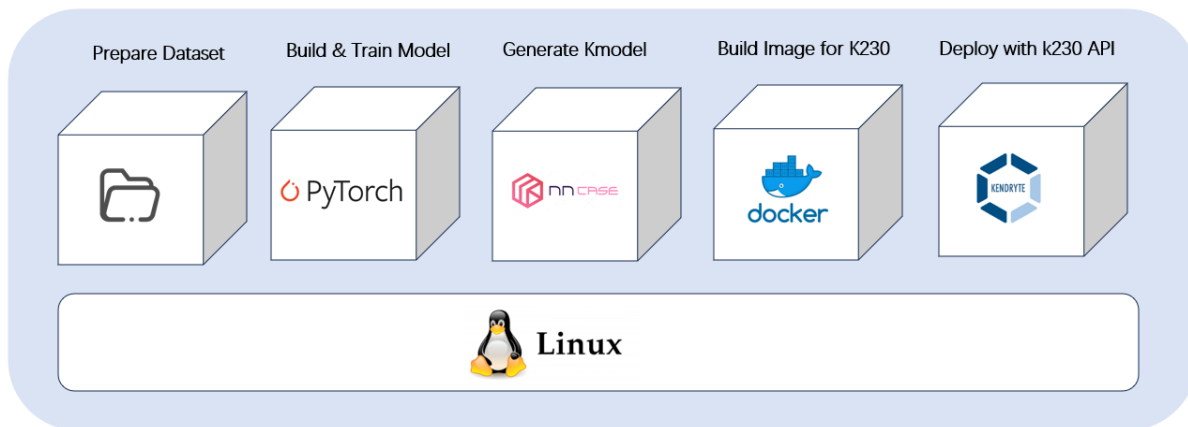


k230目标检测教程

简介

K230芯片是嘉楠科技 Kendryte®系列AIoT芯片中的最新一代SoC产品。该芯片采用全新的多异构单元加速计算架构，集成了2个RISC-V高效能计算核心，内置新一代KPU（Knowledge Process Unit）智能计算单元，具备多精度AI算力，广泛支持通用的AI计算框架，部分典型网络的利用率超过了70%。

该芯片同时具备丰富多样的外设接口，以及2D、2.5D等多个标量、向量、图形等专用硬件加速单元，可以对多种图像、视频、音频、AI等多样化计算任务进行全流程计算加速，具备低延迟、高性能、低功耗、快速启动、高安全性等多项特性。



本教程将介绍如何使用PyTorch训练目标检测AI模型，并将模型转换为kmodel格式，在嘉楠Kendryte230芯片上部署该模型。

实现该过程需要具备python和C++编程的基础知识，了解linux系统的简单操作，了解一定的深度学习知识，但并不是必须的。

本教程将实现从数据准备、模型训练和测试、k230镜像编译烧录、C++示例代码编译可执行文件、PC端和K230之间网络配置和文件传输、k230端部署的全流程过程。操作系统为linux操作系统，深度学习框架选择PyTorch实现。

本教程选择水果目标检测场景作为示例项目。

环境说明

显卡环境

本教程默认使用CUDA的用户已经安装好合适的显卡驱动，且已搭建好CUDA环境。

安装anaconda

如果已安装anaconda或miniconda，请忽略此步骤。

anaconda用于创建虚拟环境，将PyTorch模型训练环境和其他环境隔离。

```
apt-get install -y wget
wget https://repo.anaconda.com/archive/Anaconda3-5.3.0-Linux-x86_64.sh #可以选择合适的版本安装
chmod +x Anaconda3-5.3.0-Linux-x86_64.sh
./Anaconda3-5.3.0-Linux-x86_64.sh
```

出现如下界面：

```
root@dev-wyf-react:~/Downloads# ls
Anaconda3-5.3.0-Linux-x86_64.sh
root@dev-wyf-react:~/Downloads# chmod +x Anaconda3-5.3.0-Linux-x86_64.sh
root@dev-wyf-react:~/Downloads# ./Anaconda3-5.3.0-Linux-x86_64.sh

Welcome to Anaconda3 5.3.0

In order to continue the installation process, please review the license
agreement.
Please, press ENTER to continue
>>> 
```

点击Enter(回车键)

此时显示Anaconda的信息，并且会出现More，继续按Enter，直到如下图所示：

```
Anaconda Distribution contains open source software packages from third parties. These are available on an "as is" basis and subject to their individual license agreements.
These licenses are available in Anaconda Distribution or at http://docs.anaconda.com/anaconda/pkg-docs. Any binary packages of these third party tools you obtain via Anaconda Distribution are subject to their individual licenses as well as the Anaconda license. Anaconda, Inc. reserves the right to change which third party tools are provided in Anaconda Distribution.

In particular, Anaconda Distribution contains re-distributable, run-time, shared-library files from the Intel(TM) Math Kernel Library ("MKL binaries"). You are specifically authorized to use the MKL binaries with your installation of Anaconda Distribution. You are also authorized to redistribute the MKL binaries with Anaconda Distribution or in the conda package that contains them. Use and redistribution of the MKL binaries are subject to the licensing terms located at https://software.intel.com/en-us/license/intel-simplified-software-license. If needed, instructions for removing the MKL binaries after installation of Anaconda Distribution are available at http://www.anaconda.com .

Anaconda Distribution also contains cuDNN software binaries from NVIDIA Corporation ("cuDNN binaries"). You are specifically authorized to use the cuDNN binaries with your installation of Anaconda Distribution. You are also authorized to redistribute the cuDNN binaries with an Anaconda Distribution package that contains them. If needed, instructions for removing the cuDNN binaries after installation of Anaconda Distribution are available at http://www.anaconda.com.

Anaconda Distribution also contains Visual Studio Code software binaries from Microsoft Corporation ("VS Code"). You are specifically authorized to use VS Code with your in
--More--
```

输入 yes

```
Do you accept the license terms? [yes/no]
[no] >>>
Please answer 'yes' or 'no':
>>>
Please answer 'yes' or 'no':
>>> yes

Anaconda3 will now be installed into this location:
/root/anaconda3

- Press ENTER to confirm the location
- Press CTRL-C to abort the installation
- Or specify a different location below

[/root/anaconda3] >>> 
```

继续点击 Enter

```
Anaconda3 will now be installed into this location:
/home/wangke/anaconda3

- Press ENTER to confirm the location
- Press CTRL-C to abort the installation
- Or specify a different location below

[/home/wangke/anaconda3] >>>
PREFIX=/home/wangke/anaconda3
installing: python-3.6.4-hc3d631a_1 ...
Python 3.6.4 :: Anaconda, Inc.
installing: ca-certificates-2017.08.26-h1d4fec5_0 ...
```

输入 yes，添加环境变量

检查是否安装成功：

```
conda -V
```

若返回conda版本，表示安装成功。

安装docker

若已安装docker，请忽略此步骤。

Docker官方和国内daocloud都提供了一键安装的脚本，使得Docker的安装更加便捷。

官方的一键安装方式：

```
curl -fsSL https://get.docker.com | bash -s docker --mirror Aliyun
```

国内 daocloud一键安装命令：

```
curl -sSL https://get.daocloud.io/docker | sh
```

执行上述任一条命令，耐心等待即可完成Docker的安装。

创建模型训练环境

```
# 使用anaconda创建模型训练的虚拟环境
conda create -n myenv python=3.9
# 激活虚拟环境
conda activate myenv
# 按照项目内的requirements.txt安装训练所用的python库,等待安装
pip install -r requirements.txt
```

安装dotnet

```
wget https://packages.microsoft.com/config/ubuntu/20.04/packages-microsoft-prod.deb
-O packages-microsoft-prod.deb
dpkg -i packages-microsoft-prod.deb
apt update
apt install -y apt-transport-https
apt install -y dotnet-sdk-7.0
```

添加nncase插件到环境变量

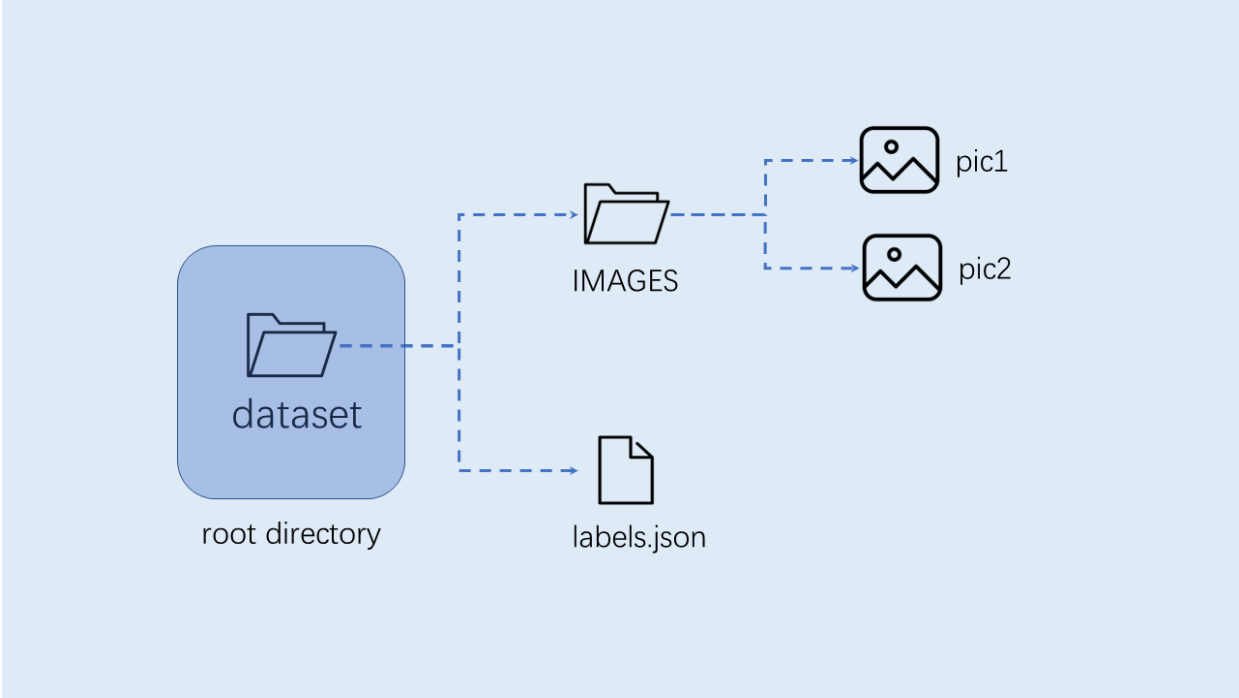
注意：此步骤需要根据个人机器中实际情况完成。如果使用anaconda虚拟环境，在anaconda安装位置下的envs目录下，选择为训练创建的虚拟环境myenv，在其下面选择lib/python3.9/site-packages/，也就是pip安装requirements.txt内nncase和nncase-kpu的安装位置。source后会退出当前虚拟环境，需要再次激活。如果直接使用机器上的python，则需要添加其下的lib/python3.9/site_packages/。具体python版本自己控制。

```
# python安装路径由自己机器实际情况修改
export NNCASE_PLUGIN_PATH=$NNCASE_PLUGIN_PATH:/usr/local/lib/python3.9/site-packages/
export PATH=$PATH:/usr/local/lib/python3.9/site-packages/
source /etc/profile
conda activate myenv
```

使用自定义数据集训练模型

组织数据

目标检测任务自定义数据集按照如下格式组织，根目录下包括：以类别名称命名的子目录，子目录中是其类别的所有图像样本。



配置训练参数

给出的训练脚本中配置文件config.yaml设置如下：

```
dataset:
  root_folder: ../data/fruit # 目标检测数据集路径
  origion_json: labels.json # 目标检测数据集标注json文件
  split: true # 是否重新执行拆分，第一次执行必须为true
  val_ratio: 0.1 # 验证集比例
  test_ratio: 0.1 # 测试集比例

train_val_test:
  json_dir: ../gen # 拆分过程生成的训练集、验证集、测试集json文件，标签名称文件、校正集文件
  model_save_dir: ../checkpoints # 模型保存路劲
  gpu_index: 0 # 调用的gpu索引，如果gpu不可用，会使用cpu
  img_size: 640 # 分辨率
  learningrate: 0.001 #学习率
  mean: [ 0.485, 0.456, 0.406 ] # 图像标准化均值
  std: [ 0.229, 0.224, 0.225 ] # 图像标准化标准差
  epochs: 300 # 训练迭代次数
  pre_train_dir: pre_pth # 预训练模型存放路径
  train_batch_size: 32 # 训练迭代batch
  val_batch_size: 8 # 验证迭代batch
  test_batch_size: 8 # 测试迭代batch
```

```
inference:
    mode: image # 推理模式，分为image和video；image模式下可推理单张图片和目录下所有图片，video调用摄像头实现推理
    inference_model: best # 分为best和last，分别调用checkpoints下的best.pth和last.pth进行推理
    image_path: ../data/fruit/test.jpg # 如果该路径为图片路径，则进行单张图片推理；如果该路径为目录，则对目录下所有图片进行推理
    deploy_json: deploy.json # 后续kmodel需要读取的参数文件
    confidence_threshold: 0.55 # 检测框阈值
    nms_threshold: 0.2 # 最大值抑制阈值

deploy:
    onnx_img_size: [640,640] # 转onnx输入分辨率 [w , h] 必须是32的倍数
    chip: k230 # 芯片类型，分为“k230”和“cpu”两种
    ptq_option: 0 # 量化类型，0为uint8，1，2，3，4为uint16的不同形式
```

模型训练

进入到工程的scripts目录，执行训练代码：

```
python3 main.py
```

如果训练成功，在配置文件的model_save_dir目录下可以找到训练好的last.pth、best.pth、best.onnx、best.kmodel。

模型测试推理

设置配置文件中的inference部分，设置测试配置，执行测试代码：

```
python3 inference.py
```

使用k230部署模型

环境准备和镜像编译

K230 SDK需要在**Linux环境**下编译，推荐使用Ubuntu Liunx 20.04。

使用docker编译环境，下载k230_sdk。

```
# 下载sdk
git clone https://github.com/kendryte/k230_sdk.git
cd k230_sdk
# 下载工具链
source tools/get_download_url.sh && make prepare_sourcecode
# 下载官方镜像
docker pull ghcr.io/kendryte/k230_sdk
# 创建docker容器，$(pwd):$(pwd)表示系统当前目录映射到docker容器内部的相同目录下，将系统下的工具链目录映射到docker容器内部的/opt/toolchain目录下
docker run -u root -it -v $(pwd):$(pwd) -v $(pwd)/toolchain:/opt/toolchain -w $(pwd) ghcr.io/kendryte/k230_sdk /bin/bash
# 在docker中编译镜像，请耐心等待完成
make
```

镜像烧录

编译结束后在output/k230_evb_defconfig/images目录下可以找到编译好的镜像文件：

```
k230_evb_defconfig/images
├─ big-core
├─ env.env
├─ jffs2.env
├─ little-core
├─ sysimage-sdcard.img      # SD和emmc非安全启动镜像
├─ sysimage-sdcard.img.gz  # SD和emmc的非安全启动镜像压缩包
├─ sysimage-spinor32m.img  # norflash非安全启动镜像
├─ sysimage-spinor32m.img.gz    # norflash非安全启动镜像压缩包
└─ sysimage-spinor32m_jffs2.img # norflash jffs2非安全启动镜像
```

K230 支持SDCard、eMMC、norflash等多种启动方式，用户可以通过改变开板上启动拨码开关的设置，来切换不同启动模式。为方便开发，建议您准备一张TF卡，并将拨码开关切换至SD卡启动模式，后续可考虑将镜像文件固化至emmc中。

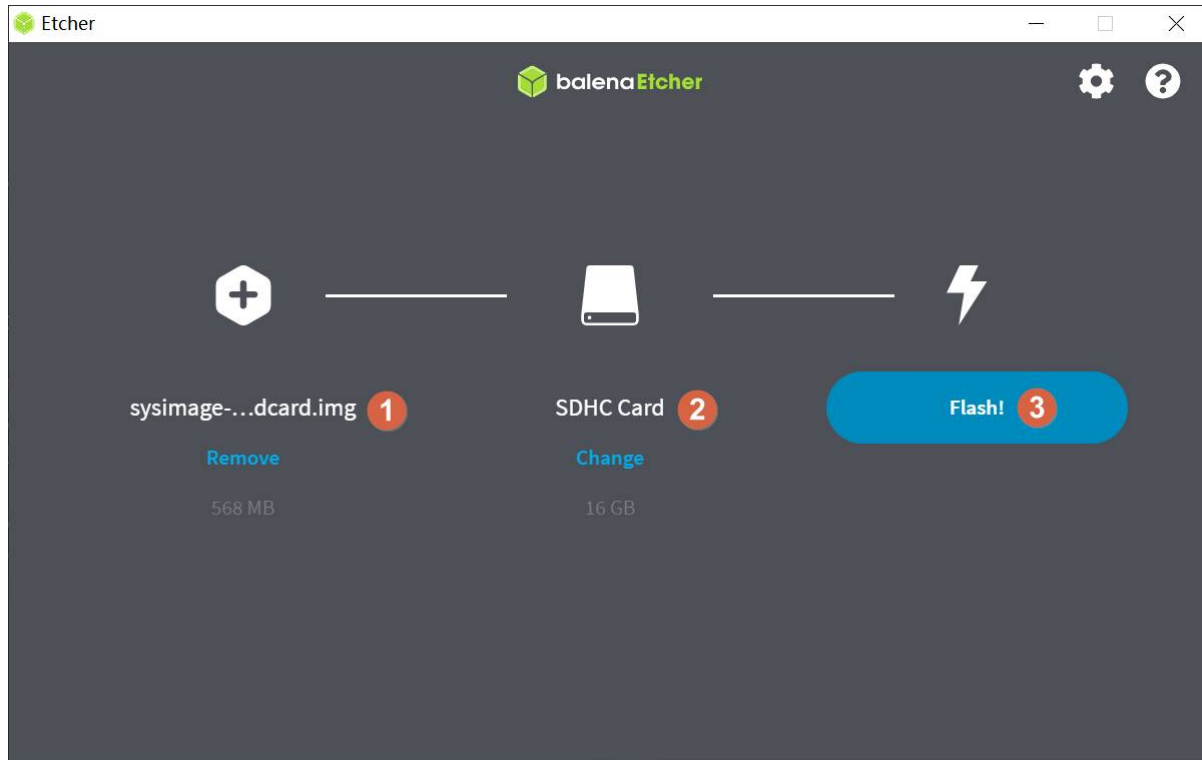
烧录TF卡

详细烧录步骤参考[K230 SDK 使用说明](#)。

Linux: 如使用Linux烧录TF卡,需要先确认SD卡在系统中的名称/dev/sdx, 并替换如下命令中的/dev/sdx

```
sudo dd if=sysimage-sdcard.img of=/dev/sdx bs=1M oflag=sync
```

Windows: 如使用Windows烧录, 建议使用[the balena Etcher](#)工具。将生成的sysimage-sdcard.img下载到本地, 使用烧录工具[the balena Etcher](#)进行烧录。



其它更详细的烧录方法, 请参考[K230 SDK 使用说明](#)。

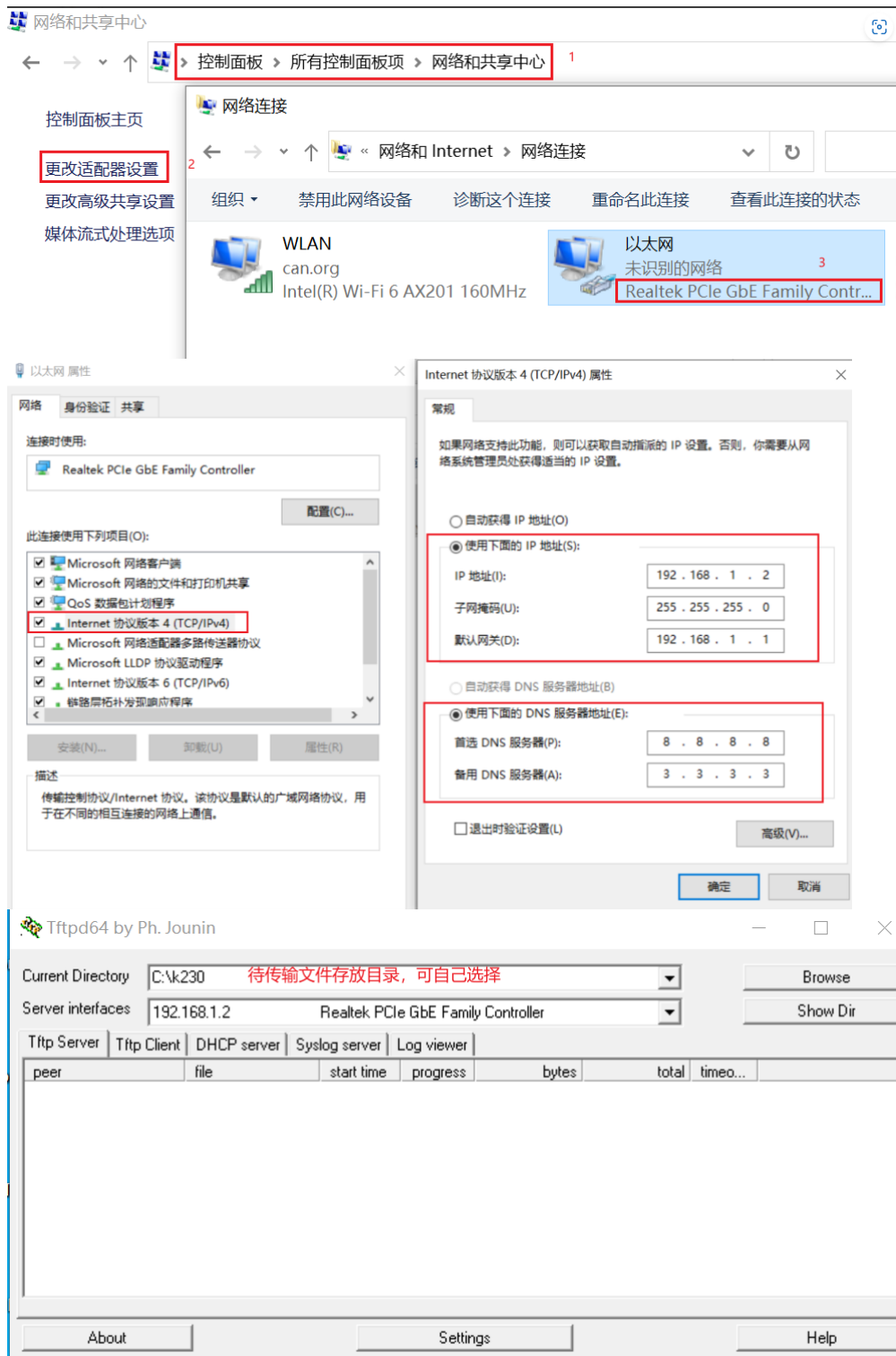
上电启动K230 EVB开发板

确认启动开关选择在SD卡启动模式下, 将烧录完成的TF卡插入进开板板卡槽中, 然后将电源开关K1拨到ON位置, 系统可上电。如果您有接好串口, 可在串口中看到启动日志输出。**系统上电后, 默认会有二个串口设备, 可分别访问小核Linux和大核RTSmart** 大核RTSmart系统中会开机自动启动一个应用程序, 可按q键退出至命令提示符终端。

PC和k230文件传输配置与实现

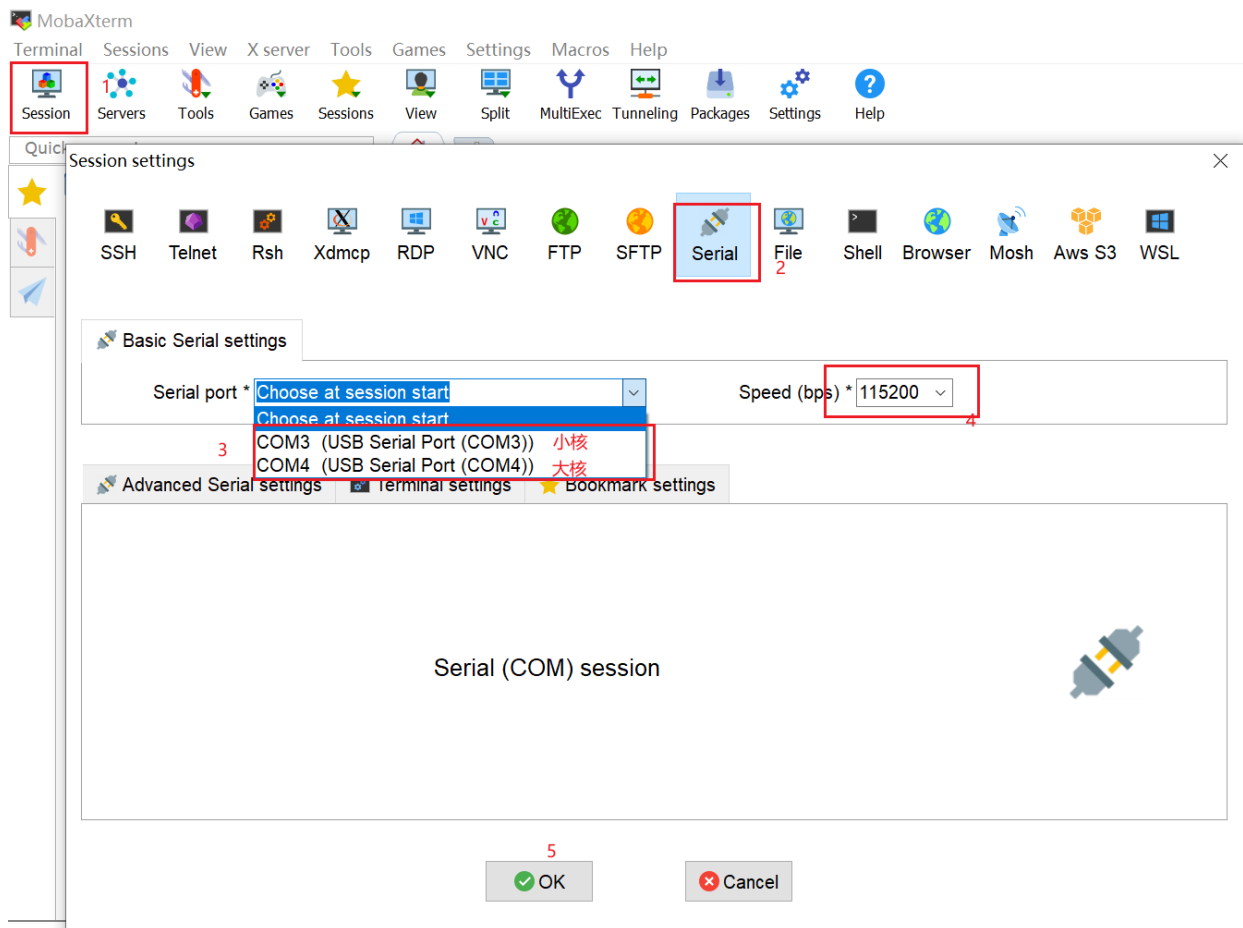
windows系统

- (1) Tftpd64安装, 在<https://bitbucket.org/phjounin/tftpd64/downloads/>下载。
- (2) MobaXterm安装: 在<https://mobaxterm.mobatek.net/download.html>下载安装。
- (2) 配置PC网络:



(4) 开发板网络配置：

开发板上电，电源线、网线、COM口连接线配置见文档：[K230 SDK 使用说明](#)。打开MobaXterm，通过两路COM串口连接开发板，COM编号不固定，较小为小核串口，较大为大核串口。



小核进入后回车，进入如下界面，使用root登录：

```

Welcome to Buildroot
canaan login: root
[root@canaan ~]#

```

大核进入后回车，进入如下界面：

```

msh />

```

在小核配置网络：

```

Welcome to Buildroot
canaan login: root
[root@canaan ~]#ls
[root@canaan ~]#cd /
[root@canaan /]#ls
app      init      linuxrc   opt        sbin      usr
bin      lib       lost+found proc        sharefs   var
dev      lib64     media     root       sys
etc      lib64xthead mnt       run        tmp
[root@canaan /]#ifconfig eth0 192.168.1.22

```

在小核端口配置网络，和PC在同一网段即可

大小核共享存储区域：/sharefs

```
2. COM3 (USB Serial Port (COM3)) x 3. COM4 (USB Serial Port (COM4))
Welcome to Buildroot
canaan login: root
[root@canaan ~]#ls
[root@canaan ~]#cd /
[root@canaan /]#ls
app      init      linuxrc   opt       sbin      usr
bin      lib       lost+found proc      sharefs   var
dev      lib64     media     root      sys
etc      lib64xthead mnt       run       tmp
[root@canaan /]#ifconfig eth0 192.168.1.22
[root@canaan /]#cd sharefs/
[root@canaan /sharefs]#ls
```

当要从Tftpd64配置的文件中拷贝数据时，在小核界面使用如下命令：

```
# 192.168.1.2 为PC的局域网IP
tftp -g -r your_file_name 192.168.1.2
```

当将开发板文件拷贝到PC端Tftpd64配置的文件夹下时，在小核使用如下命令：

```
# 192.168.1.2 为PC的局域网IP
tftp -p -r your_file_name 192.168.1.2
```

Linux系统

在Linux系统中，PC正常连接网络，开发板可以通过网线连接PC所在网关下其他网口，通过scp命令实现文件传输。

开发板上电，进入大小核COM界面，在小核执行scp传输命令：

```
# 从PC拷贝文件至开发板
scp 用户名@域名或IP:文件所在目录 开发板目的目录
# 从开发板拷贝文件至PC
scp 开发板待拷贝目录 用户名@域名或IP:PC目的目录
```

上板code解析

完成上述开发板的准备工作后，我们可以使用C++编写自己的代码，下面就目标检测任务的示例代码进行解析。本教程给出相关目标检测任务的示例代码，并进行简单解析。

代码结构

```
k230_code
├── cmake
│   ├── link.lds #链接脚本
│   └── Riscv64.cmake
├── k230_deploy
│   ├── ai_base.cc # 模型部署基类实现
│   ├── ai_base.h # 模型部署基类，封装了nncase加载、input设置、模型推理、获取output操作，后续具体任务开发只需关注模型的前处理、后处理即可
│   ├── anchorbase_det.cc # 目标检测code类实现
│   └── anchorbase_det.h # 目标检测类定义，继承AIBase，用于加载kmodel实现目标检测任务,封装模型推理的前后处理
```

└─main.cc # 主函数，参数解析，初始化classification类示例，实现上板功能
└─scoped_timing.hpp # 时间测试工具
└─utils.cc # 工具类实现
└─utils.h # 工具类，封装了图像预处理和目标检测任务的常用函数，包括读取二进制文件、保存图片、图像处理、结果绘制等，用户可根据自己需求丰富该文件
└─vi_vo.h # 视频输入输出头文件
└─CMakeLists.txt # CMake脚本用于构建一个使用C/C++源文件的可执行文件，并链接到各种库
└─build_app.sh # 编译脚本，使用交叉编译工具链编译k230_deploy工程
└─CMakeLists.txt # CMake脚本用于构建 nncase_sdk 的项目工程

核心代码

```
/**
 * @brief AI基类，封装nncase相关操作
 * 主要封装了nncase的加载、设置输入、运行、获取输出操作，后续开发demo只需要关注模型的前处理、后处理即可
 */
class AIBase
{
public:
/**
 * @brief AI基类构造函数，加载kmodel,并初始化kmodel输入、输出
 * @param kmodel_file kmodel文件路径
 * @param debug_mode 0（不调试）、1（只显示时间）、2（显示所有打印信息）
 * @return None
 */
AIBase(const char *kmodel_file, const string model_name, const int debug_mode = 1);

/**
 * @brief AI基类析构函数
 * @return None
 */
~AIBase();

/**
 * @brief 设置kmodel输入
 * @param buf 输入数据指针
 * @param size 输入数据大小
 * @return None
 */
void set_input(const unsigned char *buf, size_t size);

/**
 * @brief 根据索引获取kmodel输入tensor
 * @param idx 输入数据指针
 * @return None
 */
runtime_tensor get_input_tensor(size_t idx);

void set_input_tensor(size_t idx, runtime_tensor &tensor);
```

```

/**
 * @brief 初始化kmodel输出
 * @return None
 */
void set_output();

/**
 * @brief 推理kmodel
 * @return None
 */
void run();

/**
 * @brief 获取kmodel输出，结果保存在对应的类属性中
 * @return None
 */
void get_output();

protected:
string model_name_;           // 模型名字
int debug_mode_;             // 调试模型，0（不打印），1（打印时间），2（打印所有）
vector<float*> p_outputs_;     // kmodel输出对应的指针列表
vector<vector<int>> input_shapes_; // {{N,C,H,W},{N,C,H,W}...}
vector<vector<int>> output_shapes_; // {{N,C,H,W},{N,C,H,W}...} 或 {{N,C},{N,C}...}等
vector<int> each_input_size_by_byte_;
//{0,layer1_length,layer1_length+layer2_length,...}
vector<int> each_output_size_by_byte_;
//{0,layer1_length,layer1_length+layer2_length,...}
private:
/**
 * @brief 首次初始化kmodel输入，并获取输入shape
 * @return None
 */
void set_input_init();

/**
 * @brief 首次初始化kmodel输出，并获取输出shape
 * @return None
 */
void set_output_init();

// kmodel解释器，从kmodel文件构建，负责模型的加载、输入输出设置和推理
vector<unsigned char> kmodel_vec_; // 通过读取kmodel文件得到整个kmodel数据，用于传给kmodel
解释器加载kmodel
interpreter kmodel_interp_;
};

```

上述代码是ai_base.h文件中AIBase类的定义代码。主要定义了kmodel解释器，kmodel的相关信息，以及输入输出设置、推理过程的接口定义。具体实现在ai_base.cc中。

```
/**
 * @brief 多目标检测
 * 主要封装了对于每一帧图片，从预处理、运行到后处理给出结果的过程
 */
class AnchorBaseDet : public AIBase
{
public:

    /**
     * @brief AnchorBaseDet构造函数，加载kmodel,并初始化kmodel输入、输出和多目标检测阈值
     * @param args 构建对象需要的参数，config.json文件（包含检测阈值等）
     * @param kmodel_file kmodel路径
     * @param debug_mode 0（不调试）、1（只显示时间）、2（显示所有打印信息）
     * @return None
     */
    AnchorBaseDet(config_args args, const char *kmodel_file, const int debug_mode =
1);

    /**
     * @brief AnchorBaseDet构造函数，加载kmodel,并初始化kmodel输入、输出和多目标检测阈值
     * @param args 构建对象需要的参数，config.json文件（包含检测阈值，kmodel路径等）
     * @param kmodel_file kmodel路径
     * @param isp_shape isp输入大小（chw）
     * @param vaddr isp对应虚拟地址
     * @param paddr isp对应物理地址
     * @param debug_mode 0（不调试）、1（只显示时间）、2（显示所有打印信息）
     * @return None
     */
    AnchorBaseDet(config_args args, const char *kmodel_file, FrameCHWSize isp_shape,
uintptr_t vaddr, uintptr_t paddr, const int debug_mode);

    /**
     * @brief AnchorBaseDet析构函数
     * @return None
     */
    ~AnchorBaseDet();

    /**
     * @brief 图片预处理
     * @param ori_img 原始图片
     * @return None
     */
    void pre_process(cv::Mat ori_img);

    /**
     * @brief 视频流预处理（ai2d for isp）
     * @return None
     */
}
```

```

void pre_process();

/**
 * @brief kmodel推理
 * @return None
 */
void inference();

/**
 * @brief kmodel推理结果后处理
 * @param frame_size 原始图像/帧宽高，用于将结果放到原始图像大小
 * @param results 后处理之后的基于原始图像的检测结果集合
 * @return None
 */
void post_process(FrameSize frame_size, vector<ob_det_res> &results);

private:

/**
 * @brief 检查结果的初步处理
 * @param data 模型输出一层的头指针
 * @param frame_size 原始图像/帧宽高，用于将结果放到原始图像大小
 * @param k 模型的第k层索引
 * @return 处理后的检测框集合
 */
vector<ob_det_res> decode_infer(float* data, FrameSize frame_size, int k);

/**
 * @brief 对检测结果进行非最大值抑制
 * @param input_boxes 检测框集合
 * @return None
 */
void nms(vector<ob_det_res>& input_boxes);

std::unique_ptr<ai2d_builder> ai2d_builder_; // ai2d构建器
runtime_tensor ai2d_in_tensor_;           // ai2d输入tensor
runtime_tensor ai2d_out_tensor_;           // ai2d输出tensor
uintptr_t vaddr_;                          // isp的虚拟地址
FrameCHWSize isp_shape_;                  // isp对应的地址大小

float ob_det_thresh; //检测框分数阈值
float ob_nms_thresh; //nms阈值
vector<string> labels; //类别名字
int num_class; //类别数
int strides[STRIDE_NUM]; //每层检测结果的分辨率缩减被数
float anchors[3][3][2]; //检测的预设anchor

int input_height; //模型输入高
int input_width; //模型输入宽

float *output_0; //读取kmodel输出
float *output_1; //读取kmodel输出

```

```
float *output_2;    //读取kmodel输出
};
```

上述代码是实现目标检测任务的类定义，主要定义目标检测模型推理的前处理、推理、后处理接口。初始化ai2d构建器实现用于图像预处理。还定义了一些目标检测任务的变量，比如类别数、标签列表、检测阈值等。具体实现在anchorbase_det.cc中。

```
void print_usage()
{
    cout << "模型推理时传参说明: " << "<config_file> <kmodel_det> <input_mode>  
<debug_mode>" << endl  
        << "Options:" << endl  
        << "  config_file    部署所用json配置文件,默认为 deploy_config.json\n"  
        << "  kmodel_det     kmodel路径 \n"  
        << "  input_mode     本地图片(图片路径)/ 摄像头(None) \n"  
        << "  debug_mode     是否需要调试, 0、1、2分别表示不调试、简单调试、详细调试\n"  
        << "\n"  
        << endl;
}

int main(int argc, char *argv[])
{
    std::cout << "case " << argv[0] << " built at " << __DATE__ << " " << __TIME__  
<< std::endl;
    if (argc != 5)
    {
        print_usage();
        return -1;
    }
    //video
    if (strcmp(argv[3], "None") == 0)
    {
        std::thread thread_isp(video_proc, argv);
        while (getchar() != 'q')
        {
            usleep(10000);
        }

        isp_stop = true;
        thread_isp.join();
        return -1;
    }
    //image
    else
    {
        image_proc(argv);
        return -1;
    }
}
```

上述代码是main.cc文件中的一部分，主要实现解析传入参数，打印使用说明，实现两个不同分支的推理。如果输入的第二个参数是推理图像路径，则调用image_proc函数进行图像推理；如果传入的是None，则调用video_proc函数进行视频流推理。

```
void image_proc_ob_det(config_args args, char *argv[])
{
    //图像推理代码...
}

void video_proc_ob_det(config_args args, char *argv[])
{
    //视频流推理代码...
}

int video_proc(char *argv[])
{
    config_args args;
    string config = argv[1];
    Utils::parse_args(config, args);
    video_proc_ob_det(args, argv);
    return -1;
}

int image_proc(char *argv[])
{
    config_args args;
    string config = argv[1];
    Utils::parse_args(config, args);
    image_proc_ob_det(args, argv);
    return -1;
}
```

上述代码是main.cc的一部分，主要实现参数解析功能，在image_proc和video_proc中将传入的参数解析出来，调用parse_args函数将目标检测阈值，标签等从deploy.json文件中读出作为参数传递给image_proc_ob_det和video_proc_ob_det调用。

```
void image_proc_ob_det(config_args args, char *argv[])
{
    cv::Mat ori_img = cv::imread(argv[3]);
    int ori_w = ori_img.cols;
    int ori_h = ori_img.rows;
    vector<ob_det_res> results;
    AnchorBaseDet ob_det(args, argv[2], atoi(argv[4]));
    ob_det.pre_process(ori_img);
    ob_det.inference();
    ob_det.post_process({ori_w, ori_h}, results);

    Utils::draw_ob_det_res(ori_img, results);
    cv::imwrite("result_ob_det.jpg", ori_img);
}
```


上述代码是main.cc中的图像推理代码部分，首先从图片路径初始化cv::Mat对象ori_img，然后初始化AnchorBaseDet实例ob_det，调用ob_det预处理函数pre_process，推理函数reference，后处理函数post_process，最后调用utils.h中的draw_ob_det_res将结果绘制在图片上并保存为result_ob_det.jpg。如您需要修改前后处理部分，可在AnchorBaseDet.cc中进行修改，如您想添加其他工具方法，可在utils中定义，并在utils.cc中实现。

```
void video_proc_ob_det(config_args args, char *argv[])
{
    vivcap_start();

    k_video_frame_info vf_info;
    void *pic_vaddr = NULL;          //osd

    memset(&vf_info, 0, sizeof(vf_info));

    vf_info.v_frame.width = osd_width;
    vf_info.v_frame.height = osd_height;
    vf_info.v_frame.stride[0] = osd_width;
    vf_info.v_frame.pixel_format = PIXEL_FORMAT_ARGB_8888;
    block = vo_insert_frame(&vf_info, &pic_vaddr);

    // alloc memory
    size_t paddr = 0;
    void *vaddr = nullptr;
    size_t size = SENSOR_CHANNEL * SENSOR_HEIGHT * SENSOR_WIDTH;
    int ret = kd_mpi_sys_mmz_alloc_cached(&paddr, &vaddr, "allocate", "anonymous",
size);
    if (ret)
    {
        std::cerr << "physical_memory_block::allocate failed: ret = " << ret << ",
errno = " << strerror(errno) << std::endl;
        std::abort();
    }

    vector<ob_det_res> results;

    AnchorBaseDet ob_det(args, argv[2], {SENSOR_CHANNEL, SENSOR_HEIGHT,
SENSOR_WIDTH}, reinterpret_cast<uintptr_t>(vaddr), reinterpret_cast<uintptr_t>
(paddr), atoi(argv[4]));
    while (!isp_stop)
    {
        ScopedTiming st("total time", 1);

        {
            ScopedTiming st("read capture", atoi(argv[4]));
            // VICAP_CHN_ID_1 out rgb888p
            memset(&dump_info, 0, sizeof(k_video_frame_info));
            ret = kd_mpi_vicap_dump_frame(vicap_dev, VICAP_CHN_ID_1, VICAP_DUMP_YUV,
&dump_info, 1000);
            if (ret) {
```

```

        printf("sample_vicap...kd_mpi_vicap_dump_frame failed.\n");
        continue;
    }
}

{
    ScopedTiming st("isp copy", atoi(argv[4]));
    // 从vivcap中读取一帧图像到dump_info
    auto vbvaddr = kd_mpi_sys_mmap_cached(dump_info.v_frame.phys_addr[0],
size);
    memcpy(vaddr, (void *)vbvaddr, SENSOR_HEIGHT * SENSOR_WIDTH * 3); // 这
里以后可以去掉, 不用copy
    kd_mpi_sys_munmap(vbvaddr, size);
}

results.clear();

ob_det.pre_process();
ob_det.inference();

ob_det.post_process({SENSOR_WIDTH, SENSOR_HEIGHT}, results);

cv::Mat osd_frame(osd_height, osd_width, CV_8UC4, cv::Scalar(0, 0, 0, 0));
cv::Mat osd_frame_tmp;

{
    ScopedTiming st("osd draw", atoi(argv[4]));
    Utils::draw_ob_det_res(osd_frame, results, {osd_width, osd_height},
{SENSOR_WIDTH, SENSOR_HEIGHT});
    cv::flip(osd_frame, osd_frame_tmp, 0);
    cv::flip(osd_frame_tmp, osd_frame, 1);
}

{
    ScopedTiming st("osd copy", atoi(argv[4]));
    memcpy(pic_vaddr, osd_frame.data, osd_width * osd_height * 4);
    //显示通道插入帧
    kd_mpi_vo_chn_insert_frame(osd_id+3, &vf_info); //K_VO_OSD0
    printf("kd_mpi_vo_chn_insert_frame success \n");

    ret = kd_mpi_vicap_dump_release(vicap_dev, VICAP_CHN_ID_1, &dump_info);
    if (ret) {
        printf("sample_vicap...kd_mpi_vicap_dump_release failed.\n");
    }
}
}

vo_osd_release_block();
vivcap_stop();

```

```

// free memory
ret = kd_mpi_sys_mmz_free(paddr, vaddr);
if (ret)
{
    std::cerr << "free failed: ret = " << ret << ", errno = " << strerror(errno)
<< std::endl;
    std::abort();
}
}

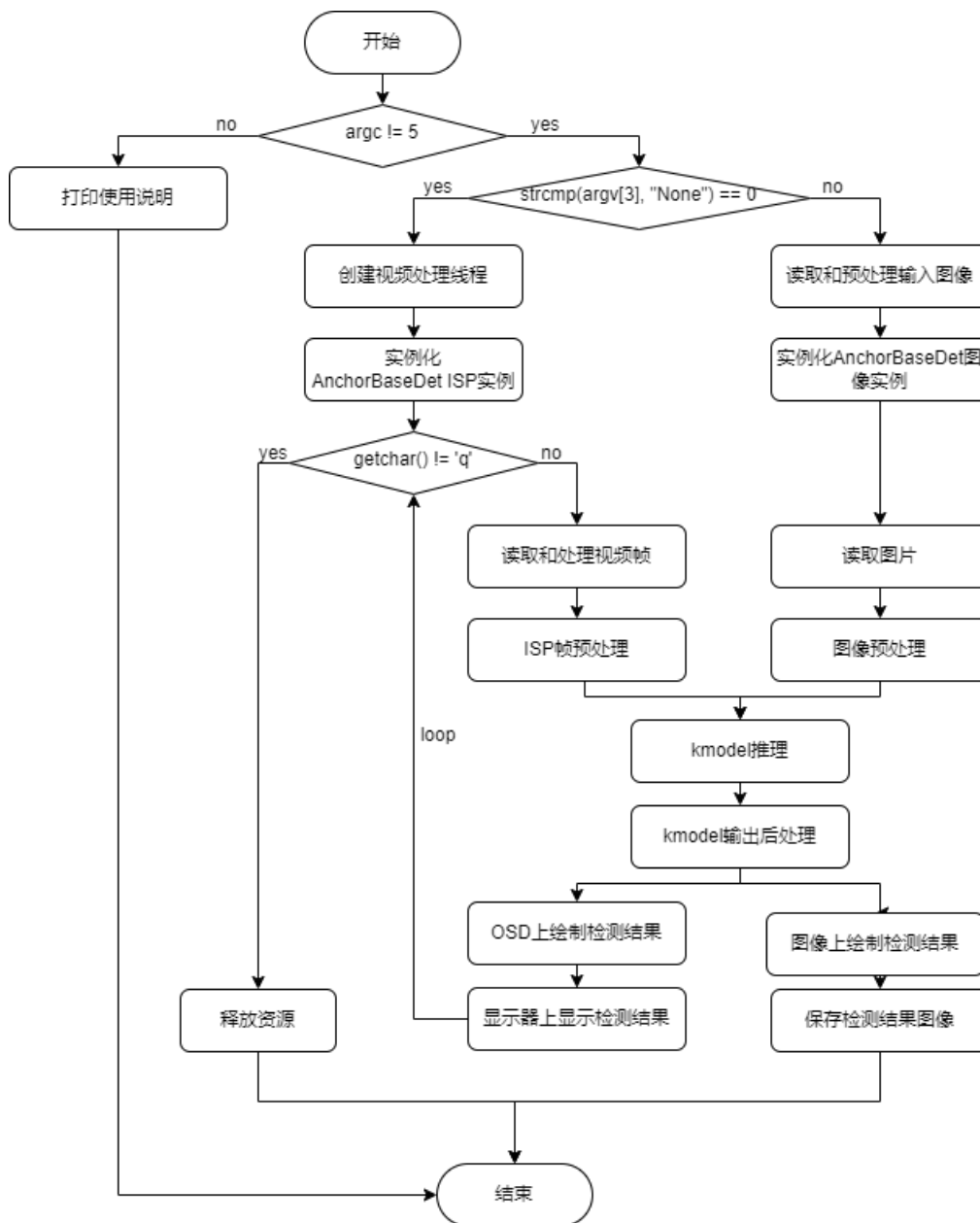
```

上述代码是main.cc中对视频流进行目标检测操作的部分。下面是详细解析：

- vivcap_start()和 vivcap_stop()函数用于开始和停止视频捕获；
- k_video_frame_info vf_info定义一个 k_video_frame_info 结构体变量 vf_info，用于存储视频帧的信息；
- void *pic_vaddr = NULL定义一个 void 指针 pic_vaddr，用于存储 OSD（On-Screen Display）图像数据；
- memset(&vf_info, 0, sizeof(vf_info))将 vf_info 结构体的内存初始化为零，然后设置视频帧的信息，包括宽度、高度、stride 和像素格式等；
- block = vo_insert_frame(&vf_info, &pic_vaddr)调用 vo_insert_frame 函数插入帧数据；
kd_mpi_sys_mmz_alloc_cached 函数分配一块内存，用于存储图像数据，paddr 存储物理地址，vaddr 存储虚拟地址，size 是内存块大小；
- 创建 AnchorBaseDet 对象 ob_det，用于实现目标检测任务；
- 创建一个空的 results 向量，用于存储目标检测结果。
- 进入循环，只要 isp_stop 标志不为真时：
 - a. 使用 kd_mpi_vicap_dump_frame 从视频捕获设备中获取一帧图像数据，存储在 dump_info 中；
 - b. 通过 kd_mpi_sys_mmap_cached 和 memcpy 将捕获的图像数据复制到之前分配的内存块中；
 - c. 清空 results 向量，调用 ob_det 的预处理方法、推理方法和后处理方法，对图像进行目标检测；
 - d. 利用目标检测结果，在 OSD 图像上绘制检测信息；
 - e. 使用 memcpy 将 OSD 图像数据复制到之前分配的 OSD 数据块中；
 - f. 通过 kd_mpi_vo_chn_insert_frame 将 OSD 图像插入到显示通道；
 - g. 通过 kd_mpi_vicap_dump_release 释放之前捕获的图像。
- 循环结束后，释放 OSD 相关的资源，通过 vo_osd_release_block() 和 vivcap_stop() 函数；
- 使用 kd_mpi_sys_mmz_free 释放之前分配的内存块。

通过上述代码实现目标检测任务的视频流推理。

代码流程图



k230_code/k230_deploy/CMakeLists.txt脚本说明

```

set(src main.cc utils.cc ai_base.cc json.cpp anchorbase_det.cc)
set(bin main.elf)

include_directories(${PROJECT_SOURCE_DIR})
include_directories(${nncase_sdk_root}/riscv64/rvvlib/include)
include_directories(${k230_sdk}/src/big/mpp/userapps/api/)
include_directories(${k230_sdk}/src/big/mpp/include)
include_directories(${k230_sdk}/src/big/mpp/include/comm)
include_directories(${k230_sdk}/src/big/mpp/userapps/sample/sample_vo)
link_directories(${nncase_sdk_root}/riscv64/rvvlib/)

add_executable(${bin} ${src})
target_link_libraries(${bin} -Wl,--start-group rvv Nncase.Runtime.Native
nncase.rt_modules.k230 functional_k230 sys vicap vb cam_device cam_engine

```

```

hal oslayer ebase fpga isp_drv binder auto_ctrl common cam_caldb isi 3a
buffer_management cameric_drv video_in virtual_hal start_engine cmd_buffer
switch cameric_reg_drv t_database_c t_mxml_c t_json_c t_common_c vo sensor atomic
dma -wl,--end-group)

target_link_libraries(${bin} opencv_imgproc opencv_imgcodecs opencv_core zlib
libjpeg-turbo libopenjp2 libpng libtiff libwebp csi_cv)
install(TARGETS ${bin} DESTINATION bin)

```

这是k230_code/k230_deploy目录下的CMakeLists.txt脚本，设置编译的C++文件和生成的elf可执行文件名称，由下面：

```

set(src main.cc utils.cc ai_base.cc anchorbase_det.cc)
set(bin main.elf)

```

- `include_directories(${PROJECT_SOURCE_DIR})`：添加项目的根目录到头文件搜索路径中。
- `include_directories(${nncase_sdk_root}/riscv64/rvvlib/include)`：添加 nncase RISC-V 向量库的头文件目录。
- `include_directories(${k230_sdk}/src/big/mpp/userapps/api/)`：添加 k230 SDK 中的用户应用程序 API 头文件目录。
- `include_directories(${k230_sdk}/src/big/mpp/include)`：添加 k230 SDK 的一般头文件目录。
- `include_directories(${k230_sdk}/src/big/mpp/include/comm)`：添加与通信相关的头文件目录。
- `include_directories(${k230_sdk}/src/big/mpp/userapps/sample/sample_vo)`：添加示例 vo（视频输出）应用程序头文件目录。

```

link_directories(${nncase_sdk_root}/riscv64/rvvlib/)：添加链接器搜索路径，指向 nncase
RISC-V 向量库的目录。
add_executable(${bin} ${src})：创建一个可执行文件，将之前设置的源文件列表作为输入。
target_link_libraries(${bin} ...)：设置可执行文件需要链接的库。列表中列出了各种库，包括
nncase 相关的库、k230 SDK 的库，以及其他一些库。
target_link_libraries(${bin} opencv_imgproc opencv_imgcodecs opencv_core zlib
libjpeg-turbo libopenjp2 libpng libtiff libwebp csi_cv)：将一些 OpenCV 相关的库和其他一些库链接到可执行文件中。
install(TARGETS ${bin} DESTINATION bin)：安装生成的可执行文件到指定的目标路径（bin 目录）中。

```

上述是k230_code/k230_deploy目录下的CMakeLists.txt脚本说明。

k230_code/CMakeLists.txt脚本说明

```

set(src main.cc utils.cc ai_base.cc json.cpp anchorbase_det.cc)
set(bin main.elf)

include_directories(${PROJECT_SOURCE_DIR})
include_directories(${nncase_sdk_root}/riscv64/rvvlib/include)
include_directories(${k230_sdk}/src/big/mpp/userapps/api/)
include_directories(${k230_sdk}/src/big/mpp/include)
include_directories(${k230_sdk}/src/big/mpp/include/comm)
include_directories(${k230_sdk}/src/big/mpp/userapps/sample/sample_vo)
link_directories(${nncase_sdk_root}/riscv64/rvvlib/)

```

```

add_executable(${bin} ${src})
target_link_libraries(${bin} -wl,--start-group rvv Nncase.Runtime.Native
nncase.rt_modules.k230 functional_k230 sys vicap vb cam_device cam_engine
  hal oslayer ebase fpga isp_drv binder auto_ctrol common cam_caldb isi 3a
buffer_management cameric_drv video_in virtual_hal start_engine cmd_buffer
  switch cameric_reg_drv t_database_c t_mxml_c t_json_c t_common_c vo sensor atomic
dma -wl,--end-group)

target_link_libraries(${bin} opencv_imgproc opencv_imgcodecs opencv_core zlib
libjpeg-turbo libopenjp2 libpng libtiff libwebp csi_cv)
install(TARGETS ${bin} DESTINATION bin)

```

这是k230_code目录下的CMakeLists.txt脚本。该脚本重点关注如下部分

```

set(nncase_sdk_root "${PROJECT_SOURCE_DIR}/../../nncase/"):设置nncase目录
set(k230_sdk ${nncase_sdk_root}/../../):设置k230_sdk的目录，当前是从nncase目录的三级父
目录得到
set(CMAKE_EXE_LINKER_FLAGS "-T ${PROJECT_SOURCE_DIR}/cmake/link.lds --static"):设置链
接脚本路径，链接脚本放于k230_code/cmake下
...
add_subdirectory(k230_deploy): 添加待编译的工程子目录，如您要编译自己的工程，可以更换该行

```

以上是k230_code目录下的CMakeLists.txt脚本说明。

k230_code/build_app.sh脚本说明

```

#!/bin/bash
set -x

# set cross build toolchain
# 将交叉编译工具链的路径添加到系统的 PATH 环境变量中，以便在后续的命令中使用。该工具链是使用的内核编
译工具链。
export PATH=$PATH:/opt/toolchain/riscv64-linux-musleabi_for_x86_64-pc-linux-gnu/bin/

clear
rm -rf out
mkdir out
pushd out
cmake -DCMAKE_BUILD_TYPE=Release \
      -DCMAKE_INSTALL_PREFIX=`pwd` \
      -DCMAKE_TOOLCHAIN_FILE=cmake/Riscv64.cmake \
      ..

make -j && make install
popd

# 生成的main.elf可以在k230_code目录下的k230_bin文件夹下找到
k230_bin=`pwd`/k230_bin
rm -rf ${k230_bin}
mkdir -p ${k230_bin}

```

```
if [ -f out/bin/main.elf ]; then
    cp out/bin/main.elf ${k230_bin}
fi
```

AI代码编译

将项目中的k230_code文件夹拷贝到k230_sdk目录下的src/big/nncase下，执行编译脚本，将C++代码编译成main.elf可执行文件。

```
./build_app.sh
```

若权限不够，可使用如下代码赋予相关权限：

```
chmod +x build_app.sh
./build_app.sh
```

文件拷贝

按照上文第4节配置好文件传输，在MobaXterm上的小核界面进入/sharefs，将训练得到的checkpoints文件夹下kmodel文件、gen文件夹下deploy.json文件的和编译得到的main.elf文件拷贝到开发板的sharefs目录下新建的项目文件夹test_det下。同时拷贝一张待推理的图片(可以随机在data下选择一张)。

```
test_det
├─best.kmodel
├─deploy.json
├─main.elf
└─test.jpg
```

模型板上运行

在大核COM口界面执行main.elf实现水果目标检测。

如进行静态图推理，执行下述代码(注意：代码需在大核下执行，文件拷贝需在小核下完成)：

```
"模型推理时传参说明：<config_file> <kmodel_det> <input_mode> <debug_mode>"
"Options:"
"  config_file      部署所用json配置文件,默认为 deploy_config.json"
"  kmodel_det       kmodel路径"
"  input_mode       本地图片(图片路径)/ 摄像头(None)"
"  debug_mode       是否需要调试, 0、1、2分别表示不调试、简单调试、详细调试"
main.elf deploy.json best.kmodel test.jpg 2
```

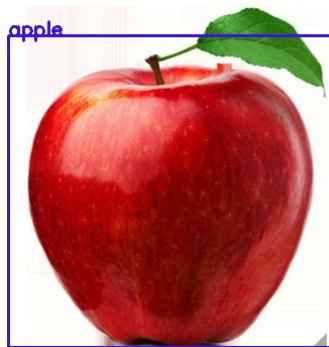
如执行摄像头视频流推理，执行下述代码：

```
main.elf deploy.json best.kmodel None 2
```

上板部署效果

```
msh /sharefs/test_det>./main.elf deploy.json best.kmodel test.jpg 0
case ./main.elf built at Aug 18 2023 13:02:42
Deploy Json config file = deploy.json
apple 0.33
```

保存的识别结果：



工具

烧录工具the balena Etcher: <https://etcher.balena.io/>

局域网文件传输工具Tftpd64: <https://bitbucket.org/phjounin/tftpd64/downloads/>

MobaXterm下载地址: <https://mobaxterm.mobatek.net/download.html>

参考

k230_sdk github: https://github.com/kendryte/k230_sdk

k230_sdk_doc github: [k230_sdk 使用说明](#)

k230_sdk gitee: https://gitee.com/kendryte/k230_sdk