

单目标检测：足球检测

说明：本文件为markdown文件，可用Typora软件打开

课程演示环境：Ubuntu16.04; cuda 10.1; cudnn7.6.5; Python3.7;

1. 安装YOLOV4

官网： <https://github.com/AlexeyAB/darknet>

1) 克隆AlexyAB/darknet

```
git clone https://github.com/AlexeyAB/darknet
```

2) 编译项目

```
cd darknet
```

```
make
```

3) 下载预训练权重文件

yolov4.weights

百度网盘下载链接:

链接： <https://pan.baidu.com/s/1fBw1QMWmqrzPKI64X1BeMA> 提取码：no7k

4) 安装测试

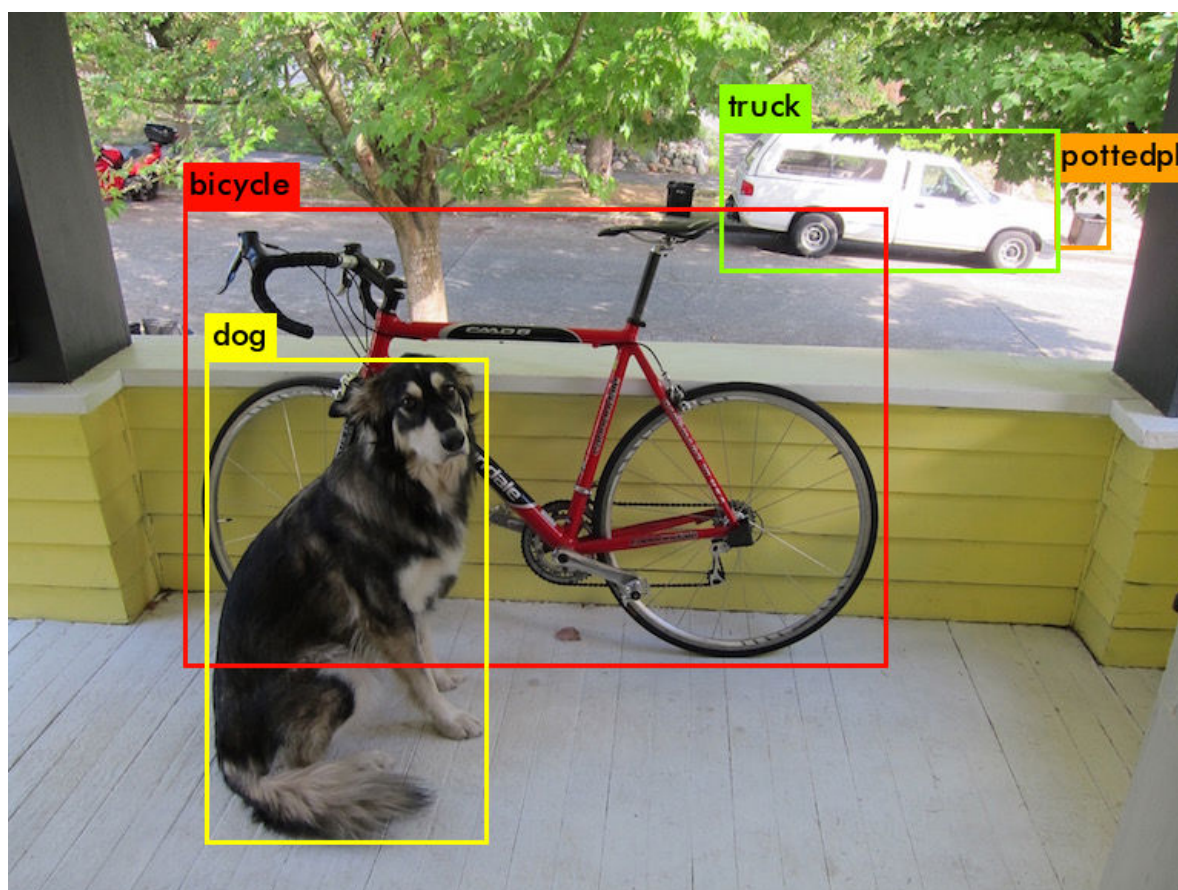
```
./darknet detector test ./cfg/coco.data ./cfg/yolov4.cfg ./yolov4.weights  
data/dog.jpg
```

Not compiled with OpenCV, saving to predictions.png instead

```
[yolo] params: iou loss: ciou (4), iou norm: 0.07, cls_norm: 1.00, scale_x_y: 1.10
nms kind: greedy (1), beta = 0.600000
151 route 147 -> 38 x 38 x 256
152 conv 512 3 x 3/ 2 38 x 38 x 256 -> 19 x 19 x 512 0.852 BF
153 route 152 116 -> 19 x 19 x 1024
154 conv 512 1 x 1/ 1 19 x 19 x 1024 -> 19 x 19 x 512 0.379 BF
155 conv 1024 3 x 3/ 1 19 x 19 x 512 -> 19 x 19 x 1024 3.407 BF
156 conv 512 1 x 1/ 1 19 x 19 x 1024 -> 19 x 19 x 512 0.379 BF
157 conv 1024 3 x 3/ 1 19 x 19 x 512 -> 19 x 19 x 1024 3.407 BF
158 conv 512 1 x 1/ 1 19 x 19 x 1024 -> 19 x 19 x 512 0.379 BF
159 conv 1024 3 x 3/ 1 19 x 19 x 512 -> 19 x 19 x 1024 3.407 BF
160 conv 255 1 x 1/ 1 19 x 19 x 1024 -> 19 x 19 x 255 0.189 BF
161 yolo
[yolo] params: iou loss: ciou (4), iou norm: 0.07, cls_norm: 1.00, scale_x_y: 1.05
nms kind: greedy (1), beta = 0.600000
Total BFL0PS 128.459
avg_outputs = 1068395
Loading weights from ./yolov4.weights...
seen 64, trained: 32032 K-images (500 Kilo-batches_64)
Done! Loaded 162 layers from weights-file
data/dog.jpg: Predicted in 22170.274000 milli-seconds.
bicycle: 92%
dog: 98%
truck: 92%
pottedplant: 33%
Not compiled with OpenCV, saving to predictions.png instead
bai@bai-MS-7A94:~/darknet$
```

测试结果如下：

目录darknet下的predictions.jpg是产生的预测结果图像文件



因只使用CPU，预测时间较长 (20多秒)

5) 使用CUDA和OpenCV编译

注意: yolov4项目需要CUDA10.0以上, cuDNN也需要安装对应的版本

OpenCV安装

注意: OpenCV版本<=4.0 (不要用最新版本)

本人安装的是opencv 3.4.4。首先到opencv官网下载opencv-3.4.4.tar.gz。执行以下命令

```
tar xvf opencv-3.4.4.tar.gz
```

```
cd opencv-3.4.4/
```

```
cmake .
```

```
make
```

```
sudo make install
```

在执行上述的cmake时可根据自己的电脑配置和安装的opencv版本情况设置命令参数：

(注意cuda的版本设置)

```
cmake -D CMAKE_BUILD_TYPE=RELEASE \
-D CMAKE_INSTALL_PREFIX=/usr/local \
-D INSTALL_PYTHON_EXAMPLES=ON \
-D INSTALL_C_EXAMPLES=OFF \
-D OPENCV_EXTRA_MODULES_PATH=~/.opencv_contrib-3.4.4/modules \
-D PYTHON_EXECUTABLE=/usr/bin/python \
-D WITH_CUDA=ON \      # 使用CUDA
-D WITH_CUBLAS=ON \
-D DCUDA_NVCC_FLAGS="-D_FORCE_INLINES" \
-D CUDA_ARCH_BIN="10.1" \      # 需要去官网确认使用的GPU所对应的版本
-D CUDA_ARCH_PTX="" \
-D CUDA_FAST_MATH=ON \
-D WITH_TBB=ON \
-D WITH_V4L=ON \
-D WITH_QT=ON \      # 如果qt未安装可以删去此行；若因为未正确安装qt导致的Qt5Gui报错，
-D WITH_GTK=ON \
-D WITH_OPENGL=ON \
-D BUILD_EXAMPLES=ON ..
```

本人使用的cmake命令如下：

```
cmake -D CMAKE_BUILD_TYPE=RELEASE -D CMAKE_INSTALL_PREFIX=/usr/local -D
INSTALL_PYTHON_EXAMPLES=ON -D INSTALL_C_EXAMPLES=OFF -D
OPENCV_EXTRA_MODULES_PATH=~/.opencv_contrib-3.4.4/modules -D
CUDA_GENERATION=Auto -D PYTHON_EXECUTABLE=/usr/bin/python -D WITH_TBB=ON -D
WITH_V4L=ON -D WITH_GTK=ON -D WITH_OPENGL=ON -D BUILD_EXAMPLES=ON ..
```

`sudo make install` 执行完毕后OpenCV编译过程就结束了，接下来就需要配置一些OpenCV的编译环境首先将OpenCV的库添加到路径，从而可以让系统找到。

```
sudo gedit /etc/ld.so.conf.d/opencv.conf
```

执行此命令后打开的可能是一个空白的文件，不用管，只需要在文件末尾添加 `/usr/local/lib`

执行如下命令使得刚才的配置路径生效

```
sudo ldconfig
```

配置bash

```
sudo gedit /etc/bash.bashrc
```

在最末尾添加 `PKG_CONFIG_PATH=$PKG_CONFIG_PATH:/usr/local/lib/pkgconfig`
`export PKG_CONFIG_PATH`

保存，执行如下命令使得配置生效

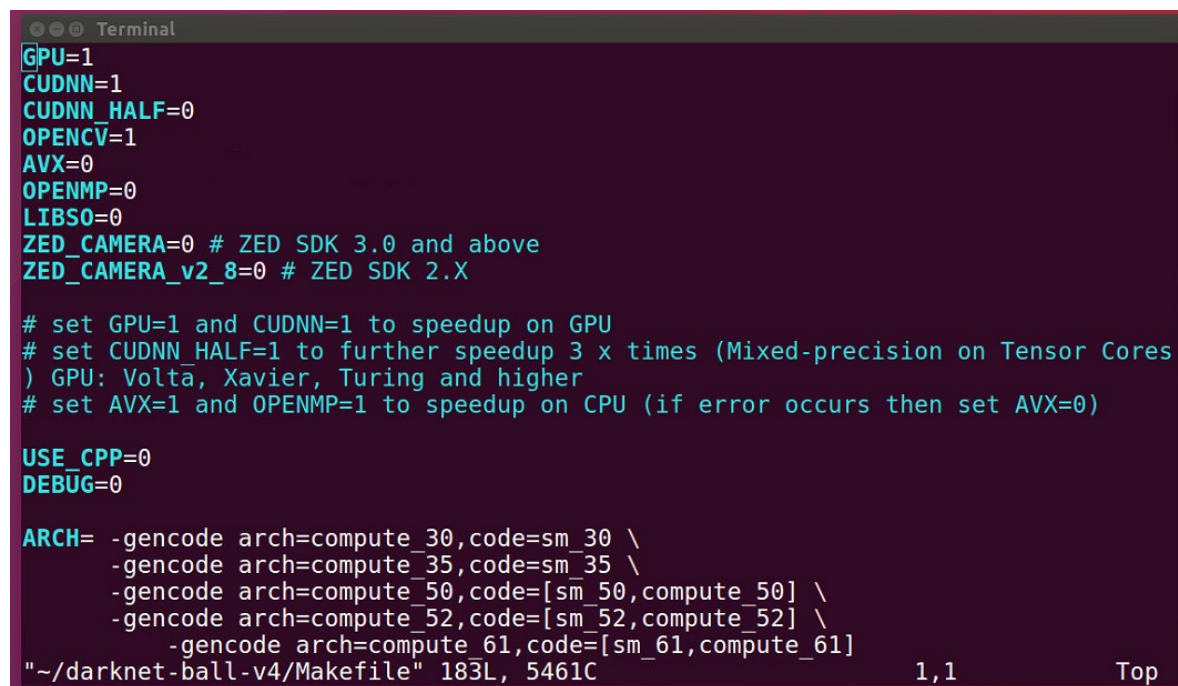
```
source /etc/bash.bashrc
```

更新

```
sudo updatedb
```

修改darknet目录下的Makefile文件

```
GPU=1  
CUDNN=1  
OPENCV=1
```



```
Terminal  
GPU=1  
CUDNN=1  
CUDNN_HALF=0  
OPENCV=1  
AVX=0  
OPENMP=0  
LIBSO=0  
ZED_CAMERA=0 # ZED SDK 3.0 and above  
ZED_CAMERA_v2_8=0 # ZED SDK 2.X  
  
# set GPU=1 and CUDNN=1 to speedup on GPU  
# set CUDNN HALF=1 to further speedup 3 x times (Mixed-precision on Tensor Cores  
# ) GPU: Volta, Xavier, Turing and higher  
# set AVX=1 and OPENMP=1 to speedup on CPU (if error occurs then set AVX=0)  
  
USE_CPP=0  
DEBUG=0  
  
ARCH= -gencode arch=compute_30,code=sm_30 \  
-gencode arch=compute_35,code=sm_35 \  
-gencode arch=compute_50,code=[sm_50,compute_50] \  
-gencode arch=compute_52,code=[sm_52,compute_52] \  
-gencode arch=compute_61,code=[sm_61,compute_61]  
"~/darknet-ball-v4/Makefile" 183L, 5461C 1,1 Top
```

然后执行编译命令

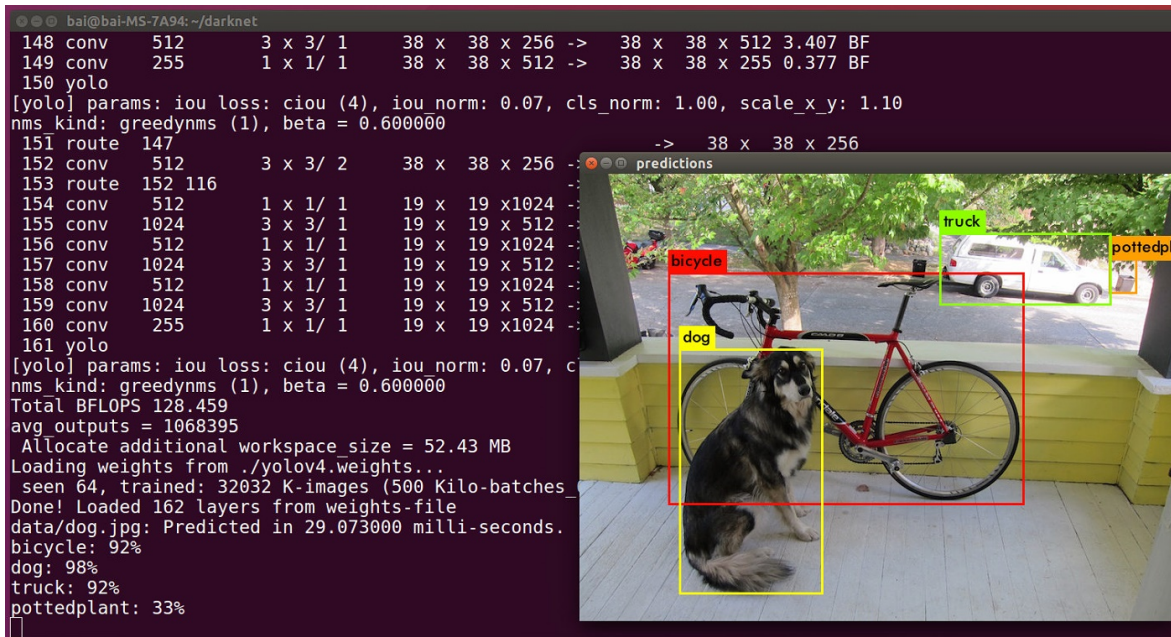
```
make clean
```

```
make
```

6) 测试GPU版本的YOLOv4

测试图片


```
./darknet detector test ./cfg/coco.data ./cfg/yolov4.cfg ./yolov4.weights
data/dog.jpg
```



预测时间减少到约29毫秒

测试opencv

```
./darknet imtest data/eagle.jpg
```

2. 标注自己的数据集

1) 安装图像标注工具labelImg

Ubuntu Linux下的安装:

建议使用Python 2.7和Qt4安装。Python 3和Qt5安装容易出问题。

克隆labelling

```
git clone https://github.com/tzutalin/labelImg
```

```
git clone https://github.com/tzutalin/labelImg.git
```

Python 2 + Qt4安装

```
cd ~/labelImg
sudo apt-get install pyqt4-dev-tools
sudo pip install lxml
make qt4py2
python labelImg.py
```

2) 添加自定义类别

修改文件labelmg/data/predefined_classes.txt

ball
messi
trophy

3) 使用labelImg进行图像标注

用labelImg标注生成PASCAL VOC格式的xml标记文件。例如：



width = 1000

height = 654

PASCAL VOC标记文件如下：

```
<?xml version="1.0" encoding="ISO-8859-1"?>
- <annotation>
  <folder>bai</folder>
  <filename>trophy.jpg</filename>
  <path>/home/bai/trophy.jpg</path>
  - <source>
    <database>Unknown</database>
  </source>
  - <size>
    <width>1000</width>
    <height>654</height>
    <depth>3</depth>
  </size>
  <segmented>0</segmented>
  - <object>
    <name>trophy</name>
    <pose>Unspecified</pose>
    <truncated>0</truncated>
    <difficult>0</difficult>
    - <bndbox>
      <xmin>187</xmin>
      <ymin>21</ymin>
      <xmax>403</xmax>
      <ymax>627</ymax>
    </bndbox>
  </object>
</annotation>
```

也可以直接生成YOLO格式的txt标记文件如下：

class_id x y w h

```
2 0.295000 0.495413 0.216000 0.926606
```

$x = x_center / width = 295 / 1000 = 0.2950$

$y = y_center / height = 324 / 654 = 0.4954$

$w = (xmax - xmin) / width = 216 / 1000 = 0.2160$

$h = (ymax - ymin) / height = 606 / 654 = 0.9266$

class_id: 类别的id编号

x: 目标的中心点x坐标（横向）/图片总宽度

y: 目标的中心的y坐标（纵向）/图片总高度

w: 目标框的宽带/图片总宽度

h: 目标框的高度/图片总高度

可以用python代码实现两种标记格式的转换：

```
def convert(size, box):
    dw = 1./size[0]
    dh = 1./size[1]
    x = (box[0] + box[1])/2.0
    y = (box[2] + box[3])/2.0
    w = box[1] - box[0]
    h = box[3] - box[2]
    x = x*dw
    w = w*dw
    y = y*dh
    h = h*dh
    return (x,y,w,h)
```

box[0]: xmin

box[1]: xmax

box[2]: ymin

box[3]: ymax

3. 准备自己的数据集

1) 下载项目文件:

从百度网盘下载到darknet目录下并解压

- VOCdevkit_ball.tar.gz
- testfiles.tar.gz
- gen_files.py
- reval_voc.py
- voc_eval.py
- draw_pr.py

2) 解压建立或自行建立数据集

使用PASCAL VOC数据集的目录结构:

建立文件夹层次为 darknet / VOCdevkit / VOC2007

VOC2007下面建立两个文件夹: Annotations和JPEGImages

JPEGImages放所有的训练和测试图片; Annotations放所有的xml标记文件



3) 生成训练集和测试集文件

执行


```
python gen_files.py
```

在VOCdevkit / VOC2007目录下可以看到生成了文件夹labels，同时在darknet下生成了两个文件2007_train.txt和2007_test.txt。

2007_train.txt和2007_test.txt分别给出了训练图片文件和测试图片文件的列表，含有每个图片的路径和文件名。

另外，在VOCdevkit / VOC2007/ImageSets/Main目录下生产了两个文件test.txt和train.txt，分别给出了训练图片文件和测试图片文件的列表，但只含有每个图片的文件名（不含路径和扩展名）。

labels下的文件是images文件夹下每一个图像的yolo格式的标注文件，这是由annotations的xml标注文件转换来的。

最终训练只需要：2007_train.txt，2007_test.txt，labels下的标注文件和 VOCdevkit / VOC2007/JPEGImages下的图像文件。

4. 修改配置文件

1) 新建data/voc.names文件

可以复制data/voc.names再根据自己情况的修改；可以重新命名如：data/voc-ball.names

2) 新建 cfg/voc.data文件

可以复制cfg/voc.data再根据自己情况的修改；可以重新命名如：cfg/voc-ball.data

3) 新建cfg/yolov4-voc.cfg

可以复制cfg/yolov4-custom.cfg再根据自己情况的修改；可以重新命名cfg/yolov4-voc-ball.cfg：

batch=16 subdivisions=8

max_batches = 6000

steps=4800, 5400

```

yolov4-voc-ball.cfg (~/.darknet/cfg) - gedit
Open ▾
[net]
# Testing
#batch=1
#subdivisions=1
# Training
batch=16
subdivisions=8
width=608
height=608
channels=3
momentum=0.949
decay=0.0005
angle=0
saturation = 1.5
exposure = 1.5
hue=.1

learning_rate=0.001
burn_in=1000
max_batches = 6000
policy=steps
steps=4800,5400
scales=.1,.1

```

在cfg/yolov4-voc-ball.cfg文件中，三个yolo层和各自前面的convolutional层的参数需要修改：

三个yolo层都要改： yolo层中的classes为类别数，每一个yolo层前的convolutional层中的filters = (类别+5) * 3

例如：

yolo层 classes=1， convolutional层 filters=18

yolo层 classes=2， convolutional层 filters=21

yolo层 classes=4， convolutional层 filters=27

```

[convolutional]
size=1
stride=1
pad=1
filters=18
activation=linear

[yolo]
mask = 6,7,8
anchors = 12, 16, 19, 36, 40, 28, 36, 75, 76, 55, 72, 146, 142, 110, 192, 243, 459, 401
classes=1
num=9
jitter=.3
ignore_thresh = .7
truth_thresh = 1
random=1
scale_x_y = 1.05
iou_thresh=0.213
cls_normalizer=1.0
iou_normalizer=0.07
iou_loss=ciou
nms_kind=greedynms
beta_nms=0.6

```

5. 训练自己的数据集

1) 在darknet 目录下下载预训练权重文件

yolov4.conv.137

这里的训练使用迁移学习，所以下载的yolov4在coco数据集上的预训练权重文件（不含全连接层）

2) 训练

```
./darknet detector train cfg/voc-ball.data cfg/yolov4-voc-ball.cfg  
yolov4.conv.137
```

如需要显示训练过程的map变化，在命令末尾加-map，即

```
./darknet detector train cfg/voc-ball.data cfg/yolov4-voc-ball.cfg  
yolov4.conv.137 -map
```

3) 训练建议

- batch=16
- subdivisions=8
- 把max_batches设置为 (classes*2000); 但最小为4000。例如如果训练3个目标类别，max_batches=6000
- 把steps改为max_batches的80% and 90%; 例如steps=4800, 5400。
- 为增加网络分辨率可增大height和width的值，但必须是32的倍数 (height=608, width=608 or 32的整数倍)。这有助于提高检测精度。

6. 测试训练出的网络模型

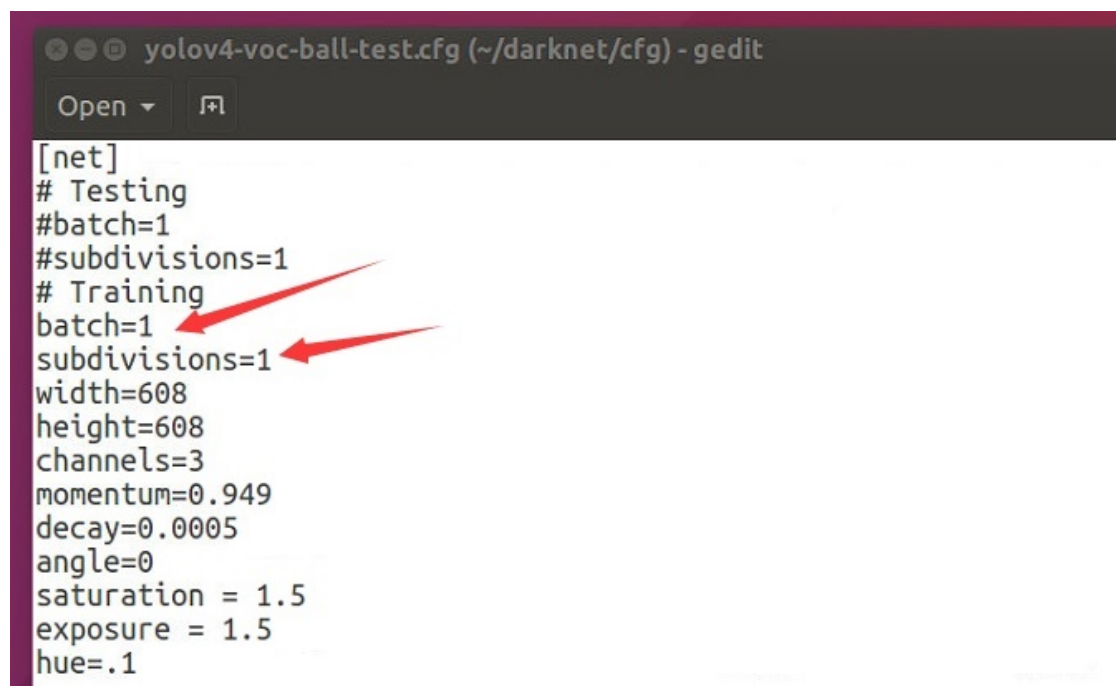
1) 创建训练cfg文件

训练好后可以在backup目录下看到权重文件。

尝试test前要修改cfg文件，切换到test模式。可以重新建立一个测试cfg文件, 如yolov4-voc-ball-test.cfg

设置：

batch=1 subdivisions=1



2) 测试图片

```
./darknet detector test cfg/voc-ball.data cfg/yolov4-voc-ball-test.cfg  
backup/yolov4-voc-ball_final.weights testfiles/img1.jpg
```

3) 测试视频

```
./darknet detector demo cfg/voc-ball.data cfg/yolov4-voc-ball-test.cfg  
backup/yolov4-voc-ball_final.weights testfiles/messi.mp4
```

7. 性能统计

1) 计算mAP方法1

统计 mAP@IoU=0.50:

```
./darknet detector map cfg/voc-ball.data cfg/yolov4-voc-ball-test.cfg  
backup/yolov4-voc-ball_final.weights
```

统计 mAP@IoU=0.75:

```
./darknet detector map cfg/voc-ball.data cfg/yolov4-voc-ball-test.cfg  
backup/yolov4-voc-ball_final.weights -iou_thresh 0.75
```

2) 计算mAP方法2

首先执行

```
./darknet detector valid cfg/voc-ball.data cfg/yolov4-voc-ball-test.cfg  
backup/yolov4-voc-ball_final.weights
```

生成results/comp4_det_test_ball.txt文件

然后执行

```
python eval_voc.py --voc_dir VOCdevkit --year 2007 --image_set test --classes  
data/voc-ball.names testball
```

生成testball/ball_pr.pkl文件

画出PR曲线

然后可画出PR曲线,

修改文件draw_pr.py

```
fr = open('testball/ball_pr.pkl','rb')
```

执行

```
python draw_pr.py
```


8. Anchor Box先验框聚类分析与修改

1) 使用k-means聚类获得自己数据集的先验框大小

```
./darknet detector calc_anchors cfg/voc-ball.data -num_of_clusters 9 -width 608  
-height 608
```

2) 修改cfg文件中的先验框大小

3) 重新训练和测试