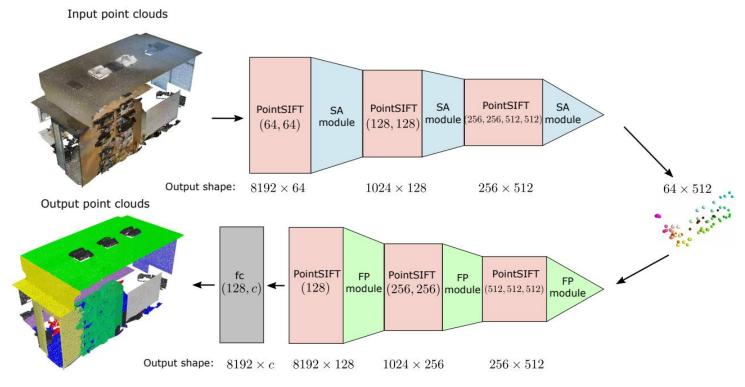
本赛题代码由相同方向的论文 PointSIFT 项目借鉴修改而成,该论文源代码可参考 <a href="https://github.com/MVIG-SJTU/pointSIFT">https://github.com/MVIG-SJTU/pointSIFT</a> (PointSIFT: A SIFT-like Network Module for 3D Point Cloud Semantic SegmentationCreated by Mingyang Jiang, Yiran Wu, Cewu Lu (corresponding author).)

原论文数据集是室内场景 scannet https://arxiv.org/pdf/1702.04405.pdf

Pointsift 源代码运行流程可参考 https://blog.csdn.net/Felaim/article/details/81088936



本次赛题针对数据集的差异,做了一些修改,使之适应比赛数据。下面叙述一下给方面的具体细节:

- 1. 运行环境: Tensorflow, CUDA, python的 numpy 等工具包
- 2. **运行流程:**第一次需要编译 cuda 代码 tf\_sampling\_compile.sh(程序文件中已编译好)

进行训练时如果有多个 GPU 可以用如下命令

CUDA\_VISIBLE\_DEVICES=0,1,2,3 python train\_and\_eval\_scannet.py --gpu\_num=4 --batch\_size 16 --data\_path./

训练好的结果(评测得分高的)模型会保存在 model\_param 文件夹中。

进行预测时(单 GPU)使用如下命令

CUDA\_VISIBLE\_DEVICES=0 python predict.py --gpu\_num=1 --batch\_size 8 --data\_path ./

通过修改代码中结果最好一次结果的文件名称,读入模型并进行预测。结果输出在 predictivalue 文件要中,每个场景输出一个文件(如 x.npy)。

再执行 python submit.py 把预测出的值转换成比赛要求的文件格式和文件名。

## 3. 程序各文件解释

scannet\_dataset.py 训练集、测试集、预测集数据的预处理 predict.py 加载训练好的模型和参数,读入预测数据集,进行预测后输出每个场景的预测值 train\_and\_eval\_scannet.py 数据、模型的加载 训练参数,流程控制 submit.py 把预测后的每个场景的值根据比赛格式要求转换成 .csv 文件 filenames.npy 预测数据集中每个场景对应的文件名,用来给输出结果重命名,一维 filenums.npy 预测数据集中每个场景中点的个数,用来截断输出结果符合实际点的数量,一维 predictvalue 文件夹 存放预测过程中生成的第 n 个场景的预测结果,如 123.npy predictdata 文件夹 存放需要被预测的数据集,如 scannet\_predict2.pickle models 文件夹 pointSIFT\_pointnet.py 用来搭建模型 model\_param 文件夹 存放训练过程中当前评估结果最好的模型 submit 文件夹 预测后的值按照比赛要求的格式修改成 xxx.csv 存放在这 tf utils 文件夹 包含模型的各个基本模块 log 文件夹 存放训练过程中的信息,可以用 tensorboard 查看训练的阶段状态 csvToPickle.py predictCsvToPickle.py transer.py 为比赛数据预处理,统一格式为 pickle

## 4. 数据预处理和细节说明

训练时只用到了前两万个场景,并把源 csv 格式数据转换成 pickle 格式文件,再通过修改训练集的场景大小,缩小 x,y,z 范围,去除坐标原点周围的点,然后再随机抽取出 8192 个点放到网络中训练。模型中的 radius 值从原先的 0.1 等根据 scannet 室内和比赛场景的不同,统一放大到原来的 8 倍。预测时也同样缩小了预测范围,为了不打乱点的顺序,不在范围内的点的坐标值会被修改到原点,最后网络的输出即为当前场景的预测值。根据每个场景的点数量不同,和模型的输入大小,统一成 8192 个点输入,每个场景会被按照文件 xyz 中的顺序分成 8 份,每份 8192 个点,不足的部分通过在后部分填充点(0,0,0)来满足。预测集因为文件大小缘故被平分成 7 份分别进行。