论文地址

https://arxiv.org/pdf/1804.07723.pdf

论文介绍

使用部分卷积的方法，其中卷积被掩蔽，并且仅基于有效像素进行重新归一化等处理。

在训练阶段，将空白或缺失的部分引入上述数据集的完整训练图像中，以使网络能够学习重建缺失的像素。

在测试阶段，另一批没有在训练期间使用的空白或缺失部分被引入数据集里的测试图像，以对重建的图像的精度进行无偏验证。

数据文件自己新建

安装好环境

Python 3

PyTorch 1.0.0用的是

NVIDIA GPU + CUDA cuDNN

等一些包

pip install -r requirements.txt

训练

python train.py \

--image\_root [path to input image directory] \

--mask\_root [path to masks directory]

例如 python train.py --image\_root datasets\ --mask\_root masks\ --batch\_size 16

python train.py --image\_root datasets\ --mask\_root masks\ --batch\_size 16 --pre\_trained snapshots\PairsStreetView\ckpt\

其他的参数在train.py里面看

测试

python eval.py \

--pre\_trained [path to checkpoints] \

--image\_root [path to input image directory] \

--mask\_root [path to masks directory]

例如

python eval.py --pre\_trained snapshots\PairsStreetView\ckpt\model\_20.pth --image\_root datasets\ --mask\_root masks\

适用于

保存的测试图片依次为

masks[i]

damaged\_images[i]

outputs[i]

outputs\_comps[i]

ground\_truths[i]