

# 工作汇报

2021年5月15日-2021年8月30日

# 工作进展

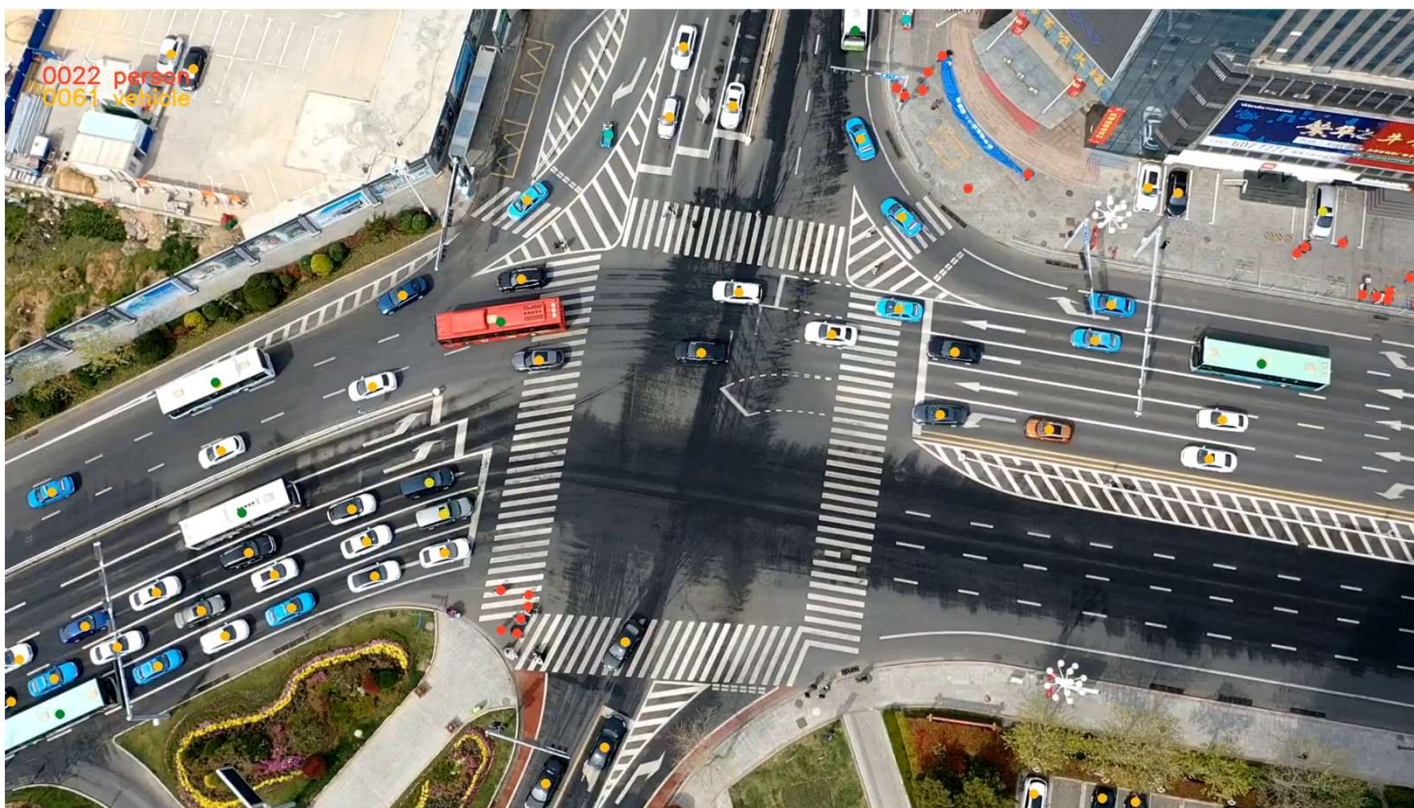
- 项目

- 无人机的多目标计数，定位算法训练
- 计数，定位，追踪 TensorRT模型部署

- 科研

- ICCV rebuttal
- China MM, 图像图形学报, 弱监督的区块标注

# 计数-定位demo



## 计数-定位demo参数

速度	15FPS
设备	Jetson-NX
分辨率	1920x1080
网络分辨率	960x544
引擎	TensorRT 7.0

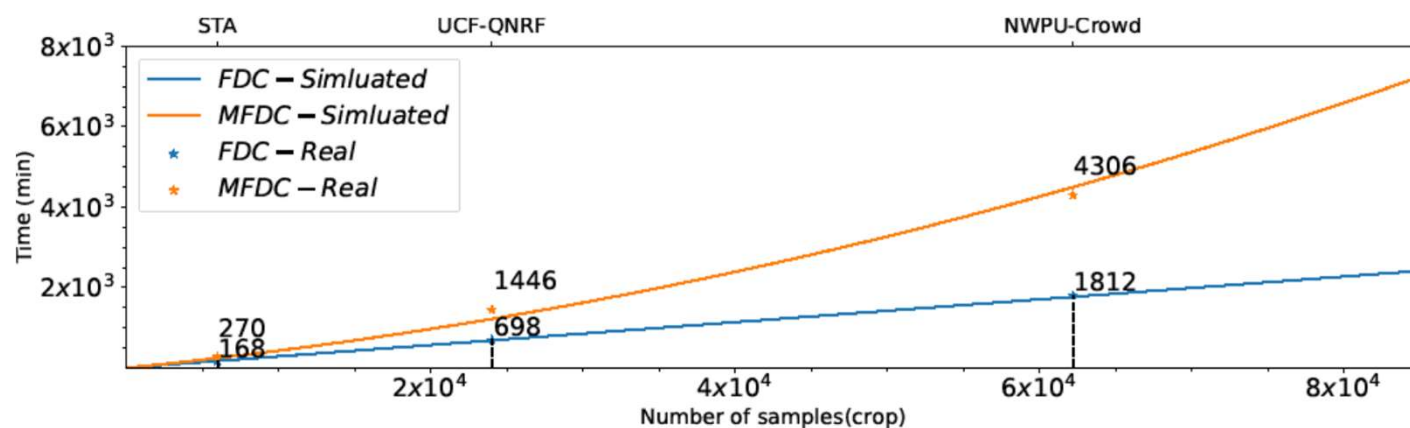
# 追踪demo



计数-定位demo参数	
速度	20FPS
设备	Jetson-NX
分辨率	1920x1080
网络分辨率	512x512
引擎	TensorRT 7.0

# ICCV rebuttal, camera-ready

- 主要关注点：训练时间，从理论上进行了时间的预测，并记录了不同数据集的实际训练时间。
- 替换不同backbone进行实验。



# ChinaMM-图像图形学报

- 弱监督的区块标注
- 预测区块内的总人数，不需要具体的标注信息。
- 通过标签平滑解决密度分布不平衡的问题。
- 通过重排、重组等方法进行自监督辅助训练。