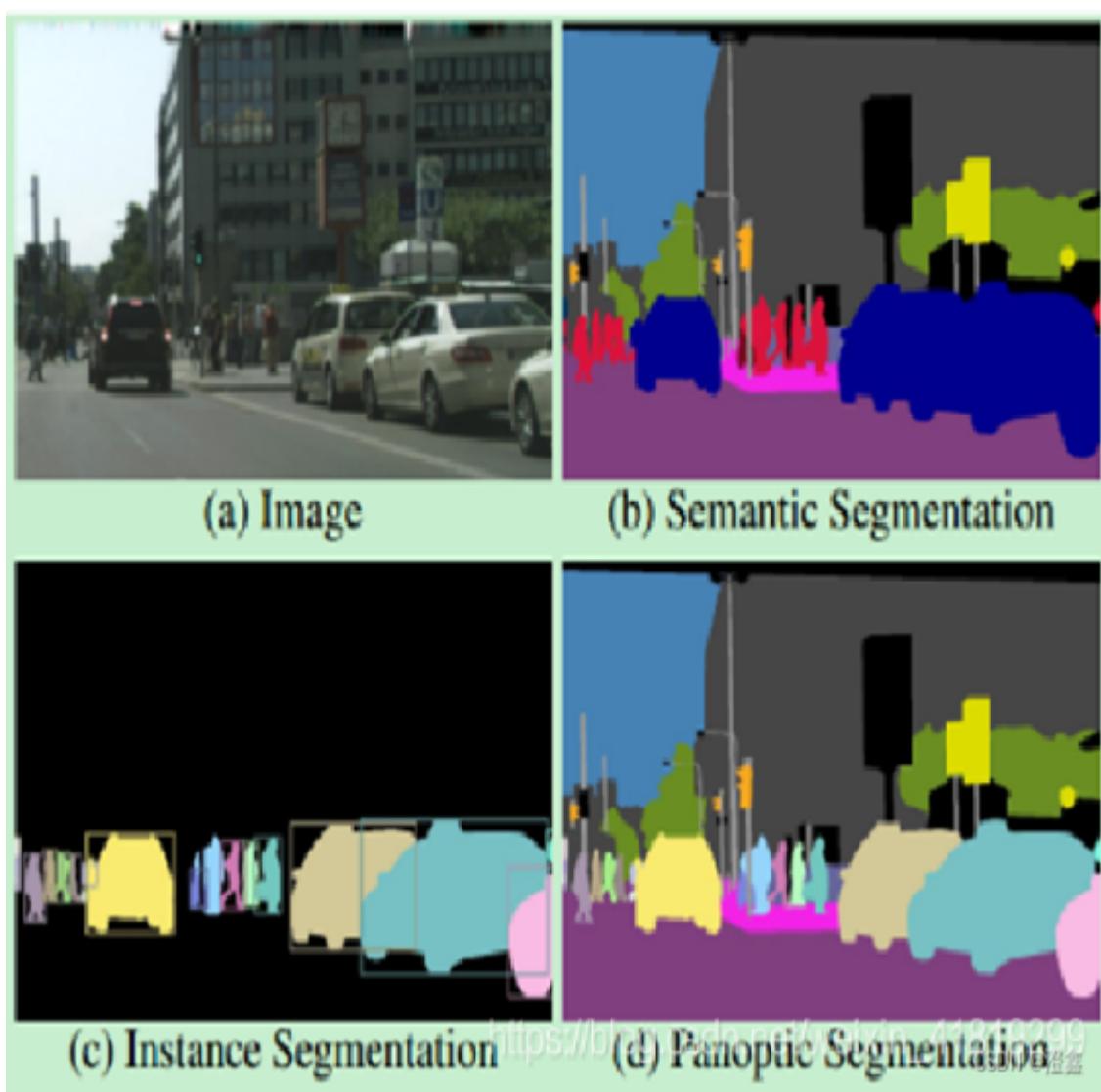


image-20250806105614387

FPN (Feature Pyramid Network)

还tm是何kaiming提出的，卧槽

为何要提出这个网络？

- 传统卷积神经网络仅在最后一个特征图上进行后续操作（如预测），而这类图像的分辨率又较小，造成小物体在此图中的信息较少，模型无法精确检测到小物体，造成性能缺失

主要目的：通过特征融合的方式，在不显著增加计算量的情况下，提升多尺度目标检测性能

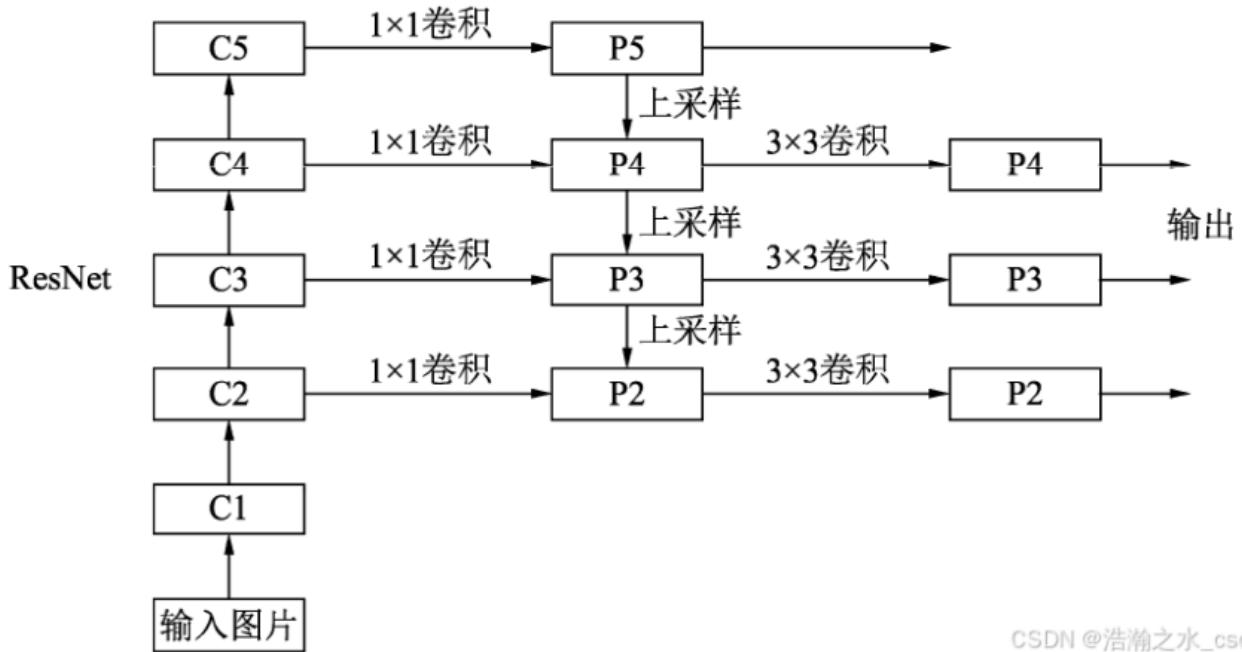
具体有什么贡献？

- 提出一种新的**特征金字塔结构**，构建自下向上和自上向下的特征融合路径，融合不同尺度特征图，使得**大小物体的检测性能都提高了**
- 最重要的还是**不增加计算量**

网络结构如下

- **自下而上**逐步下采样采用的**Backbone**是**ResNet**，这个过程中，图像分辨率不断降低，语义信息不断丰富
- **自上而下**则是将低分辨率图片进行转置卷积（**上采样**），并与对应的**低层特征图融合**（**横向连接**）

- 在特征金字塔的每一层上都可以**独立的**进行对应任务的预测
- 使用 1×1 卷积统一通道数



CSDN @浩瀚之水_csdn

image-20250809155500175

FCN (Fully Convolutional Network)

做图像分割的

为何要提出这个网络？

- 传统卷积神经网络会对图片进行**不断的下采样**，即分辨率逐渐减小，这样子可以提取更加**抽象的语义特征**，但是对于**语义分割这种像素级的预测任务**来说，下采样过多会带来严重的空间信息丢失，**导致预测边界不清晰**。
- 为了弥补下采样带来的空间信息缺失，FCN提出了**转置卷积进行上采样**，同时引入**跳跃连接**将浅层特征和深层特征进行结合

特点：**全卷积网络，不含全连接层，常用于语义分割**

- 不含全连接层，把最后的全连接层换成 1×1 的卷积核，可以适应任意尺寸的输入
 - 1×1 卷积核的输出通道数是**要预测的类别数**，最后在每个像素的通道数上作softmax即可预测这个像素**属于什么类别**
- 转置卷积进行**上采样**
- 引入**跳跃连接**

FCN主要分为两部分

- 全卷积网络：以VGG、ResNet为主的Backbone
- 上采样部分：使用转置卷积还原回原图尺寸
 - FCN-32s：直接上采样32倍
 - FCN-16s：先上采样2倍，然后融合pool4，再上采样16倍
 - FCN-8s：先上采样2倍，然后融合pool4，再上采样2倍，然后融合pool3，再上采样8倍

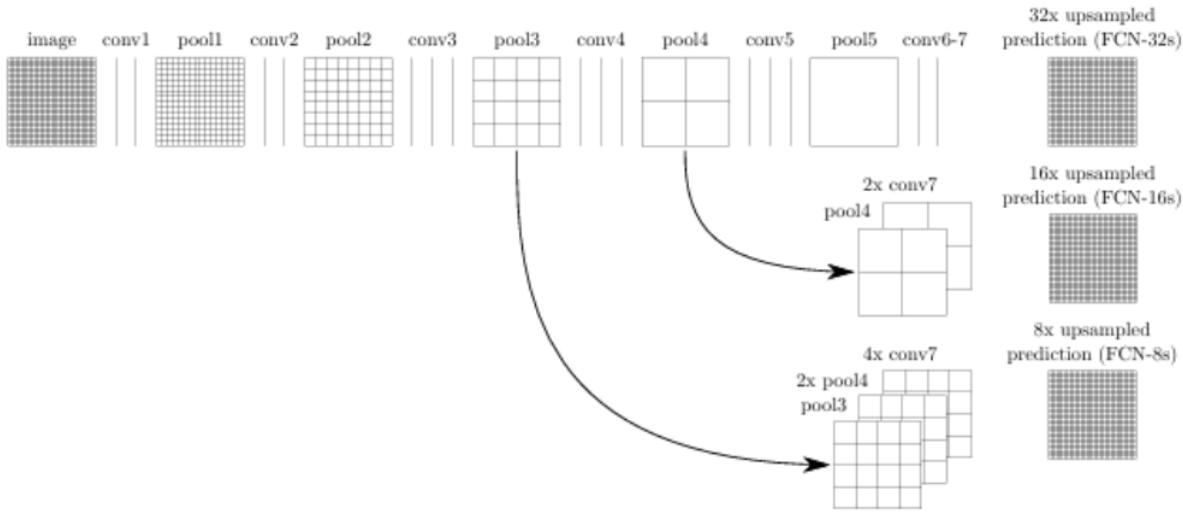


image-20250809162635744

U-Net

- Unet采用了编码器-解码器架构，并加入了跳跃连接，将浅层的高分辨率特征直接传递到解码器中，有助于弥补上采样过程中的细节丢失
- 适合应用于小型数据集，常用于医学影像分割
- 常用于语义分割

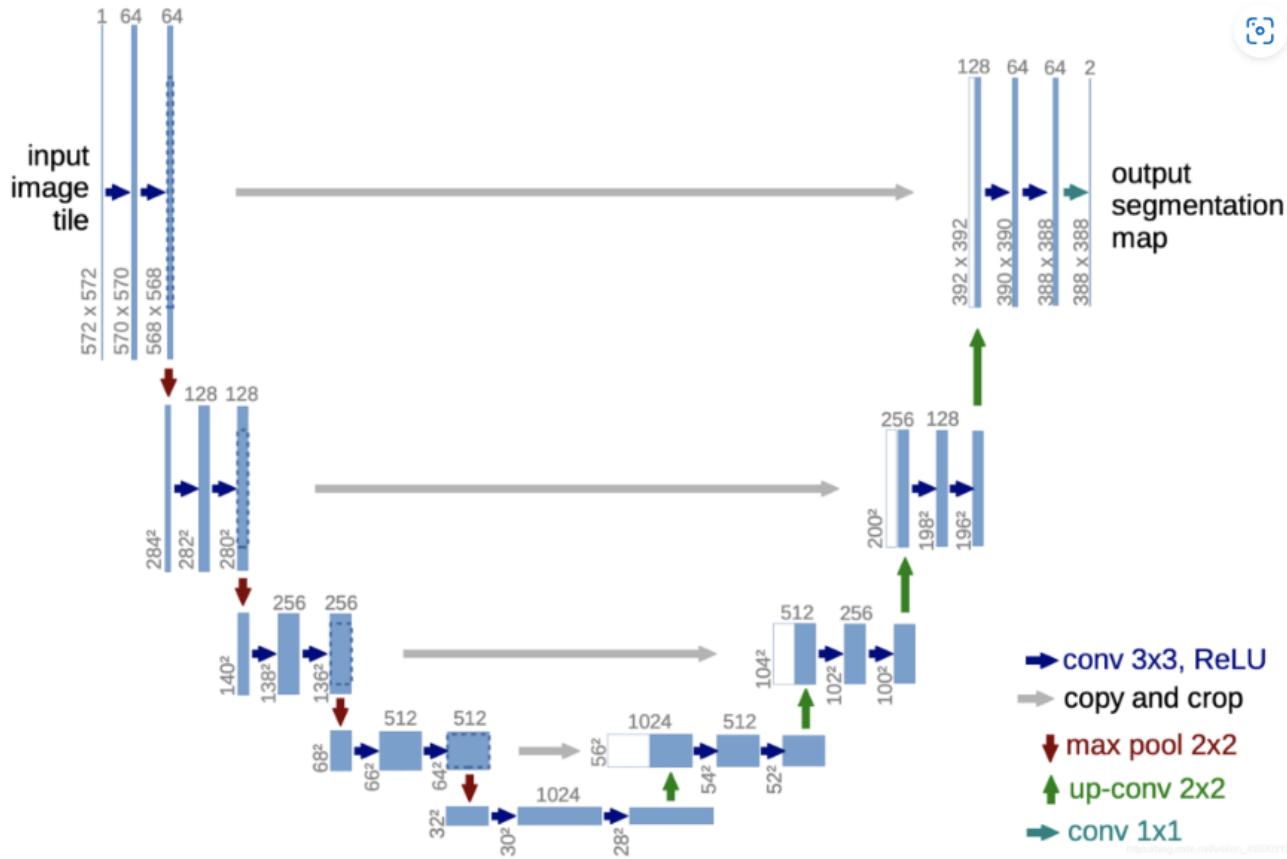


image-20250805103319336

工作流程

- 输入图像为 $1 \times 572 \times 572$ 大小

- 蓝色箭头卷积参数为 `in_channels=1, out_channels=64, kernel_size=3, stride=1, padding=0`, 每进行一次卷积和ReLU, 图像尺寸 -2, 通道数逐层增加至1024
- 最大池化的卷积核和步长都设置为2, 每进行一次池化, 输出尺寸减半, 通道数不变
- 每进行一次上采样 (转置卷积), 通道数减半, 图像尺寸加倍, 同时在解码器模块中也会有卷积参与
- 在进行跳跃连接时, 需要对下采样的图像进行裁剪, 之后与上采样图像进行拼接

深监督

原始Unet并未使用这个方法, 但这个方法在后来对Unet的改进中被使用

我个人认为其作用和GoogleNet的辅助分类器大差不差, 都是加入了辅助损失函数防止梯度消失

深监督指的是在网络的中间层添加辅助损失函数, 简单来说就是加网络的中间层加一个输出层, 有利于

- 缓解梯度消失: 通过多路径反向传播加速训练
- 改善特征学习
- 早期收敛: 浅层网络也能输出初步结果
- 防止过拟合

IoU (交互比)

用于衡量预测区域与真实区域重叠程度的指标, 核心思想是计算两者的交集与并集的比值, 如下, 用预测框 (A) 和真实框 (B) 的交集除二者并集

$$IoU = \frac{A \cap B}{A \cup B}$$

常用于目标检测, 图像分割等场景, 实际应用时分子分母都要加上平滑项

但IoU也有如下缺点:

- 当预测框和真实框完全不重合时, 梯度为0, 无法优化
- 无法精确反映两者重合度大小, 相同的IoU可能有不同的重合度情况。如下所示, 三种情况IoU都相等, 但他们的重合度情况不一样, 左边最好, 右边最差。

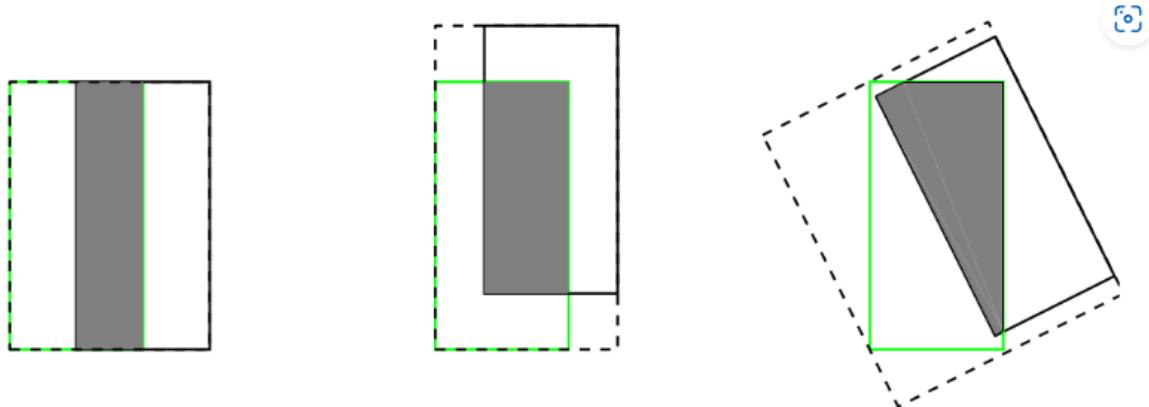


image-20250805110113933

Dice Loss

基于Dice系数，用于衡量预测分割掩码和真实掩码的重叠程度，主要用于二分类任务

$$DiceLoss = 1 - \frac{2 \cdot |A \cap B|}{|A| + |B|}$$

其中：

- A : 预测的分割掩码（通常为概率图，值在0~1之间）。
- B : 真实的分割掩码（二值图，0或1）。
- $|A \cap B|$: 预测与真实掩码的交集（逐像素相乘后求和）。
- $|A| + |B|$: 预测和真实掩码的像素值之和。

不依赖绝对像素数量，只关注重叠比例，对像素少的目标进行分割仍可以有效优化

实际应用时分子分母都要加上平滑项

BCE Loss

二分类交叉熵损失函数，衡量预测概率分布与真实分布的差异，在图像分割领域常与DiceLoss结合，

$$BCE = - \sum_{i=1}^N [y_i \log(p_i) + (1 - y_i) \log(1 - p_i)]$$

其中：

- y_i : 真实标签
- p_i : 预测概率
- N : 像素总数

其梯度稳定，且对小目标友好（因为其对像素级分类更敏感）

但是在类别不平衡时，会被多数类（背景）主导，导致模型忽视少数类（肿瘤）

Deeplab

用于语义分割

v2、v3的backbone（骨干网络）为ResNet

问题：

1. 图像多次下采样分辨率降低
2. 要对目标进行多尺度特征提取

LargeFov

空洞卷积

Deeplab中引入空洞卷积扩大了卷积核的感受野而不增加参数量或者计算量！！！，有效捕捉多尺度上下文信息

- 无需下采样即可获得大感受野
- 高膨胀率下，卷积核采样点过于稀疏，可能丢失局部连续性信息

相较于VGG的改进

1. 将VGG的全连接层（FC6、FC7）转换为 7×7 卷积以保留空间信息。
2. 进一步用 3×3 空洞卷积 ($r=12$) 替换 7×7 卷积，以极低计算量实现全局感受野
3. 最后VGG的全连接分类层用 1×1 卷积核进行分类（卷积核也可以进行分类）

ASPP model (V3)

为了水论文而水。。。。

核心：多尺度空洞卷积并行处理

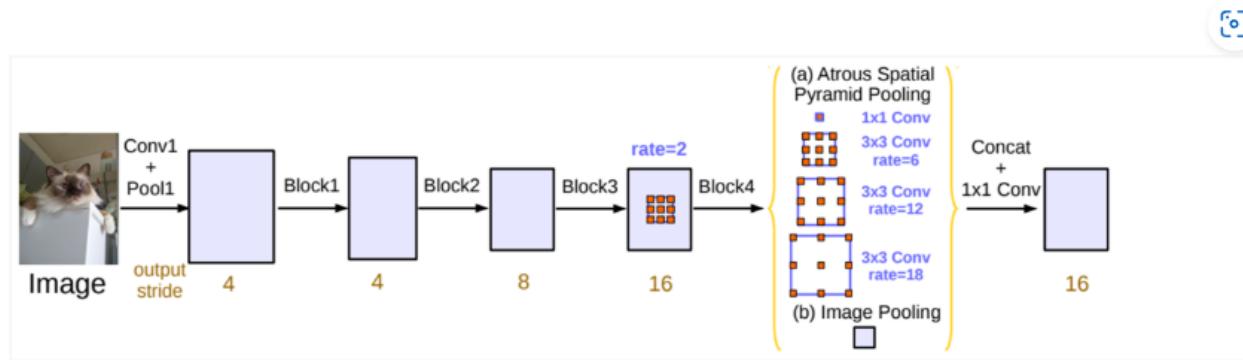


Figure 5. Parallel modules with atrous convolution (ASPP), augmented with image-level features.

image-20250807104036319

输入为**backbone**的输出，也就是特征图

五个尺度：

- 1×1 卷积
- 膨胀系数为12的 3×3 卷积
- 膨胀系数为24的 3×3 卷积
- 膨胀系数为36的 3×3 卷积
- 全局池化

最后进行**channel**上的拼接，再通过 1×1 的卷积层进行进一步融合

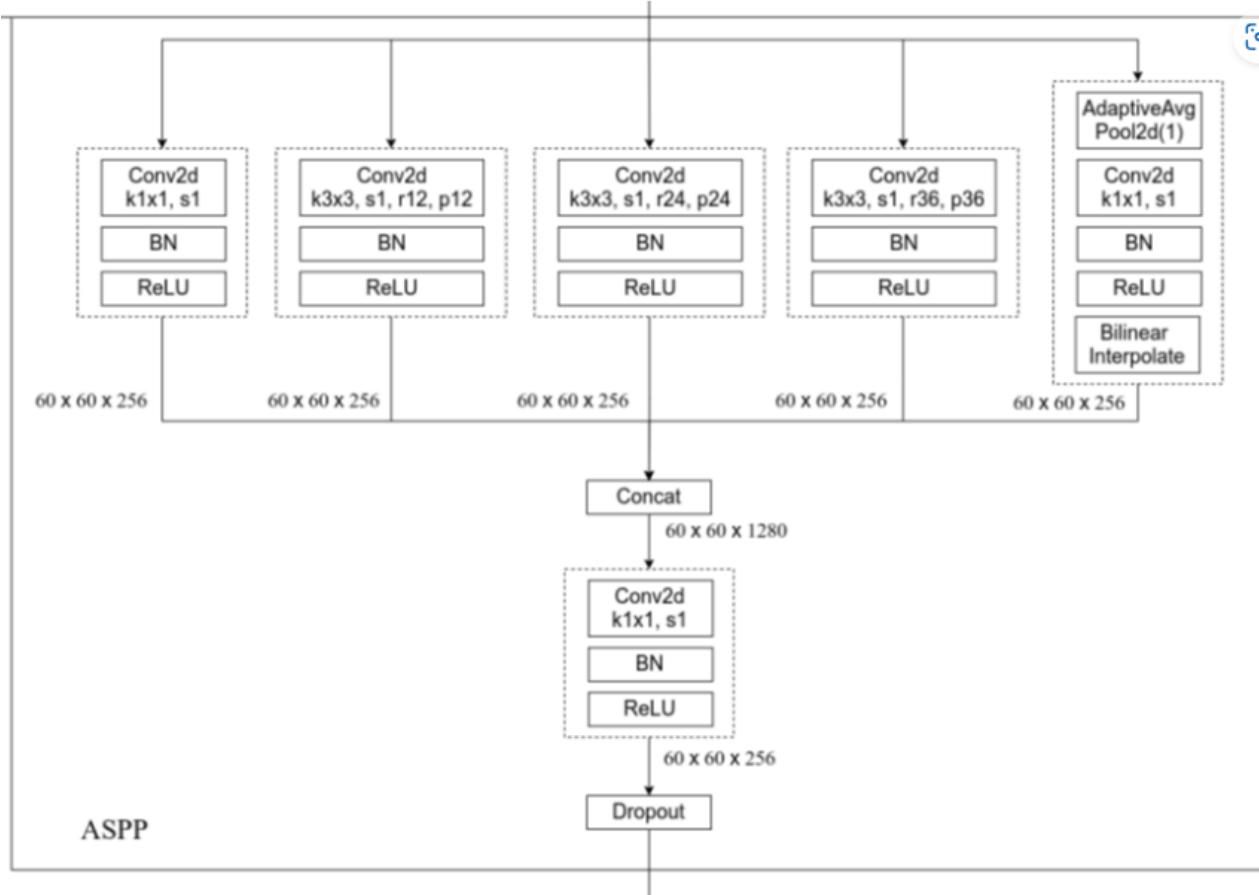


image-20250807104102110

需要注意的是：

- 当下采样率设置为16的时候，上图的 3×3 膨胀卷积的膨胀系数分别为6、12、18
- 当下采样率设置为8的时候，上图的 3×3 膨胀卷积的膨胀系数分别为12、24、36（作者说要翻倍，我也不知道为什么）

poly

V2采用的学习率策略（炼丹炼上瘾了）

$$poly = lr \times \left(1 - \frac{iter}{max_iter}\right)^{power}$$

其中：

- $power$: 衰减强度系数，通常取0.9-2.0
- $iter$: 当前步数
- max_iter : 总步数

RCNN

用于目标检测呀！

Backbone使用的是VGG16

总体来说分为4步（非常慢，很耗时，因为不是端对端网络，要分别训练多个网络）：

1. 一张图像生成1k~2k个候选区域

2. 对每个候选区域，使用深度网络**提取特征**（前面说的分类网络本质上都可以）
 3. 深度网络输出的特征向量送入**SVM进行分类**
 4. 使用回归器**修正候选位置**

非极大值抑制 (NMS) 剔除重叠建议框

1. 寻找得分最高的目标，也就是经过SVM分类器之后概率最高的
 2. 计算其他目标与得分最高的目标的IoU值
 3. 删除所有IoU值大于给定阈值的目标

Fast R-CNN

Backbone使用的是VGG16

工作步骤

1. 一张图像生成 $1k \sim 2k$ 个候选区域
 2. 将图像输入网络得到特征图，通过SS算法将生成的候选框直接投影到特征图上获得相应的特征矩阵
 3. 将每个特征矩阵通过ROI pooling层统一缩放到 7×7 大小的特征图，将特征图展平通过一系列全连接层得到预测结果
 - 有两个输出通道，并联两个全连接层
 - 其中一个全连接层用于边界框回归参数的预测，另一个用于目标概率的预测（会输出 $N+1$ 个类别的概率， N 为检测目标的种类，1为背景）

从SS算法提供的区域进行正负样本采样解决数据不平衡的问题，原论文中提出只要候选框和真实的目标框的IoU大于0.5就是正样本

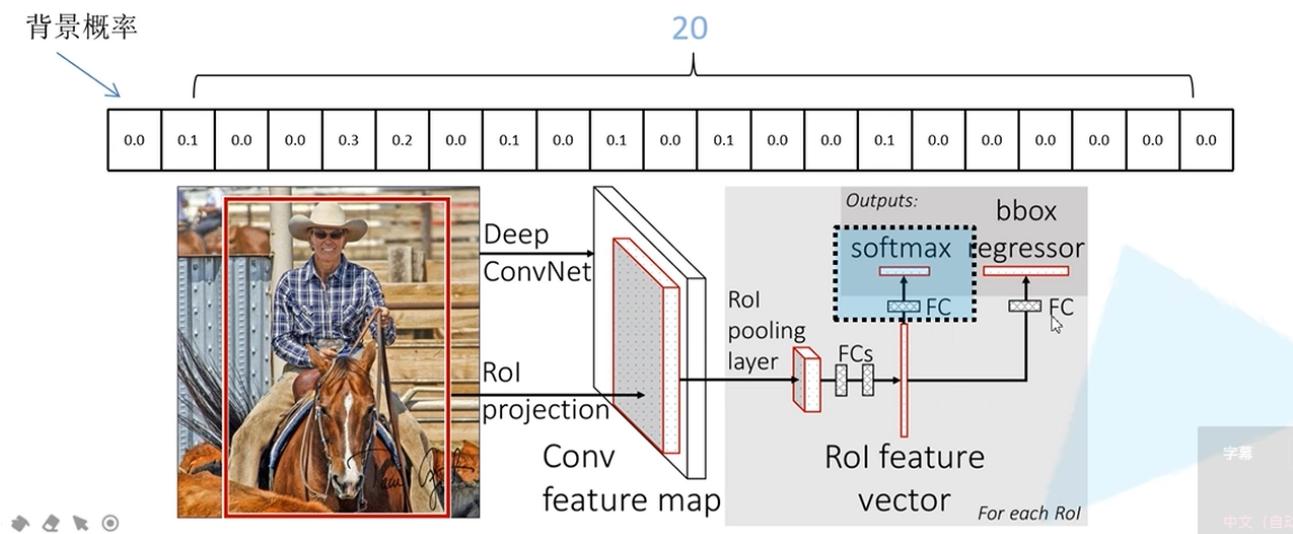


image-20250807113641978

边界框回归参数的预测

全连接层会输出 $(N + 1) \times 4$ 个回归参数

边界框回归器

输出对应N+1个类别的候选边界框回归参数(d_x, d_y, d_w, d_h), 共(N+1)x4个节点

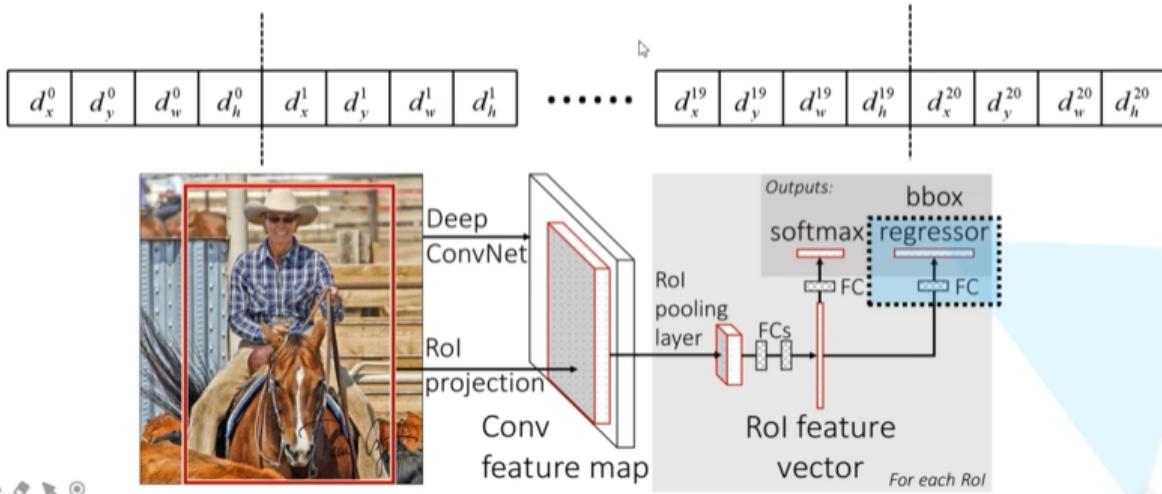


image-20250808100134981

然后候选框进行参数更新

$$\hat{G}_x = P_w d_x(P) + P_x \hat{G}_y = P_h d_y(P) + P_y \hat{G}_w = P_w \exp(d_x(P)) \hat{G}_h = P_h \exp(d_x(P))$$

其中：

- P_x, P_y, P_w, P_h 分别是候选框的中心 x, y 坐标, 以及宽高
- $\hat{G}_x, \hat{G}_y, \hat{G}_w, \hat{G}_h$ 为最终预测的边界框的中心 x, y 坐标, 以及宽高

Multi-task loss

损失函数

$$L(p, \mu, t^\mu, v) = \underbrace{L_{cls}(p, \mu)}_{\text{分类损失}} + \underbrace{\lambda[\mu \geq 1] L_{loc}(t^\mu, v)}_{\text{边界框回归损失}}$$

其中：

- p 是分类器预测的softmax概率分布 $p = (p_0, \dots, p_k)$
- μ 对应目标真实类别标签
- t^μ 对应边界框回归器预测的对应类别 u 的回归参数 $(t_x^\mu, t_y^\mu, t_w^\mu, t_h^\mu)$
- v 对应真实目标的边界框回归参数 (v_x, v_y, v_w, v_h)
- $[\mu \geq 1]$ 是艾佛森括号
 - 为1才有边界框回归损失
 - 为0说明预测的是背景, 无需移动边界框

分类损失

$$L_{cls}(p, \mu) = -\log p_\mu$$

这是因为真实类别目标标签是一个单热编码, 最后只有真实标签不为0

边界框回归损失

$$L_{loc}(t^\mu, v) = \sum_{i \in \{x, y, w, h\}} smooth_{L_1}(t_i^\mu - v_i) smooth_{L_1}(x) = \begin{cases} 0.5x^2 & \text{if } |x| < 1 \\ |x| - 0.5 & \text{otherwise} \end{cases}$$

真实目标框回归参数的计算

$$v_x = \frac{G_x - P_x}{P_w} v_y = \frac{G_y - P_y}{P_h} v_w = \ln \frac{G_w}{P_w} v_h = \ln \frac{G_h}{P_h}$$

其中：

- G_x, G_y, G_w, G_h 分别为真实目标框的中心 x, y 坐标，以及宽高
- 计算这个参数是为了计算损失

ROI pooling

1. 输入图像后经过特征提取，得到特征图
2. ROI区域映射到特征图上（映射：与ROI在原图上的位置相对应）
3. 将映射后的区域划分成多个部分，部分的数量与目的输出的维度有关，保证输出的特征维度统一
4. 对每个部分进行max pooling操作

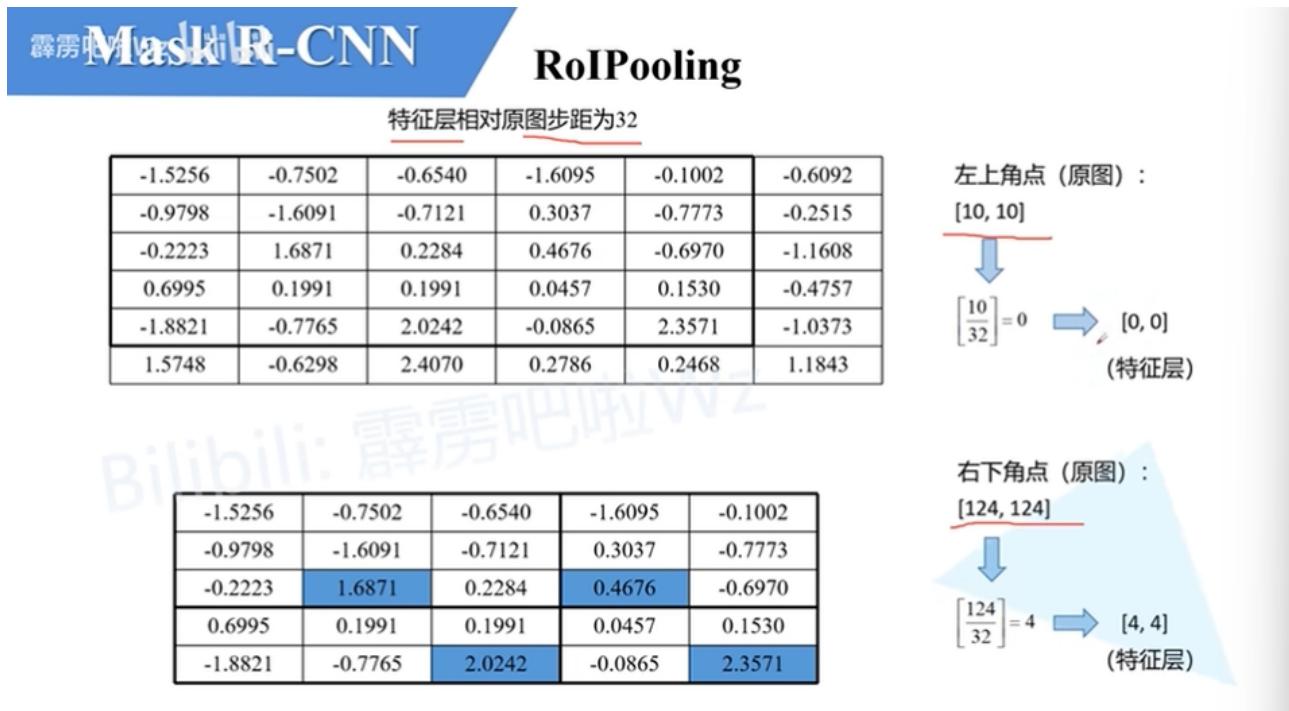


image-20250811180354848

Faster R-CNN

还tm是何kaiming

核心：RPN + Fast R-CNN

1. 一张图像生成1k~2k个候选区域
2. 将图像输入网络得到特征图，通过RPN网络将生成的候选框直接投影到特征图上获得相应的特征矩阵
3. 将每个特征矩阵通过ROI pooling层统一缩放到 7×7 大小的特征图，将特征图展平通过一系列全连接层得到预测结果

RPN (Region Proposal Network)

核心任务：生成高质量的候选框

1. RPN网络的输入是Backbone提供的特征图
2. 然后进行锚点生成和滑动窗口，再把卷积核的中心坐标映射回原来的特征图
 - 锚点生成：在每个映射得到的原图中心坐标上，预设k个不同尺度和长宽比的锚点框（默认k=9）
 - 例如：尺度为[128, 256, 512]，长宽比为[1:1, 1:2, 2:1]
 - 滑动窗口：通过 3×3 卷积对每个位置进行滑动，输出该位置的区域特征，通常是一维向量，这取决于Backbone输出的通道数（256-d或者其他维度）
 - 映射：用原图的尺寸除以特征图的尺寸并取整得到步距，用特征图的坐标乘以这个步距得到原图坐标
3. 对于每个锚点，RPN通过两个 1×1 的卷积层并行输出
 1. 分类分支
 - 预测锚点是前景或者是背景的概率（2k个输出），用sigmoid或者softmax
 2. 回归分支
 - 输出4k个参数，表示锚点需要的偏移量，帮助锚点移动至高质量的候选框

正负样本采样

RPN网络会在对所有图像生成的非常多个anchor进行正负样本采样，总数一般为250，正负样本比为1:1

- 正样本：与任意真实框（最终目标框）的IoU大于0.7或者是与某个真实框有最大IoU（小于0.7）的anchor
- 负样本：与所有真实框的IoU小于0.3

RPN网络会对一张图像生成非常多的anchor（如 $2w$ 个）保留高质量的候选框（如 $2k$ 个）作为Fast-RCNN的输入，由其输出准确的目标框

RPN Multi-task loss

$$L(\{p_i\}, \{t_i\}) = \underbrace{\frac{1}{N_{cls}} \sum_i L_{cls}(p_i, p_i^*)}_{\text{分类损失}} + \lambda \underbrace{\frac{1}{N_{reg}} \sum_i p_i^* L_{reg}(t_i, t_i^*)}_{\text{边界框回归损失}}$$

其中：

- p_i 表示第i个anchor预测为真实标签的概率
- p_i^* 当正样本时为1，负样本时为0
- t_i 表示预测第i个anchor的边界框回归参数
- t_i^* 表示第i个anchor对应的真实目标框回归参数
- N_{cls} 表示一个mini-batch的所有样本数，也就是一张图像采样的正负样本的总数
- N_{reg} 表示anchor位置的个数，即特征图的长和宽相乘
- L_{reg} 是前文提到的smooth函数
- L_{cls} 是交叉熵损失

Mask R-CNN

能同时用于目标检测和实例分割，相对于Faster R-CNN加入了mask分支，改进ROI Pooling为ROI Align

Mask分支和Faster R-CNN分支并不共用一个ROI Align

损失函数： L_{mask} 其实就是BCE-Loss

$$L_{mask_{rcnn}} = L_{RPN} + L_{Faster_{rcnn}} + L_{mask}$$



ROI Align

是ROI Pooling的改进

为何要改进？

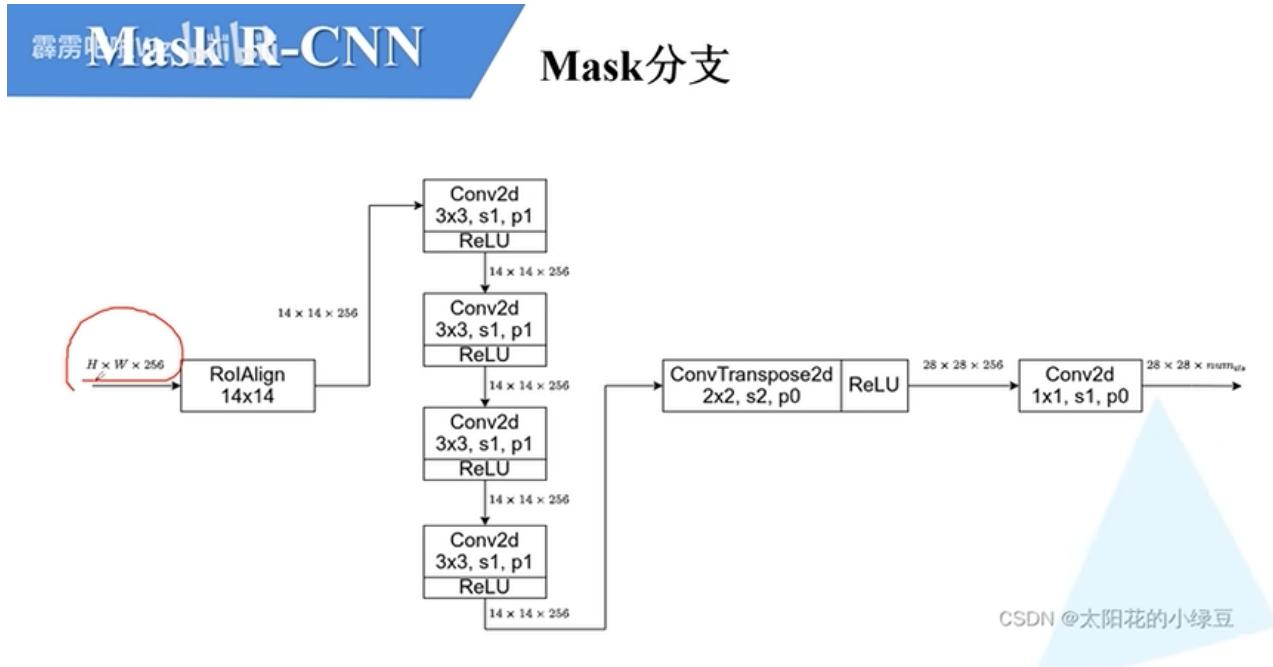
- ROI pooling涉及两次取整操作，精度会有所损失，预测性能不佳
 - 第一次取整在原图下采样至特征图这一过程
 - 第二次取整在将特征图划分区域，maxpooling为统一尺寸这一过程

ROI Align工作流程

1. 在原图下采样至特征图这一过程不进行取整，得到一个锚框
2. 将得到的锚框进行均分，也不涉及取整
3. ROI pooling是对每个子区域进行最大池化，ROI Align通过在每个区域进行采样得到每个区域的输出（当采用多个采样点时，每个子区域的输出取所有采样点的均值）
4. 找出每个区域的中心点，找离它最近的四个像素点，使用双线性插值法对采样点数值进行计算

Mask分支

具有FPN结构的Mask分支



CSDN @太阳花的小绿豆

image-20250811173140965

注意：

- 训练的时候输入Mask分支的目标是由**RPN**提供的，即Proposals（高质量候选框），且全是**正样本**
 - 输入mask分支进行预测，用sigmoid把像素值进行归一化，前景像素值为1，背景像素值为0，然后使用BCE计算损失
 - 输出的蒙版是小尺寸的，计算损失时要将原图进行裁剪成与输出蒙版相同尺寸

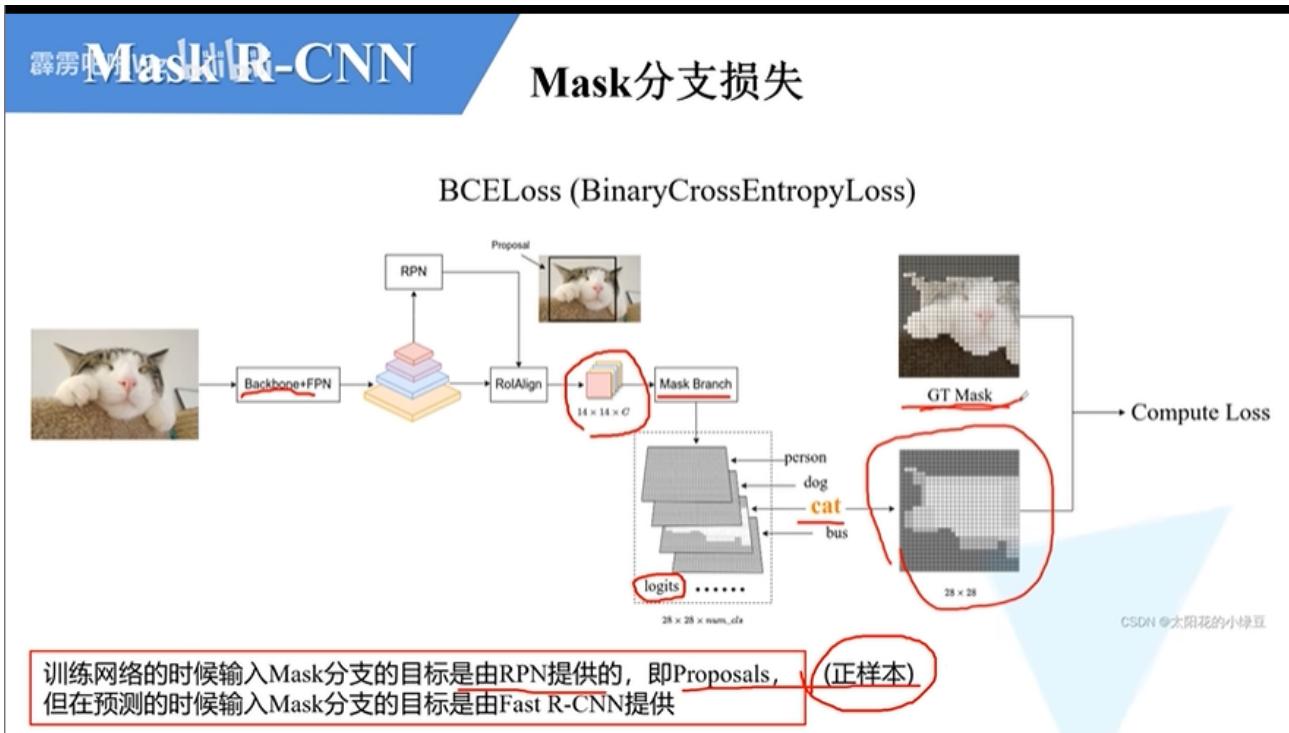


image-20250811175302080

- 预测的时候输入Mask分支的目标是由**Faster R-CNN**提供的
 - mask分支输出的预测结果要经过上采样还原回原图大小

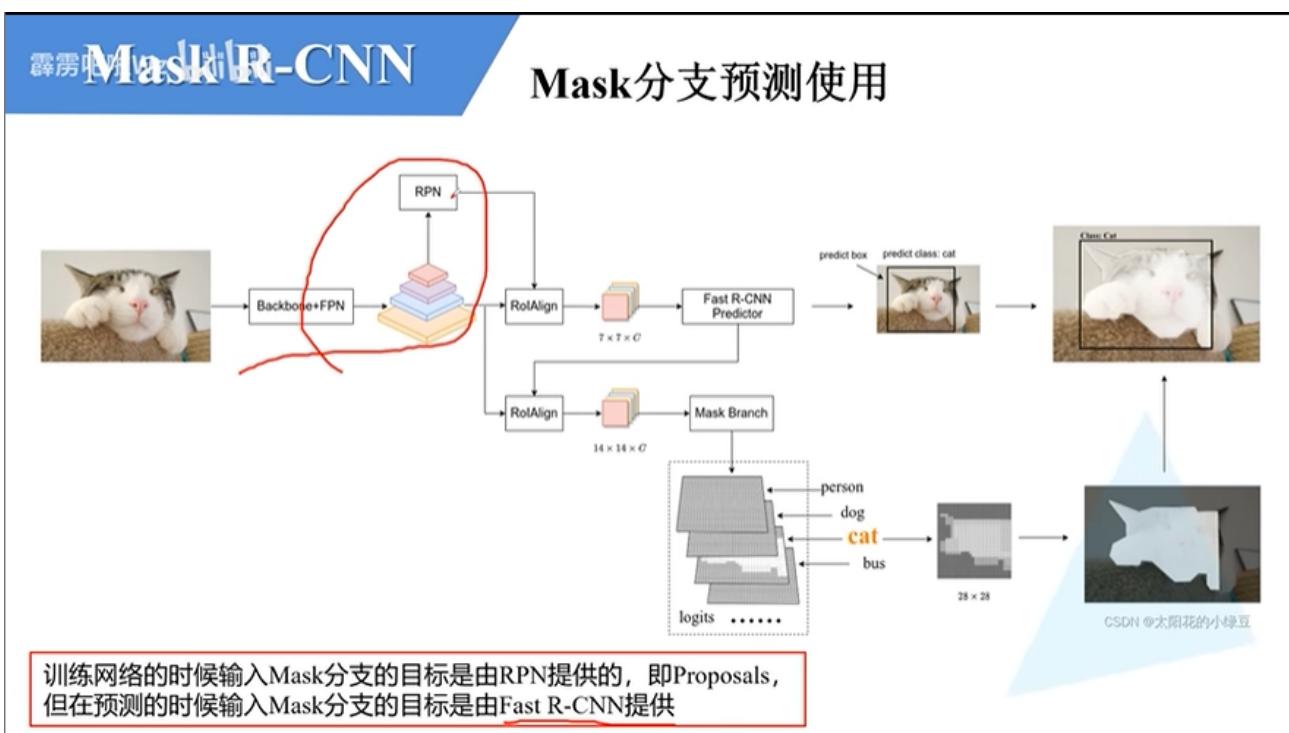


image-20250811175327478

通过这个分支可以为每个目标预测一个二值掩码，在**像素级别上精确跟踪目标**

在Mask R-CNN中，对预测mask以及class进行**解耦**

- 不在通道维度上进行softmax，否则一个类别分数高，另一个类别分数低，**会存在竞争关系**
- 对每个类别预测一个蒙版，对预测mask以及class进行**解耦**
 - 用sigmoid，对每个像素预测属于前景和背景的概率，输出蒙版

YoloV5

Backbone采用了DarkNet

YoloV7

YoloV8

Clip

Blip

其它知识点补充

- 上下采样指的是图像分辨率的变化，而不是通道数的变化
- 消融实验是逐步移除或修改模型的某个组件（如模块、层、技术等），观察性能变化，从而量化该组件对模型整体的贡献

COCO格式数据集

COCO格式的数据集可以通过 `pycocotools.coco` 的 `COCO` 类进行加载，需放入 `annotations` 的json文件进行加载。

初始化后的实例有以下功能

方法	作用	示例
<code>.getImgIds()</code>	获取所有图像ID列表	<code>train_coco.getImgIds()</code>
<code>.loadImgs(ids)</code>	加载指定ID的图像元信息	<code>train_coco.loadImgs([1,2])</code>
<code>.getAnnIds(imgIds=[])</code>	获取指定图像的标注ID	<code>train_coco.getAnnIds(imgIds=[1])</code>
<code>.loadAnns(ids)</code>	加载指定ID的标注详情	<code>train_coco.loadAnns([1,2])</code>
<code>.annToMask(annotation)</code>	将多边形标注转为二值掩码	
<code>.showAnns(annotations)</code>	可视化标注（需配合matplotlib）	

Focal Loss

何kaiming提出，主要应用于目标检测中数据样本极度不平衡的情况。

提出的原因

在目标检测中，需要预先产生大量锚框，如果正负样本采样策略不正确，数据会出现正负样本**数据量极度不平衡**的问题，会导致某一类数量较多的样本**占据损失函数的较大部分，主导梯度**，从而导致模型错判，下面举个例子

假设有个二分类问题，损失函数如下

$$L_i = -[y_i \log p_i + (1 - y_i) \log (1 - p_i)]$$

假设有2个正样本，98个负样本，初始预测概率为0.5，损失分别为

$$L_{\text{正}} = -2 \log (0.5) = 1.386 L_{\text{负}} = 98 \times 0.683 = 67.914 L = \frac{1.386 + 67.914}{100} = 0.693$$

当模型把预测概率降低为0.1时（更倾向于预测负样本）

$$L = \frac{2 \times 2.302 + 98 \times 0.105}{100} = 0.325$$

这样模型会认为预测负样本可以最小化损失函数，模型也因此错判

Focal Loss

公式如下

$$L = -\alpha_t (1 - p_t)^\gamma \log (p_t)$$

- α 用于平衡正负样本的重要性，但**无法区分难易样本**
- 当 p_t 很小时（样本难分），调节因子 $1 - p_t$ 趋近于1，对应样本的损失函数权重不受影响，反之，损失函数权重下降很多
- **聚焦参数** γ 可以调节易分类样本权重的降低程度
- 降低了易分类样本的权重，聚焦在难分类样本上