LAB_3 第11 組

313552041_洪日昇 313552042 陳品翰

#精度要求

利用 E9V3 實做影像辨識,3-1 與 3-2 的部份要求精度,因此我是使用 yolo v4 與 yolo v5 做測試。 Yolo v4 對應 opencv4.4.0 必須重新 compile。 Yolo v5 對應 opencv4.5.4 必須重新 compile。

重新 compile 記得要加入 png 以及影像辨識的該有的部份。

Yolo v5 有用到 openmp 必須加入 libgomp.so.1,這個可以在 arm-linux-gnueabihf 已經編譯過的電腦資料夾裡面去找,直接像是 libopency world.so.4.5,放在 sd 卡中的資料夾即可。

Yolo v4 對應偵測到的項目為8項。 Yolo v5 對應偵測到的項目為9項。

這邊 convert model 很重要就可以運用更多的 yolov5 不同的 model。 python3 export.py --weights yolov5m.pt --img 640 --include onnx --opset 11 python3 -m onnxsim yolov5m.onnx sim_yolov5m.onnx

#速度要求

利用 E9V3 實做影像辨識, 3-3 的部份要求速度, 因此利用 Yolo-FastestV2 搭配原本的 libopency world.so.3.4 即可。

Build NCNN 這個步驟很重要要 cross compile。

git clone https://github.com/Tencent/ncnn.git
cd ncnn
mkdir build
cd build
cmake ..
make
make install
cp -rf ./ncnn/build/install/* ~/Yolo-FastestV2/sample/ncnn

Yolo-FastestV2 也有用到 openmp 必須加入 libgomp.so.1,這個可以在 arm-linux-gnueabihf 已經編譯 過的電腦資料夾裡面去找,直接像是 libopency_world.so.4.5,放在 sd 卡中的資料夾即可。

arm-linux-gnueabihf-g++ lab_3_fast_camera_detection.cpp -0 lab_3_fast_camera_detection src/yolo-fastestv2.cpp -I src/include -I include/ncnn lib/libncnn.a -I /opt/EmbedSky/gcc-linaro-5.3-2016.02-x86_64_arm-linux-gnueabihf/include/ -I /usr/local/arm-opencv/install/include/ -L /usr/local/arm-opencv/install/lib/ -Wl,-rpath-link=/opt/EmbedSky/gcc-linaro-5.3-2016.02-x86_64_arm-linux-gnueabihf/arm-linux-gnueabihf/libc/lib/ -Wl,-rpath-link=/opt/EmbedSky/gcc-linaro-5.3-2016.02-x86_64_arm-linux-gnueabihf/qt5.5/rootfs_imx6q_V3_qt5.5_env/lib/ -Wl,-rpath-link=/opt/EmbedSky/gcc-linaro-5.3-2016.02-x86_64_arm-linux-gnueabihf/qt5.5/rootfs_imx6q_V3_qt5.5_env/qt5.5_env/lib/ -Wl,-rpath-link=/opt/EmbedSky/gcc-linaro-5.3-2016.02-x86_64_arm-linux-gnueabihf/qt5.5/rootfs_imx6q_V3_qt5.5_env/usr/lib/ -lpthread -lopencv_world -fopenmp -std=c++11

```
# Excecute
LD_LIBRARY_PATH=. ./your_code
```

#Reference

https://github.com/improvess/yolov4-opencv-cpp-python

https://github.com/doleron/yolov5-opencv-cpp-python

https://github.com/dog-qiuqiu/Yolo-FastestV2