3D-RETR 项目复现指南

zrj-cn

221900357

221900357@smail.nju.edu.cn

南京大学 智能科学与技术

- 1. 项目介绍:
 - (1) 项目名称: 3D-RETR
 - (2) 项目链接: https://github.com/fomalhautb/3D-RETR
 - (3) 项目框架:
 - (1) cuda10.1
 - (2) torchvision=0.9.1
 - ③ python=3.6.13
 - (4) 需要的数据集:
 - ① ShapeNet-Rendering (大小约 12G)
 - 1) 项目提供的下载链接 (来自 stanford 镜像)
 - 2 ShapeNetVox32
 - 1) 项目提供的下载链接 (来自 stanford 镜像)
 - ③ 说明: 因为项目提供的数据集下载链接下载速度出奇的慢, 所以这里提供我下载好的数据集的南大镜像链接:
 - 1) 南大网盘链接 (有效期至 2025 年 1 月 31 日)
- 2. 项目搭建流程:
 - (1) 注意事项:
 - ① 请确保所用 GPU 架构适配 cuda 版本和 torch 版本
 - ② 训练该模型需要较大算力, 我选择了在 AutoDL 租了一块 32GB 的 RTX Tesla V100, 这是因为其相对强大并且适配 cuda10.1 (之前租 3090 和 4090 都很难调到适配)
 - (2) 下载项目:

- ① 使用以下任一命令(第2个命令很难成功执行,尽量选择命令1):
 - 1) git clone https://github.com/fomalhautb/3D-RETR.git
 - 2) git clone git@github.com:FomalhautB/3D-RETR.git
- ② 或者直接下载项目并用 unzip 解压缩:
- (3) 进入 3D-RETR 目录, 创建 3d-retr 环境:
 - ① 创建环境:
 - 1) cd 3D-RETR
 - 2) conda env create -f config/environment.yaml
 - ② 激活环境:
 - 1) conda activate 3d-retr
 - ③ 注意事项:
 - 1) 如果环境打不开:请尝试重启 kernel
 - 2) 若依照上述流程创建环境,请确保 GPU 型号适配 cuda10.1 的版本。
- (4) 解压缩数据集并创建环境变量:
 - ① 进入 data 目录,解压缩数据集:
 - 1) cd data
 - tar -zxvf ShapeNetRendering.tgz
 - 3) tar -zxvf ShapeNetVox32.tgz
 - ② 创建环境变量:
 - 1) vim ~/.bashrc
 - export SHAPENET_IMAGE=/autodl-tmp/ShapeNetRendering
 - 3) export SHAPENET_VOXEL=/autodl-tmp/ShapeNetVox32
 - 4) source ~/.bashrc
 - ③ 检查环境变量是否正确:
 - 1) echo \$SHAPENET IMAGE
 - 2) echo \$SHAPENET VOXEL
- (5) 训练尝试: 项目官方提供了一个指令来尝试训练单视图的三维 重建:

```
python train.py \
   --model image2voxel \
   --transformer_config config/3d-retr-b.yaml \
   --annot_path data/ShapeNet.json \
   --model_path $SHAPENET_VOX \
   --image_path $SHAPENET_IMAGES \
   --gpus 1 \
   --precision 16 \
   --deterministic \
   --train_batch_size 16 \
   --val_batch_size 16 \
   --num_workers 4 \
   --check_val_every_n_epoch 1 \
   --accumulate_grad_batches 1 \
   --view_num 1 \
   --sample_batch_num 0 \
   --loss_type dice \
```

① 勘误: 官方给的命令是有错误的, 错误在于 "--model_path \$SHAPENET_VOX"和 "--image_path \$SHAPENET_IMAGES", \$SHAPENET_VOX和 \$SHAPENET_IMAGES 是不存在的, 因为在项目的

markdown 文件中,我们设定的环境变量为 \$SHAPENET_VOXEL 和\$SHAPENET_IMAGE,而非 \$SHAPENET_VOX 和\$SHAPENET_IMAGES。这里需要将 命令更正。

② 以下给出更正后的指令:

python train.py --model image2voxel

- --transformer_config config/3d-retr-b.yaml --annot_path
- data/ShapeNet.json --model_path \$SHAPENET_VOXEL
- --image_path \$SHAPENET_IMAGE --gpus 1 --precision
- 16 --deterministic --train_batch_size 16 --val_batch_size
- 16 --num_workers 4 --check_val_every_n_epoch 1
- --accumulate_grad_batches 1 --view_num 1
- --sample_batch_num 0 --loss_type dice
- ③ 除此之外需要注意:
 - 1) 如果你的文件目录是如下形式,运行时仍会报错,会显示找不到数据集的相关文件:

root

----3D-RETR

----train.py (and so on)

----autodl-tmp (or other file especially for data)

-----ShapeNetRendering

-----ShapeNetVox32

- 2) 出现以上情况是因为:
 - a. 运行指令时必须处于 3D-RETR 目录下,这是因为 指令中很多命令都默认直接在该文件夹下进行寻找。
 - b. 而先前我们将环境变量设置成了:
 - a) exportSHAPENET_IMAGE=/autodI-tmp/ShapeNetRenderingb) export
 - b) export SHAPENET_VOXEL=/autodl-tmp/ShapeNetVox32
 - c. 这就导致指令实际上会寻找路径root/3D-RETR/autodl-tmp/ShapeNetRendering 和root/3D-RETR/autodl-tmp/ShapeNetVox32, 这肯定是找不到的。
- 3) 解决方法:
 - a. 既然已知文件目录形状,并且执行指令时必须在 3D-RETR 目录下,那么改变环境变量;
 - b. 将环境变量设置为:
 - a) export SHAPENET_IMAGE = ../autodl-tmp/ShapeNetRendering
 - b) export SHAPENET_VOXEL = ../autodl-tmp/ShapeNetVox32
 - c) 记得保存修改并运行修改
- 4) 还应该注意:最好在指令最后<mark>添加——max_epochs 5</mark>或者其他数字的指定,不指定的话,会跑特别特别久,中途停下来也不会记录 checkpoint,所以选择一个小的epoch 数很重要,至少会获得 checkpoint,这对于后续的 eval 很重要。

3. 代码的复现

- (1) eval.py 的复现:
 - ① 在复现代码中, eval.py 的复现被命名为了 eval2.py, 其参照了原 eval 代码进行复现并添加了中文注释, 方便理解代码中各部分函数的功能和相互之间的逻辑关系。
 - ② 其他的一些代码文件也进行了注释工作。
- (2) 如何运行测试代码:
 - ① 项目官方没有给出运行 eval 的指令,这里给出我测试时使用的指令:

python eval.py --annot_path data/ShapeNet.json
--model_path \$SHAPENET_VOXEL --image_path
\$SHAPENET_IMAGE --batch_size 1 --num_workers 8
--seed 0 --split val --transformer_config
config/3d-retr-b.yaml --background 0 0 0 --beam 1
--view_num 1 --threshold 0.5 --predict --save_path
savepre --resume_from_checkpoint
mlruns/1/3bea0bf41e594498a4bfb60e147007f5/checkp
oints/epoch=04-iouval_iou=0.57091.ckpt

② 注意:

- 1) 模型必须经过训练,否则是没有 checkpoint 来用于测试与评估的。
- 2) 每人的 checkpoint 不一定相等。以自己的 checkpoint

为准。

- 3) 我提供的复现代码文件夹中包含我的 checkpoint, 可以直接使用,请确保路径正确。(eval 指令在 3D-RETR目录下运行)
- 4) 请在 3D-RETR 目录下新建 savepre 目录用于保存预测的模型。

③ 勘误:

1) <u>在官方代码的基础上</u>直接运行我所给的 eval 指令会发生报错:

```
data = [self.dataset[idx] for idx in possibly_batched_index]
File "/root/3D-RETR/src/data/datasets.py", line 31, in __getitem__
    return self._dataset[self._indices[index].item()]
File "/root/3D-RETR/src/data/datasets.py", line 120, in __getitem__
    image = Image.new("RGB", rgba.size, self._background)
File "/root/miniconda3/envs/3d-retr/lib/python3.6/site-packages/PIL/Image.py", line 2642, in new    return im._new(core.fill(mode, size, color))
TypeError: color must be int or tuple
```

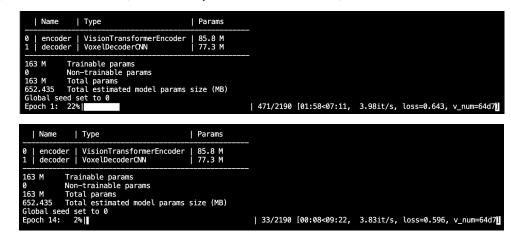
- 2) 关注报错信息,这个错误出现在/src/data/datasets.py 文件中,代码在尝试创建一个新的 Image 对象时,发 现 color 参数的类型不正确。
- 3) 于是对代码进行更正,确保参数正确:以下图片的第 91 行代码是后续添加的,改在 init 方法内。

```
self._model_path = model_path
self._image_path = image_path
self._image_transforms = image_transforms
self._mode = mode
self._background = background
self._view_num = view_num
self._background = (255, 255, 255) # 白色背景
```

④ 运行情况:修改后能正确测试

```
Ignored parameter "head.weight" on loading
Ignored parameter "head.bias" on loading
Ignored parameter "head.dist.weight" on loading
Ignored parameter "head_dist.weight" on loading
Ignored parameter "head_dist.bias" on loading
GPU available: True, used: False
TPU available: True, used: False
TPU available: False, using: 0 TPU cores
/root/miniconda3/envs/3d-retr/lib/python3.6/site-packages/pytorch_lightning/utilities/distributed.py:69: UserWar
ning: GPU available but not used. Set the gpus flag in your trainer `Trainer(gpus=1)` or script `—gpus=1`.
warnings.warn(*args, **kwargs)
Predicting: 100%| 4371/4371 [20:29<00:00, 3.56it/s]
100%| 4371/4371 [03:43<00:00, 19.57it/s]
```

- ⑤ 运行复现的 eval2.py:
 - 1) 将指令中的 eval.py 改为 eval2.py 即可。
- 4. 训练与损失评估:
 - (1) 执行上面提到的命令,程序就会开始训练单视图下基于 3D-RETR-B 模型的三维重建任务。
 - (2) 训练过程如下图所示:
 - ① 第一次训练 (未设置 epoch, 后面停了)



② 第二次训练 (设置 epoch 为 5)

(3) 损失评估:

- ① 从训练过程的 loss 变化趋势可以看出,随着训练的进行,模型损失正在逐步缩小。
- ② 但由于 Transformer 模型的训练与推理速度较慢,而计算加速效果并不优秀,所以导致 3D-RETR 模型的损失降低相对缓慢。
- ③ 模型的评估等板块已经添加在了翻译后的论文当中。论文的翻译版部分模块由我添加,具体情况记录在了论文的脚注中。