

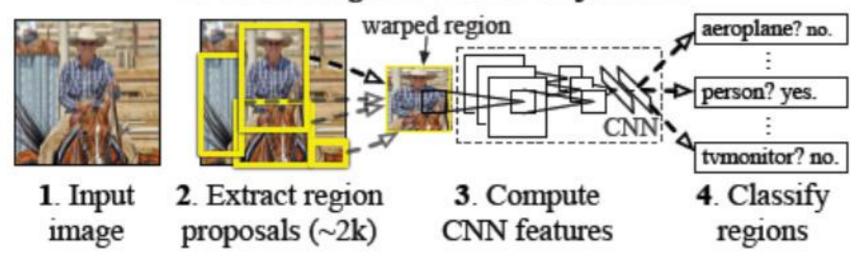
深度学习框架Caffe学习与应用 第7课

本节课内容

- 1. 【2012-2016年】深度学习的一些新成果
 AlexNet->GoogLeNet,VGG->RCNN -> SPPNET -> Fast-RCNN ->
 Faster-RCNN->YOLO->SSD
- 2. 使用PYTHON LAYER不改动CAFFE源码下添加新层,使用py-faster-rcnn为例。

R-CNN

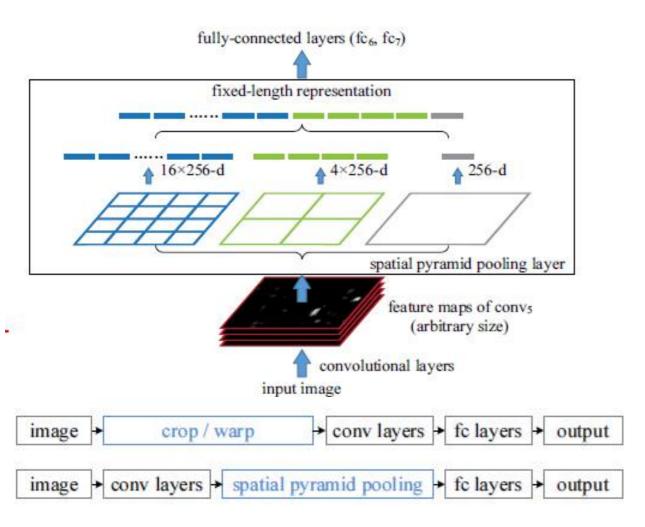
R-CNN: Regions with CNN features



- 基本思想是首先用一个非深度的方法,在图像中提取可能是物体的图形块,然后深度学习算法根据 这些图像块,判断属性和一个具体物体的位置。
- Selective Search:先把完全不可能是物体的图像块去除,只剩2000左右的图像块放到深度网络里面判断。

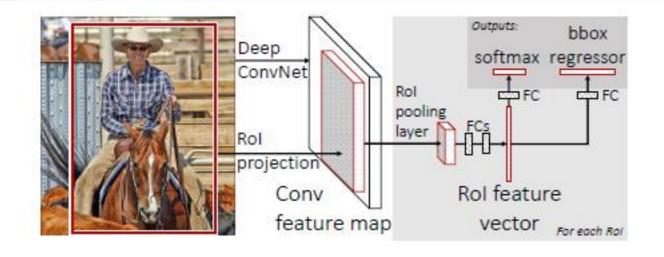
- 意义: RegionProposal+CNN的开山之作,在imagenet/voc/mscoco基本所有top的方法都是与这个框架。
- 缺点:速度慢,重复计算多,wrapping造成的图像变形(FC层的输入需要确定的size)。
- 速度:超慢,10s~15s处理—张图片
- 总结:多个regions+多次CNN+单个pooling

SPPNET



- spatial pyramid pooling:金字塔式池化
- 可运用不同大小的pooling窗口。
- 优点:保留了图像的特征,没有变形
- 速度:有进步,比RCNN速度提升了24-102倍。
- 缺点:和RCNN一样,训练过程是一个多 阶段过程;用到的微调技术只能更新FC层, 限制了深度CNN的潜力。
- 总结:单个图像+单次CNN+多个 region+多个pooling

Fast-R-CNN



- 1. Rol pooling layer的方法:一方面是将image中的rol定位到feature map中对应patch,另一个是用一个单层的SPP layer将这个feature map patch下采样为大小固定的feature再传入全连接层。
- 2.训练过程通过运用多任务损失,实现单步骤完成。
- 3.在训练过程中所有层都可以得到更新。
- 速度:比SPPNet训练时间快了3倍,测试时间快了10倍。
- 缺点:proposal的计算瓶颈依然存在。
 DATAGURU专业数据分析社区

region proposal (SS)

feature extraction (Deep Net)

classification rect refine
 (SVM) (regression)

region proposal (SS)

feature extraction classification + rect refine (Deep Net) region proposal feature extraction classification + rect refine (Deep Net)

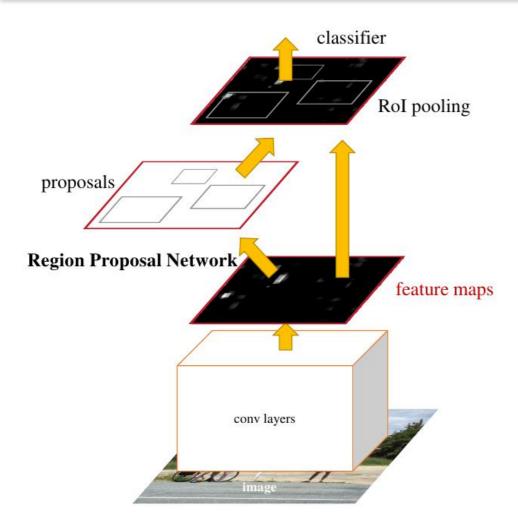
RCNN fast RCNN faster RCNN

三个问题:

- 1. 如何设计区域生成网络
- 2. 如何训练区域生成网络
- 3. 如何让区域生成网络和fast RCNN网络共享特征提取网络

Faster-R-CNN

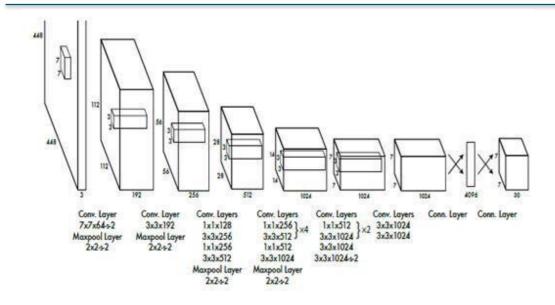




- 改进:不是用图像块来判断是物体还是背景,而把整张 图像一起扔进深度网络里,让深度网络自行判断哪里有 物体,物体的方块在哪里,种类是什么。
- 速度:比RCNN提升了两三百倍

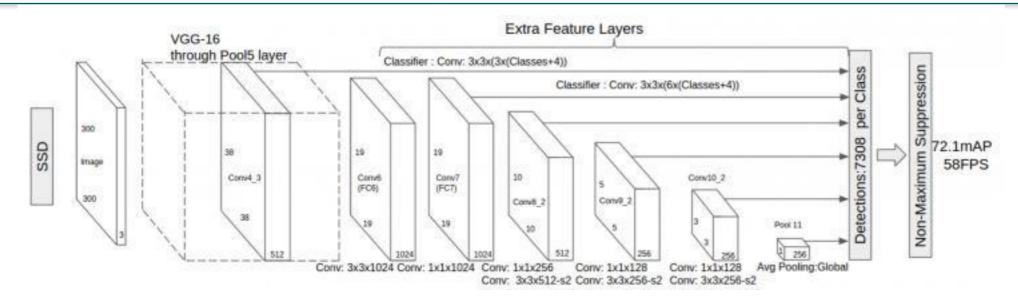
DATAGURU专业数据分析社区

YOLO



- 最快达到每秒钟155帧,达到了完全实时。它让一整张图像进入到神经网络,让神经网络自己判断这物体可能在哪里,可能是什么。
- 但它缩减了可能图像块的个数,从原来Faster R-CNN的2000多个缩减缩减到了98个。
- 同时取消了Faster R-CNN里面的RPN结构,代替 Selective Search结构。YOLO里面没有RPN这一步, 而是直接预测物体的种类和位置
- 缺点:YOLO的代价就是精度下降,在155帧的速度下精度只有52.7,45帧每秒时的精度是63.4。

SSD



■ 它是YOLO的超级改进版,吸取了YOLO的精度下降的教训,同时保留速度快的特点。它能达到58帧每秒,精度有72.1。速度超过Faster R-CNN 有8倍,但达到类似的精度。

Python Layer

- 源码:<u>https://github.com/BVLC/caffe/blob/master/include/caffe/layers/python_layer.hpp</u>
- 1. 类PythonLayer继承自Layer,并且新增私有变量boost::python::object self来表示我们自己定义的python layer的内存对象。
- 2. 类PythonLayer类的成员函数LayerSetUP, Reshape, Forward_cpu和Backward_cpu分别是对我们自己定义的python layer中成员函数setup, reshape, forward和backward的封装调用。
- 参考项目:<u>https://github.com/rbgirshick/py-faster-rcnn</u> RBG大神的py-faster-rcnn

- 检查是否安装:
- 如果编译Caffe是使用cmake编译的,则默认安装了。
- CMakeLists.txt:

```
36 caffe_option(BUILD_python_layer "Build the Caffe Python layer" ON)
```

- 如果使用make编译:
- 如果是首次编译,修改Caffe根目录下的Makefile.cinfig, uncomment
- WITH_PYTHON_LAYER:=1

```
layer {
  name: 'data'
  type: 'Python'
  top: 'data'
  top: 'rois'
 top: 'labels'
  top: 'bbox_targets'
  top: 'bbox_inside_weights'
  top: 'bbox_outside_weights'
                                               module的名字,通常是定义Layer的.py文件的文件名,
  python_param {
                                               需要在$PYTHONPATH
    module: 'roi_data_layer.layer'
                                              module中的类名
    layer: 'RoIDataLayer' -
    param_str: "'num_classes': 21"
                                                # parse the layer parameter string, which must be valid YAML
                                                layer_params = yaml.load(self.param_str_)
                                                self._num_classes = layer_params['num_classes']
```

DATAGURU专业数据分析社区