Output\_model\_new3是导出的yolov8模型，zishi里面有姿态的标签文件以及姿态数据集，是必要的，两个train文件是目标检测数据集和标注集，PaddleYOLO是paddle的API，VGG16\_adagrad\_new是姿态的二元分类器的模型。几个比较重要的文件，我的推理代码在PaddleYOLO/deploy/python/infer\_pose.py下，对应的还有可视化文件visualize.py，以及labelme的json文件到coco标注的转换脚本PaddleYOLO/tools/x2coco，这三个是我重写过的API文件，然后PaddleYOLO/configs/下的datasets/cocodetection.yml是对于数据集的配置文件，训练时用，可以无视，然后configs的yolov8是对yolov8模型的训练参数配置，我使用的是yolov8\_s\_500e\_coco模型，\_base\_里面是yolov8模型的基本配置，这几个是训练时候用的，不太重要。setup.sh是一个必要的环境配置文件，需要先运行，然后inference.sh里面是进行视频推理的命令，如果是对监控推流，就把--video\_file参数改成--stream\_url，然后内容是RTMP推流码（现已集成到inference\_monitor.sh中），如果是对图片推理，对应参数为--infer\_dir,内容为验证集的路径。split.sh是分割train\_img为训练集和验证集的脚本，这个脚本里面命令我写的是绝对路径，如果要运行的话，得修改，如果不想测试对图片进行推理的话，没必要运行。现在能够达到一个比较好的效果的视频是pig.mp4这个视频，如果想现场推流展示的话，其实也可以用OBS对这个视频进行推流，然后用推流命令进行推理。

注意，如果要将CPU推理修改成GPU推理的话，除了要在inference中指定--device=GPU外，还需在这里（infer\_pose.py文件中的load\_pose\_predictor函数中）将place设置成CUDAPlace(0)，就是我注释掉的那句话

