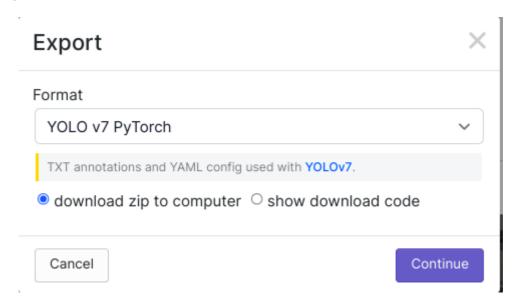
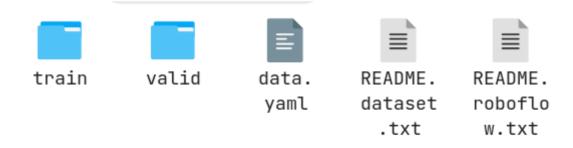
## AutoDL 训练 YoloV7

# 准备数据

- 推荐使用Roboflow标注数据
- 在上传图片后可分配多人共同标注
- 可快速划分训练集验证集和测试集比例
- 可对图像进行预处理和数据增强
- 可直接导出YoloV7对应格式的数据集
- 在Export中选择YOLOv7格式下载



- 下载后文件结构



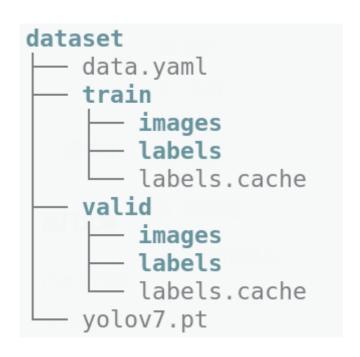
### 在AutoDL中上传数据集

修改data.yaml("dataset"为这个文件夹的名字)

```
train: ./dataset/train/images
val: ./dataset/valid/images

nc: 3
names: ['bottle', 'person', 'apple']
```

• 可以把权重文件也一同放入,压缩dataset文件夹后在"我的网盘"中上传



### 租用实例

- 在"我的实例"中选择需要的GPU型号
- 需要使用网盘中文件的话要选择和网盘相同区,并勾选"支持网盘"



• 下方选择"算法镜像",选择yolov7/master



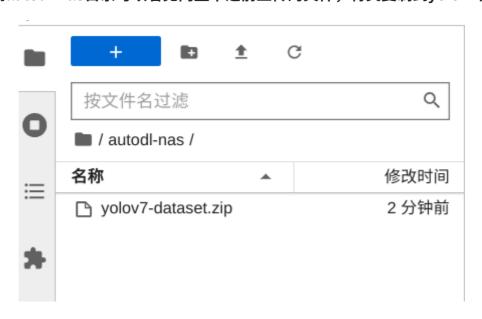
• 点击"立即创建"

### 训练

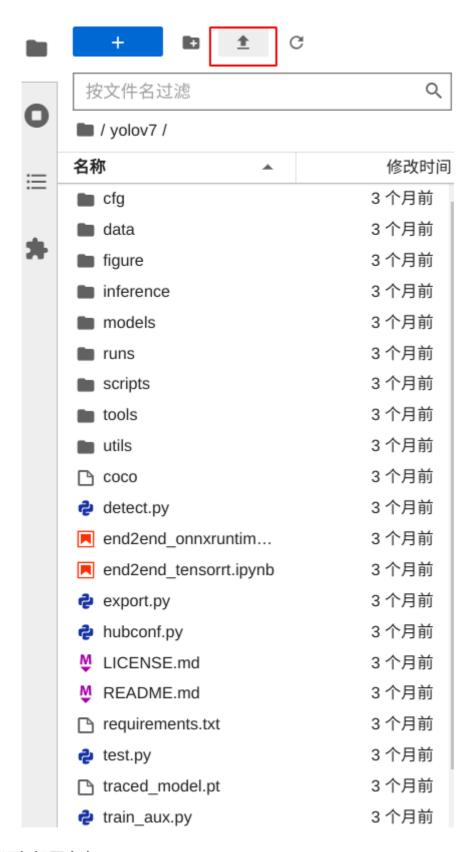
• 在"我的实例"中选择租用的主机开机,点击右侧JupyterLab进入



- 解压上传的文件
- 切换到autodl-nas目录可以看见网盘中之前上传的文件,将其复制到yolov7目录



- 也可以直接点击上传选择文件



#### - 在终端运行解压命令

- 刷新后可看到解压出的dataset文件夹
- 开始训练
- 终端输入命令

若报错CUDA out of memory则减小batch size为32

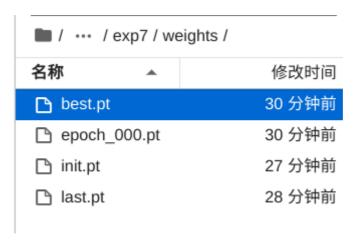
```
python train.py --weights dataset/yolov7.pt --cfg cfg/training/yolov7.yaml --data dataset/data.yaml --device 0 --batch-size 64 --epoch 200
```

- 若训练中断可传参数 -resume断点续训

```
python train.py --weights dataset/yolov7.pt --cfg cfg/training/yolov7.yaml --
data dataset/data.yaml --device 0 --batch-size 32 --epoch 200 --resume
```

#### 测试与部署

- 下载模型
- 训练好后进入/yolov7/runs/train/最新的exp/weights目录,下载best.pt



- 测试
- github下载Object-Detector-YoloV7,并根据README安装依赖

```
wget https://ghproxy.com/https://github.com/Cmoon-cyl/Object-Detector-
YoloV7/releases/download/v1.0.0/Detector_v7.zip
```

- 解压Detector\_v7,并根据README配置运行环境
- 将best.pt放入weights文件夹,终端运行如下指令调用azure kinect识别

```
1 python Detector.py --weights weights/best.pt --device k4a
```

- ●部署
- 参考example.py,在实例化时传入best.pt模型路径

```
from Detector import Detector
yolo=Detector("weights/best.pt")
results=yolo.detect()
```