

Faster rcnn caffe 代码详解

符号说明: GT: ground truth

1.模型的流程:

- 单张图片进来先 resize
- resize 过后的图片进入基础网络得到最后一层的特征层:
`conv5([1,h,w,256])`
- conv5 进入 RPN, 通过 1×1 的卷积得到 anchors 的分类和回归的预测
分类的输出 shape: $[1,h,w,2 \times 9]$, 2 表示前景和背景, 9 表示 anchor 数目
回归的输出 shape: $[1,h,w,4 \times 9]$, 4 为坐标, 9 为 anchor 数目
- 在 `rpn.anchor_target_layer` 层中, 制作 RPN 层的标签。
(训练时才有)
 1. 生成 anchors($[K,A,4], K=w \times h, A=9$) \rightarrow reshape 到 $[K \times A, 4]$
 \rightarrow 去除在图片之外的 anchors, 这时剩余的 anchor 为 $[N, 4]$
 2. 为 anchor 打分类标签(shape 为 $[N, 1]$), 规则为:
 - a. 与 GT 的 IOU 最大的几个 anchor 标为 1(前景)。
 - b. 与 GT 的 IOU 最大值在 0.7~1 之间的标为 1。
 - c. 与 GT 的 IOU 最大值在 0~0.3 的标记为 0(背景)。
 - d. 没有被标记的 anchor 标记为 -1(不关心)。
 - e. 如果前景数目超过 128, 则将多余的 anchor 标记为 -1
 - f. 如果背景数目超过 $256 - \text{num}(\text{前景})$, 则将多余的标为 -1
 3. 为 anchor 打回归标签 (shape 为 $[N, 4]$) :
计算在图像内的 anchor ($[N, 4]$) 到与之 IOU 最大的 GT 的偏差。
 4. 计算 `inside_weight`(shape 为 $[N, 4]$):
只有前景的 anchor 才会计算 anchor 回归的 loss, 所以这个 weight 就是为了标记前景样本。
 5. 计算 `outside_weight`(shape 为 $[N, 4]$):
`outside_weight` 是前景和背景的一个加权。
 6. 将打好的标签和 weight 映射到 $[K \times A, \sim]$ 空间。
 7. 把 $[K \times A, \sim]$ reshape 到对应的输出 shape。
- 计算 RPN 层的 loss
- 生成 proposal
 1. 将之前的 `rpn_bbox_pred` (shape 为 $[1,h,w,4 \times 9]$) reshape 到 $[h \times w \times 9, 4] \rightarrow$ 用其调整 anchors 得到的结果称为 proposal (shape 为 $[h \times w \times 9, 4]$)

2. 将 proposal 裁剪到图像大小之内
3. 根据之前的 `rpn_cls_score`(shape 为 $[1, h, w, 2 \times 9]$), 取前景得分 `score` (shape 为 $[1, h, w, 9]$) \rightarrow reshape 到 $[h \times w \times 9, 1]$ 。
4. 去除尺寸 (长, 宽) 小于阈值的 proposals, 剩下的 shape 为 $[N1, 4]$, 和其前景得分的 shape $[N1, 1]$ 。
5. 根据 proposal 的前景得分排序, 选取出前 6000 个 proposal, 这时的 `proposal.shape` = $[6000, 4]$, `score.shape` = $[6000, 1]$
6. 对剩下的 6000 个框进行 NMS
7. 剩下的框, 根据得分选取前 2000 个框作为 RPN 层的输出。输出 2000 个框的位置信息, 即输出的 shape 为 $[2000, 4]$
- `rpn.proposal_target_layer` 层。根据 RPN 层的产生的 2000 个候选框选出 128 个 ROI。制作其分类和回归的标签, 还有两个回归的权重 (`inside_weight`, `outside_weight`)
 1. 计算 proposals 与 GT 的 IOU, IOU 大于 0.5 的为前景, 小于 0.5 大于 0.1 的为背景。前景不超过 32 个, 背景不超过 $128 - \# \text{前景}$ 。
 2. 根据选出的前景背景 index, 为其打上分类标签, 背景打为 0, 前景为与其最大 IOU 的 GT 的标签。 `labels.shape` = $[128, 1]$
 3. 根据选出的前景背景 index, 索引出其坐标, 再与其最接近的 GT 算出 `bbox_target`, `bbox_target.shape` = $[128, 4]$ 。
 4. 将 `bbox_target` 做成网络预测的 shape, 并生成 `inside_weight`。输入为 `labels` 和 `bbox_target`。输出的 shape $[128, 4 \times \text{num_class}]$, `inside_weight` 的 shape 也为 $[128, 4 \times \text{num_class}]$, 是前景的一个 mask。
 5. `outside_weight` 与 `inside_weight` 相同。
- ROI Pooling: 用上一层产生的 rois, 和基础网络出来的 conv5 特征, 计算 rois 的特征。即使 roi 的大小会不一样, 但是经过这层之后的特征都是一样的了
- 两个全连接层
- 全连接之后, 接一个全连接产生分类预测, 接另外一个全连接层产生回归预测。
- 用之前做的 `roi_bbox_target` 和 `roi_labels`, `inside_weight`, `outside_weight`, 产生分类和回归的 loss