گزازش پروژه پردازش تصویر دکتر آکوشیده

فريد افراخته 990122680092

پیاده سازی با زبان پایتون در نرمافزار Pycharm انجام شده.

در مرحله اول با توجه به dataset آماده شده در Roboflow خروجی فایل .yaml را نیاز داریم. دیتاست طبق مدل yolov8 آماده شده، همچنین فایل آن الصاق شده.

در فایل train اقدام به آموزش مدل آماده خود کرده:

```
Detect.py Train.py ×

import torch
from ultralytics import YOLO

device = torch.device('cuda' if torch.cuda.is_available() else 'cpu')

# Load YOLOv8 model (e.g., yolov8n.pt for a small model)
model = YOLO('yolov8n.pt').to(device)

# frain the model
model.train(data='dataset/dataset.yaml', epochs=20, imgsz=640, batch=16, device=device)

model.train(data='dataset/dataset.yaml', epochs=20, imgsz=640, batch=16, device=device)
```

مدل آماده yolov8 دانلود شده را در فایل پروژه قرار داده و فراخوانی میکنیم.

و در خط 10 با تعیین تعداد 20 epochs به دلیل محدودیت cpu شروع به آموزش میکنیم: خروجی در ترمینال:

```
Transferred 319/355 items from pretrained weights

Freezing layer 'model.22.dfl.conv.weight'

train: Scanning C:\Users\Farid\datasets\dataset\train\labels.cache... 384 images, 0 backgrounds, 0 corrupt: 100%| | 384/384 [00:00<?, ?it/s] |
val: Scanning C:\Users\Farid\datasets\dataset\valid\labels.cache... 24 images, 0 backgrounds, 0 corrupt: 100%| | 24/24 [00:00<?, ?it/s] |
Plotting labels to runs\detect\train\labels.jpg...

optimizer: 'optimizer=auto' found, ignoring 'lr0=0.01' and 'momentum=0.937' and determining best 'optimizer', 'lr0' and 'momentum' automatically...

optimizer: AdamW(lr=0.001429, momentum=0.9) with parameter groups 57 weight(decay=0.0), 64 weight(decay=0.0005), 63 bias(decay=0.0)

Image sizes 640 train, 640 val

Using 0 dataloader workers

Logging results to runs\detect\train3

Starting training for 20 epochs...

Epoch GPU_mem box_loss cls_loss dfl_loss Instances Size

1/20 06 1.389 4.092 1.054 245 640: 25%| | 6/24 [00:32<01:40, 5.60s/it]
```

بعد از پایان در آدرس runs\detect\train\weights در پوشه شبکه یکی از مدل های تولید شده را انتخاب کرده.

در فایل Detect.py نرم افزار فایل best.pt را به عنوان ورودی دریافت کرده و شروع به لیبل گذاری بر روی فایل CarVideo.mp4 که به آن میدهیم میکند.

بس از پایان پردازش خروجی را تحت عنوان output.mp4 ذخیره میکند.

پردازش به این صورت است که نرمافزار فریم به فریم ویدیو ورودی را پردازش کرده و در پروسه پردازش بر روی ماشینها طبق dataset که با استفاده از آن آموزش دیده لیبل گذاری کرده شمارش میکند:

## ورودی از یک فریم:



## خروجي آن فريم:



## همچنین در ترمیناب تعداد لیبلهای شمارش شده نمایش داده میشوند:

