

deepstream集成yolov4

GUPAO TECH

秋如此愿景

推动每一次人才升级

我的的速命

让每个人的职业生涯不留遗憾

前 请 入 在 请在此处 文 此 插入二维 字 处 码

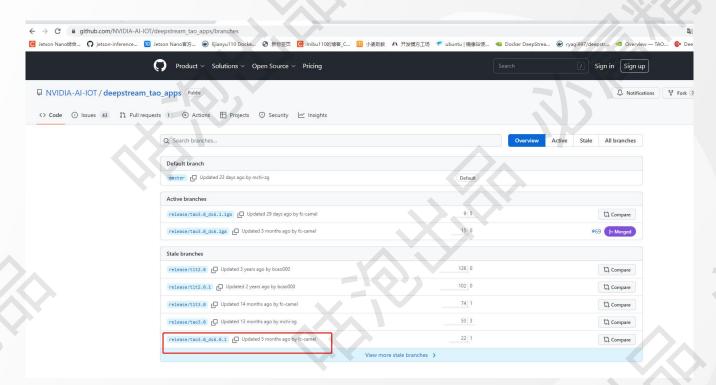


deepstream和tao训练模型集成

https://github.com/NVIDIA-AI-IOT/deepstream_tao_apps



下载6.01版本





下载6.01版本

Ē	查看 压缩的文件夹工具	
-	→ 本地磁盘 (E:) → ljy → 唐老师 → 第四章 deepstream → software →	
	名称	修改日期
	Accelerated_GStreamer_User_Guide	2022/10
	amera_gstreamer_code_rtp	2022/10
Ħ	amera_gstreamer_code_rtsp_out	2022/10
A.	camera_nvinfer_rtsp_out	2022/10
A.	deepstream_tao_apps-release-tao3.0_ds6.0.1	2022/10
	dstest1_pgie_config	2022/10
	EasyPlayer-RTSP-Win-V3.0.19.0515	2022/10
ar	gstreamer-1.0-msvc-x86_64-1.20.4	2022/10
		2022/10
	artspVideoH264	2022/10



安装集成步骤

第一、替换libnvinfer_plugin.so文件

第二、把tao导出的模型和配置文件下载到jetson nano

第三、修改配置 和 编译配置依赖的so文件

第四、上传文件运行



设置CUDA

export CUDA_HOME=/usr/local/cuda export PATH=/usr/local/cuda/bin:\$PATH export LD_LIBRARY_PATH=/usr/local/cuda/lib64/:\$LD_LIBRARY_PAT



查看系统几个核心组件版本

sudo apt-cache show nvidia-jetpack

nvcc -V

dpkg -I | grep TensorRT



安装步骤

一、替换 libnvinfer_plugin.so.8.2.1(在宿主机上操作) sudo mv /usr/lib/aarch64-linux-gnu/libnvinfer_plugin.so.8.x.y \${HON sudo cp \$TRT_SOURCE/build/libnvinfer_plugin.so.8.m.n /usr/lib/aa sudo ldconfig



第二步: 拉取TAO训练的模型和配置文件

放到目录/GStreamer/





TAO生存的配置说明

```
net-scale-factor=1.0
coffsets=103.939;116.779;123.68
infer-dims=3;384;1248
tlt-model-key=NDZsYWZyODZpMWZmNXNkcHFpNnI3
network-type=0
num-detected-classes=1
model-color-format=1
maintain-aspect-ratio=0
output-tensor-meta=0
```



yolov4 配置说明

tao生成的nvinfer_config.txt内容 替换到 pgie_yolov4_tiny_tao_config.txt 文件中

```
[property]
qpu-id=0
net-scale-factor=1.0
offsets=103.939;116.779;123.68
model-color-format=1
labelfile-path=./export/labels.txt
model-engine-file=./export/trt.engine
#int8-calib-file=../../models/yolov4-tiny/cal.bin
tlt-encoded-model=./export/yolov4_cspdarknet_tiny_epoch_080
tlt-model-key=NDZsYWZyODZpMWZmNXNkcHFpNnI3djBnNjk6M2ZkMWJlN0
infer-dims=3:384:1248
maintain-aspect-ratio=0
uff-input-order=0
uff-input-blob-name=Input
batch-size=1
## 0=FP32, 1=INT8, 2=FP16 mode
network-mode=1
num-detected-classes=1
interval=0
qie-unique-id=1
is-classifier=0
#network-type=0
cluster-mode=3
output-blob-names=BatchedNMS
parse-bbox-func-name=NvDsInferParseCustomBatchedNMSTLT
```



进入docker

docker run -it --rm --net=host --runtime nvidia -e DISPLAY=\$DISPLAY -v /tmp/argus_socket:/tmp/argus_socket -- device /dev/video0 -v

- ~/GStreamer:/opt/nvidia/deepstream/deepstream-
- 6.0/sources/deepstream_python_apps/apps/GStreamer
- 715a93f1d755



nvdsinfer_custombboxparser_tao.cpp编译

export CUDA_VER=10.2

make



运行自己的模型在deepstream中

rm -rf ~/.cache/gstreamer-1.0/

cd /opt/nvidia/deepstream/deepstream-6.0/sources/deepstream_pytho pps/GStreamer

python3 camera_nvinfer_myEngin_rtsp_out.py



查看新生存的 Engine 文件

```
zlx@nano128G:~/GStreamer/export$ ls
labels.txt
libnvds_infercustomparser_tao.so
nvinfer_config.txt
yolov4_cspdarknet_tiny_epoch_080.etlt
yolov4_cspdarknet_tiny_epoch_080.etlt_bl_gpu0_fp16.engine
zlx@nano128G:~/GStreamer/export$
```



配置新生存的 Engine

model-enginefile=export/yolov4_cspdarknet_tiny_epoch_080.etlt_b1_gpu0_f p16.engine

这样后面不用在生存engine文件,启动就快了



谢谢观赏

GUPAO TECH

● 替换小标题文字,或简要说明

秋如此應景

推动每一次人才升级

我如的使命

让每个人的职业生涯不留遗憾

