load\_data读了一次图片

extract\_dtp读了一次图片

datum

{‘id’:文件名,

‘h’: int,

‘w’: int,

‘gt\_boxes’:列表的列表，每一个内层列表是用int存储的x1,y1,x2,y2,

‘region\_proposals’：列表的列表，每一个内层列表是用int存储的x1,y1,x2,y2,

}

json是对data的序列化

data是datum的列表

db/images (num\_images, 1, max\_h, max\_w)

db/image\_mean 所有图像均值

db/image\_heights(num\_images)各个图像的高

db/image\_widths(num\_images)各个图像的宽

\_getitem\_\_

Img (1, 1, h, w)

Gt\_boxes ndarray (1, A, 4)-> tensor

Proposals (1, A, 4)

Ctrlf\_net中init\_weights会把cnn权重初始化

如果opt.init\_weights，那么定位和box\_scoring也会初始化

Basicblock是两个卷积加上residual，可能还有一个downsample

63 112 113 1 1 0

Make\_anchors x\_centers,y\_centers首先分别是特征图中的各个像素的横纵坐标，之后放大到原图