1、实验名称及目的

自动生成 YOLO 数据集实验:运行 get_dateset.py 文件即可自动生成 YOLO 格式的数据集。再运行 maketxt.py 对生成数据分成训练集和测试集。对已有数据集进行划分运行 maketxt.py 文件即可对已有数据集进行划分,但是需要将其中的一些地址更改为所要划分的数据集地址。

2、实验原理

首先通过 jsonLoad 文件导入 config.json 文件中的相机配置, 其参数配置如下

- "SeqID"代表第几个传感器。在本例程中仅存在一个相机,所以此处 0 代表第一个相机。
 - "TypeID"代表传感器类型 ID, 1:RGB 图 (免费版只支持 RGB 图), 2:深度图, 3:灰度图。
 - "TargetCopter"传感器装载的目标飞机的 ID , 可改变。
 - "TargetMountType"代表坐标类型, 0: 固定飞机上(相对几何中心), 1: 固定飞机上(相对底部中心), 2: 固定地面上(监控)也可变。
- "DataWidth"为数据或图像宽度此处为 640, "DataHeight"为数据或图像高度此处为 480。
 - "DataCheckFreq"检查数据更新频率此处为 30HZ。
 - "SendProtocol[8]"为传输方式与地址, SendProtocol[0]取值 0: 共享内存(免费版只支持共享内存), 1: UDP 直传 png 压缩, 2: UDP 直传图片不压缩, 3: UDP 直传 jpg 压缩; SendProtocol[1-4]: IP 地址; SendProtocol[5]端口号。
 - "CameraFOV"为相机视场角(仅限视觉类传感器),单位度也可改变。
 - "SensorPosXYZ[3]"为传感器安装位置,单位米也可改变。
 - "SensorAngEular[3]"为传感器安装角度,单位度。也可改变。

通过定义的函数获取到目标飞机的位置,并将当前的画面保存到以当前时期和时间戳命名的文件夹中的 image 文件夹,并在 label 文件夹中生成 txt 文件,txt 文件保存的 5 个值为标签号、x_center、y_center、width、height,再通过 maketxt.py 文件将其转化为 YOLO 数据格式。

3、实验效果

运行 get dateset.py 文件即可自动生成 YOLO 格式的数据集。

4、文件目录

文件夹/文件名称	说明	
get_dateset.py	自动生成 YOLO 格式的数据集。	
maketxt.py	maketxt.py 对已有数据集进行划分。	
OneCameraCal.bat	一键启动脚本。	

5、运行环境

序号	号 软件要求	硬件要求	
1 17 T		名称	数量
1	Windows 10 及以上版本	笔记本/台式电脑 ^①	1

2	RflySim 平台免费版	
3	Visual Studio Code	

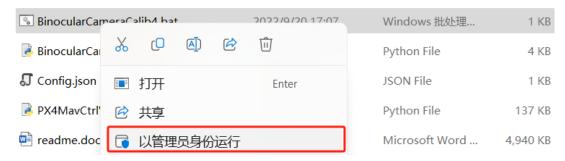
① : 推荐配置请见: https://doc.rflysim.com/1.1InstallMethod.html

6、实验步骤

Step 1:

更改 bat 文件中的路径,改成本机 PX4PSP 所在的根目录。

右键点击 3-VisionAIAPI\ 5.GenVisionDataSet\ OneCameraCal.bat 一键启动脚本,选择以管理员身份运行。



会自动打开 RflySim3D 仿真平台。



Step 2:

运行 PX4PSPRfySimAPIs\RflySimSDK 目录下的 ReLabPath.py 文件。

Step 3:

通过 Visual Studio Code 打开 3-VisionAIAPI\5.GenVisionDataSet 文件夹。



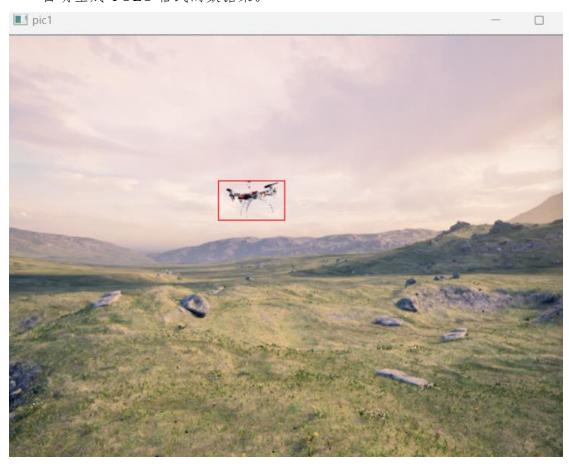
点击 get_dateset.py 文件。



点击运行该文件。



自动生成 YOLO 格式的数据集。



生成数据后,停止运行。 根据自己目标所在位置进行更改,运行 maketxt.py 文件。

ROOT = 'C:/Users/13612/Desktop/3-VisionAIAPI/5.GenVisionDataSet/20231025_160136/' # 标 该文件夹内为采集到的数据。

images

2023/10/25 16:03

文件夹

7、参考文献

[1] 无

8、常见问题

Q1: 无 A1: 无