

# DPTのインストール

## (仮想環境の構築)

DPTは、Yolov7の仮想環境を利用します

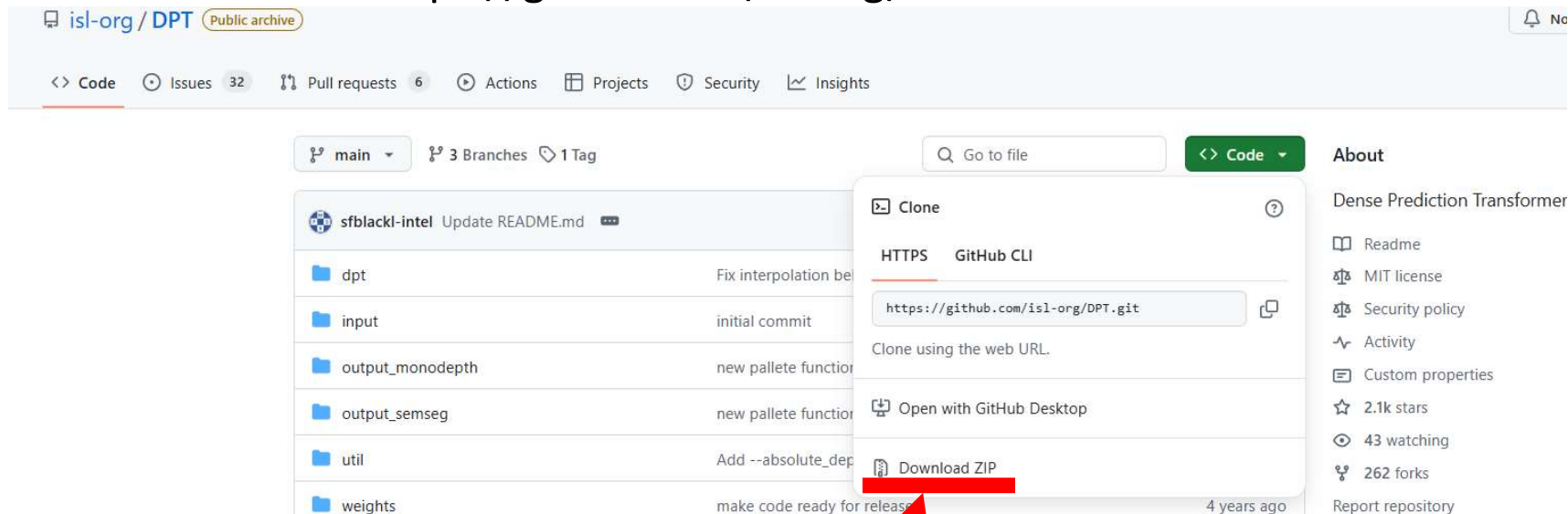
# Yolov7の仮想環境のターミナルを開いてください.

「pip install timm==0.4.5」と打ち込んで実行してください.

cmd C:\WINDOWS\system32\cmd.exe

```
(SadokuYolov7_2) C:\Users\bird04>pip install timm==0.4.5_
```

DPTのページに (<https://github.com/isl-org/DPT>) 行ってください



ZIPファイル (DPT-main.zip) をダウンロードする

```
python run_segmentation.py
```

3. The results are written to the folder `output_monodepth` and `output_semseg`, re

Use the flag `-t` to switch between different models. Possible options are `dpt_hybr`

els:

finetuned on KITTI: [dpt\\_hybrid\\_kitti-cb926ef4.pt Mirror](#)

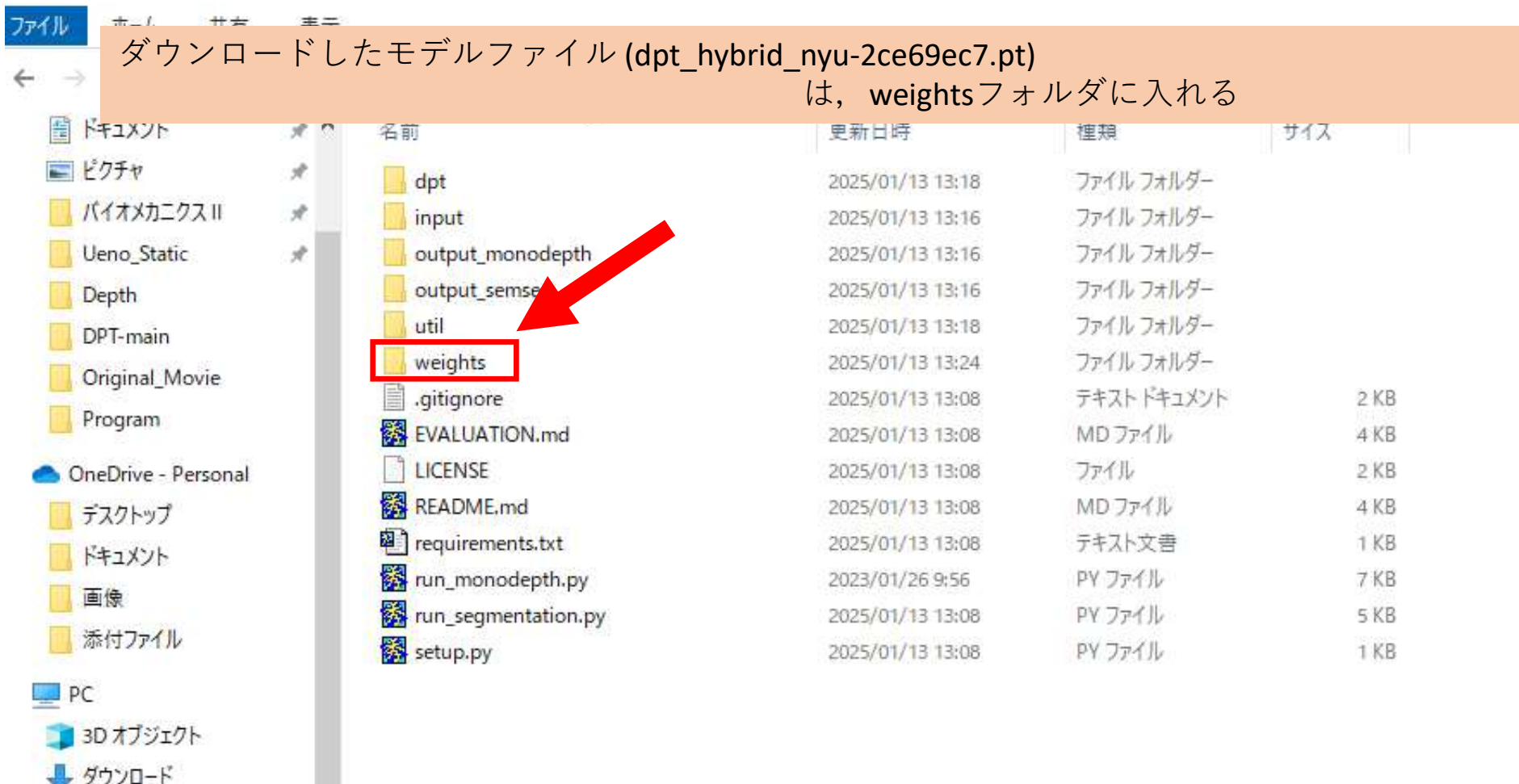
finetuned on NYU: [dpt\\_hybrid\\_nyu-2ce69ec7.pt Mirror](#)

Run with

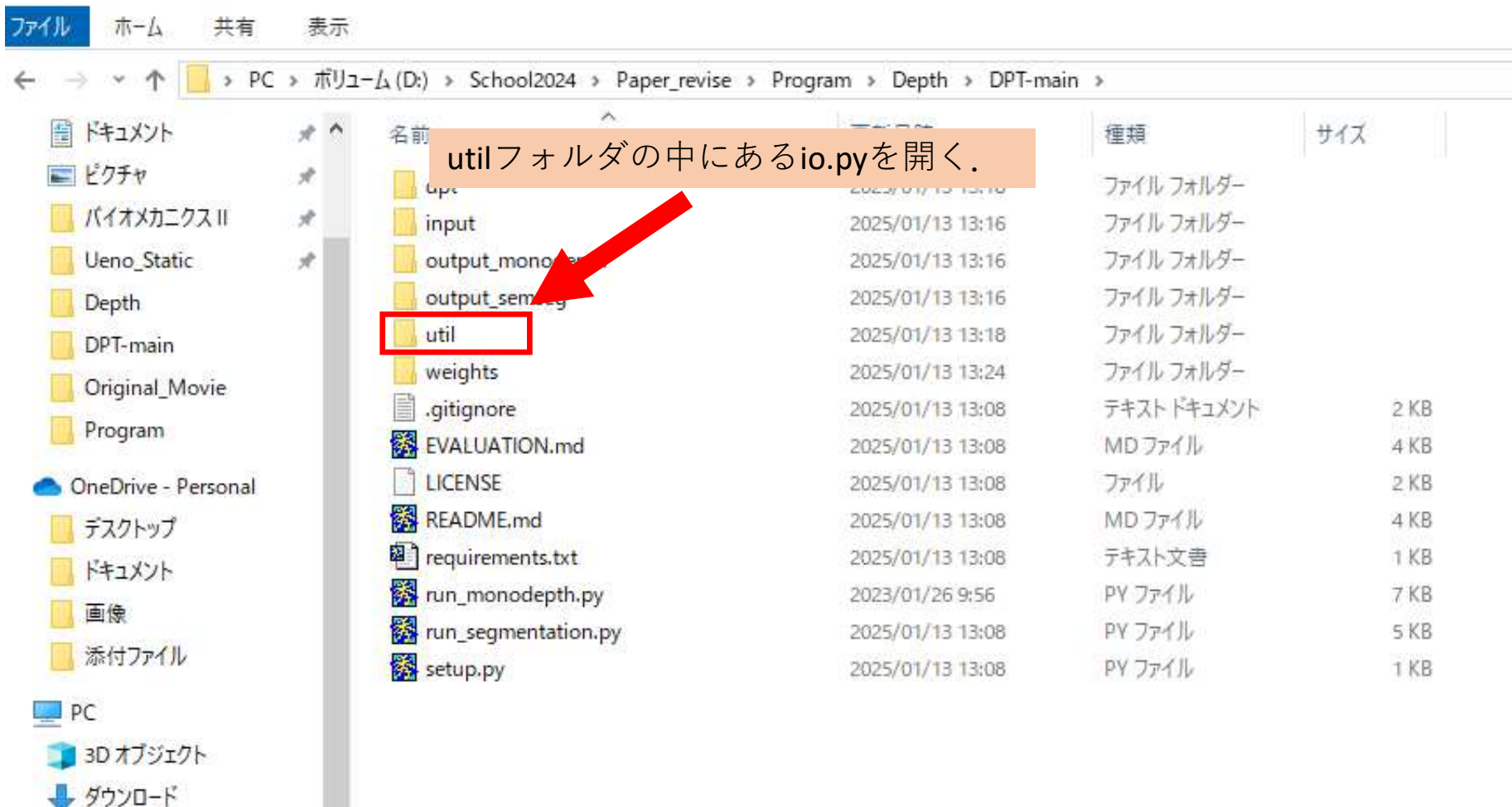
```
python run_monodepth -t [dpt_hybrid_kitti|dpt_hybrid_nyu]
```

ページの下に行って、  
これをクリックして、  
モデルファイルをダウンロードする、  
(`dpt_hybrid_nyu-2ce69ec7.pt`)

ダウンロードしたモデルファイル (dpt\_hybrid\_nyu-2ce69ec7.pt)  
は、weightsフォルダに入れる



名前	更新日時	種類	サイズ
dpt	2025/01/13 13:18	ファイル フォルダ	
input	2025/01/13 13:16	ファイル フォルダ	
output_monodepth	2025/01/13 13:16	ファイル フォルダ	
output_sense	2025/01/13 13:16	ファイル フォルダ	
util	2025/01/13 13:18	ファイル フォルダ	
weights	2025/01/13 13:24	ファイル フォルダ	
.gitignore	2025/01/13 13:08	テキストドキュメント	2 KB
EVALUATION.md	2025/01/13 13:08	MD ファイル	4 KB
LICENSE	2025/01/13 13:08	ファイル	2 KB
README.md	2025/01/13 13:08	MD ファイル	4 KB
requirements.txt	2025/01/13 13:08	テキスト文書	1 KB
run_monodepth.py	2023/01/26 9:56	PY ファイル	7 KB
run_segmentation.py	2025/01/13 13:08	PY ファイル	5 KB
setup.py	2025/01/13 13:08	PY ファイル	1 KB



io.pyを①から②に変更する.

①

```
170 ↓
171 def write_depth(path, depth, bits=1, absolute_depth=False):↓
172     """Write depth map to pfm and png file.↓
173     ↓
174     Args:↓
175         path (str): filepath without extension↓
176         depth (array): depth↓
177     """↓
178     write_pfm(path + ".pfm", depth.astype(np.float32))↓
179     ↓
180     if absolute_depth:↓
181         out = depth↓
182     else:↓
183         depth_min = depth.min()↓
184         depth_max = depth.max()↓
185         ↓
186         max_val = (2 ** (8 * bits)) - 1↓
187         ↓
188         if depth_max - depth_min > np.finfo("float").eps:↓
189             out = max_val * (depth - depth_min) / (depth_max - depth_min)↓
190         else:↓
191             out = np.zeros(depth.shape, dtype=depth.dtype)↓
192     ↓
193     if bits == 1:↓
194         cv2.imwrite(path + ".png", out.astype("uint8"), [cv2.IMWRITE_PNG_COMPRESSION, 0])↓
195     elif bits == 2:↓
196         cv2.imwrite(path + ".png", out.astype("uint16"), [cv2.IMWRITE_PNG_COMPRESSION, 0])↓
197     ↓
198     return↓
199     ↓
200 ↓
201 def write_segm_img(path, image, labels, palette="detail", alpha=0.5):↓
202     """Write depth map to pfm and png file.↓
```

②

```
170 ↓
171 def write_depth(path, depth, bits=1, absolute_depth=False):↓
172     """Write depth map to pfm and png file.↓
173     ↓
174     Args:↓
175         path (str): filepath without extension↓
176         depth (array): depth↓
177     """↓
178     # write_pfm(path + ".pfm", depth.astype(np.float32))↓
179     ↓
180     if absolute_depth:↓
181         out = depth↓
182     else:↓
183         depth_min = depth.min()↓
184         depth_max = depth.max()↓
185         ↓
186         max_val = (2 ** (8 * bits)) - 1↓
187         ↓
188         if depth_max - depth_min > np.finfo("float").eps:↓
189             out = max_val * (depth - depth_min) / (depth_max - depth_min)↓
190         else:↓
191             out = np.zeros(depth.shape, dtype=depth.dtype)↓
192     ↓
193     if bits == 1:↓
194         cv2.imshow("Result", out.astype("uint8"))↓
195         cv2.waitKey(1)↓
196         cv2.imwrite(path + ".png", out.astype("uint8"), [cv2.IMWRITE_PNG_COMPRESSION, 0])↓
197     elif bits == 2:↓
198         cv2.imshow("Result", out.astype("uint16"))↓
199         cv2.waitKey(1)↓
200         cv2.imwrite(path + ".png", out.astype("uint16"), [cv2.IMWRITE_PNG_COMPRESSION, 0])↓
201     ↓
202     return↓
203 ↓
```

これを実行しないようにする.

これを書き加える

DPT-main フォルダに, DPT-Human.pyを入れる.

