1將train\_val\_imgs\_labels資料夾放入TrafficTrackerGUI-MOTC資料夾內

2進入TrafficTrackerGUI-MOTC資料夾內，開啟終端機並輸入以下指令以啟動虛擬環境

Linux: source traffictrackergui-env/bin/activate

Windows: traffictrackergui-env\Scripts\activate

3執行訓練指令，相關參數如下

python ./Model/YOLOv4/train.py [--weights WEIGHTS] [--cfg CFG] [--data DATA]

[--hyp HYP] [--epochs EPOCHS] [--batch-size BATCH\_SIZE]

[--img-size IMG\_SIZE [IMG\_SIZE ...]] [--name NAME] [--device DEVICE]

[--logdir LOGDIR] [--save-period SAVE\_PERIOD] [--val-period VAL\_PERIOD]

[--image-weights]

--data 包含訓練/驗證/測試的影像路徑、偵測類別數量和偵測類別名稱的yaml檔

--cfg 網路架構檔

--weights 預訓練權重，不使用則填 ''

--hyp 超參數設定檔

--epochs 訓練次數

--batch-size 批次處理多少張影像

--img-size 輸入網路的影像大小

--name 訓練檔所存放的資料夾後綴名稱

--device 訓練所使用的GPU編號

--logdir 訓練檔所存放的資料夾名稱

--save-period 訓練幾次存一次權重檔

--val-period 訓練幾次驗證一次模型

--image-weights 使用權重式影像來訓練

範例:

python ./Model/YOLOv4/train.py --data ./Model/YOLOv4/data/vehicle8cls\_obb\_1920\_1080\_total903train723val180.yaml --cfg ./Model/YOLOv4/cfg/yolov4-pacsp-mish-9anchor-headcxy-vehicle8cls-1024\_w\_layerID\_wo\_whrepair.cfg --weights '' --hyp ./Model/YOLOv4/data/yolov4\_hyp.scratch.yaml --epochs 100 --batch-size 1 --img-size 1024 --name test\_train123 --device 0 --logdir test\_train --save-period 50 --val-period 1 --image-weights