# **Object Detector Using YoloV7**

## 安装

不使用GPU忽略第三行

```
conda create -n yolov7 python=3.7
conda activate yolov7
conda install pytorch torchvision torchaudio cudatoolkit=11.3 -c pytorch
python -m pip install -r requirements.txt
```

### 使用

- 终端
- 实时检测(按q停止)

```
python Detector.py
```

- 寻找物体(检测到指定物体停止)

```
1 python Detector.py --find bottle --range 1.0
```

- 只检测指定物体(传入名称用","隔开)

```
python Detector.py --classes bottle,person
```

- 其他可选参数

```
--weights .pt模型路径
--imgsz 图片大小(默认640)
--conf-thres 置信度阈值(默认0.25)
--iou-thres iou阈值(默认0.45)
--range 画面中心多大范围内的检测结果被采用
--device 使用的设备(azure kinect或电脑摄像头,使用kinect传入k4a)
--mode realtime(实时检测,按q退出) / find(检测到指定物品在画面范围内退出) / other(检测到任意物体在范围内退出)
--find mode为find时还需传入需要寻找的物体名称
--classes: 哪些物体可以被检测到,字符串名称间用','分割(例:传"bottle,person"则只会检测到bottle和person)
--nosave 不保存图片
```

### • 代码调用

### example

```
from Detector import Detector
  def __init__(self):
      实例化Detector可传参数:
     weights: .pt模型路径
      imgsz: 图片大小
      conf_thres: 置信度阈值
     iou thres: iou阈值
      self.yolo = Detector()
  def test(self):
      调用detect方法可传参数:
      device: 使用的设备(azure kinect/电脑摄像头)
      mode: "realtime"(实时检测,按q退出) / "find"(检测到指定物品在画面范围内退出)
/ other(检测到任意物体在范围内退出)
      range: 画面中心多大范围内的检测结果被采用
      nosave: 是否保存图片到本地
      find: 需要寻找的物体名称
      classes: 哪些物体可以被检测到,字符串名称间用','分割(例:传"bottle,person"则只
会检测到bottle 和person)
      运行返回:List of YoloResult(每个YoloResult代表一个物品)
      YoloResult数据类型
      YoloResult.name: 标签名称
      YoloResult.box: 矩形框左上右下xyxy坐标
      YoloResult.x: 矩形框中心点x坐标
      YoloResult.y: 矩形框中心点y坐标
      YoloResult.conf: 置信度
```

```
31 YoloResult.distance: 中心点深度值(暂未接入)
32 """
33 results = self.yolo.detect()
34 for item in results:
35 print(item)
36
37 def main():
38 tester = Tester()
39 tester.test()
40
41 if __name__ = '__main__':
42 main()
```