

## 目录

DFace SDK 安装说明书(v1.6.8)	2
1.0 Linux amd64 系统安装	
1.1 环境变量设置	2
1.2 工具包使用	2
1.3 测试源码编译	4
2.0 Linux ARM 系统安装	5
2.1 环境变量设置	5
2.2 工具包使用	5
2.3 测试源码编译	7
2.4 Sentinel 加密狗设置	8
3.0 Windows(64 位)系统安装	9
3.1 环境变量设置	9
3.2 工具包使用	9
3.3 测试源码编译	11
4.0 Android 系统安装	13
4.1 环境变量设置	13
4.2 工具包使用	13
4.3 编译测试	13
5.0 ROS(机器人操作)系统安装	16

# DFace SDK 安装说明书(v1.6.8)

## 1.0 Linux amd64 系统安装

### 1.1 环境变量设置

把 DFace SDK 目录下的 lib/ 目录 和 redistribute/lib/ 目录 添加到 LD\_LIBRARY\_PATH

H 环境变量

```
export LD_LIBRARY_PATH = ...
```

### 1.2 工具包使用

DFace SDK 在 tools 提供了几个工具可以快速在目标机器展开人脸识别类测试。使用 --h

elp 参数可以查看具体使用说明。

#### **testDetectImage (人脸检测图片工具)**

Usage: testDetectImage [model\_path] [num\_threads] [min\_facesize] [img\_path]

[model\_path]: 模型目录

[num\_threads]: 并行运算线程数

[min\_facesize]: 需要被检测的最小人脸尺寸

[img\_path]: 图片路径

#### **testDetectCamera (人脸检测摄像头工具)**

Usage: testDetectCamera [model\_path] [num\_threads] [min\_facesize] [video\_width] [video\_height]

[model\_path]:模型目录

[num\_threads]: 并行运算线程数

[min\_facesize]: 需要被检测的最小人脸尺寸

[video\_width]: 摄像头分辨率宽

[video\_height]: 摄像头分辨率高

#### **testDetectVideo (人脸检测视频工具)**

Usage: testDetectVideo [model\_path] [num\_threads] [min\_facesize] [video\_path]

[model\_path]: 模型目录

[num\_threads]: 并行运算线程数

[min\_facesize]: 需要被检测的最小人脸尺寸

[video\_path]: 视频路径

### **testRecognize (人脸识别工具)**

Usage: testRecognize [model\_path] [num\_threads] [min\_facesize] [accuracy\_mode] [img1\_path] [img2\_path]

[model\_path]: 模型目录

[num\_threads]: 并行运算线程数

[min\_facesize]: 需要被检测的最小人脸尺寸

[accuracy\_mode]: 精度模式 0:普通精度 1:高精度(速度稍慢) 2:实时模式(精度稍低)

[img1\_path]: 图片 1 路径

[img2\_path]: 图片 2 路径

### **testMassiveCompare (大规模 1:N 人脸比对工具)**

Usage: testMassiveCompare [model\_path] [num\_threads] [accuracy\_mode] [size]

[model\_path]: 模型目录

[num\_threads]: 并行运算线程数

[accuracy\_mode]: 精度模式 0:普通精度 1:高精度(速度稍慢) 2:实时模式(精度稍低)

[size]: 1:N 规模,N 值

### **testPoseImage (人脸 68 关键点和 3D 姿态角估计工具)**

Usage: testPoseImage [model\_path] [num\_threads] [min\_facesize] [img\_path]

[model\_path]: 模型目录

[num\_threads]: 并行运算线程数

[min\_facesize]: 需要被检测的最小人脸尺寸

[img\_path]: 图片路径

### **testSexAge (人脸性别和年龄预测工具)**

Usage: testSexAge [model\_path] [num\_threads] [min\_facesize] [img\_path]

[model\_path]: 模型目录

[num\_threads]: 并行运算线程数

[min\_facesize]: 需要被检测的最小人脸尺寸

[img\_path]: 图片路径

### **testBlur (人脸清晰度判断工具)**

Usage: testBlur [model\_path] [num\_threads] [min\_facesize] [img\_path]

[model\_path]: 模型目录

[num\_threads]: 并行运算线程数

[min\_facesize]: 需要被检测的最小人脸尺寸

[img\_path]: 图片路径

### 1.3 测试源码编译

DFace SDK 利用 CMake 相关文件快速构建测试项目，测试源码位于 example 目录。提供脚本编译和手动编译的方法，建议手动编译。

编译工具清单:

工具	描述
编译器	gcc/g++ 版本号 4.8 以上，支持 c++11 标准。
构建工具	Cmake, 版本 3.6 以上。
Ide	vim clion qtcreator codeblocks
标准库	libstdc++6 libc6
链接器	ld.so.3

#### 手动编译

##### 1. 创建编译目录

```
mkdir build & cd build
```

##### 2. 执行 cmake

```
cmake ..
```

如果本地未安装 opencv, 可以用 dface\_sdk 自带的 opencv 库, 例

```
cmake .. -DOpenCV_DIR=${dface_sdk}/redistribute/share/OpenCV
```

##### 3. 构建测试项目

```
make -j 4
```

构建完之后会在 build 目录生成几个可执行文件

## 2.0 Linux ARM 系统安装

### 2.1 环境变量设置

把 DFace SDK 目录下的 lib 目录 和 redistribute/lib 目录 添加到 LD\_LIBRARY\_PATH

环境变量

```
export LD_LIBRARY_PATH = ...
```

**注意:** 该环境变量设置同时对 ARM 终端设备和交叉编译的宿主机有效。

### 2.2 工具包使用

DFace SDK 在 tools 提供了 6 个工具可以快速在目标机器展开人脸识别类测试。使用 --

help 参数可以查看具体使用说明。

#### testDetectImage (人脸检测图片工具)

Usage: testDetectImage [model\_path] [num\_threads] [min\_facesize] [img\_path]

[model\_path]: 模型目录

[num\_threads]: 并行运算线程数

[min\_facesize]: 需要被检测的最小人脸尺寸

[img\_path]: 图片路径

#### testDetectCamera (人脸检测摄像头工具)

Usage: testDetectCamera [model\_path] [num\_threads] [min\_facesize] [video\_width] [video\_height]

[model\_path]:模型目录

[num\_threads]: 并行运算线程数

[min\_facesize]: 需要被检测的最小人脸尺寸

[video\_width]: 摄像头分辨率宽

[video\_height]: 摄像头分辨率高

#### testDetectVideo (人脸检测视频工具)

Usage: testDetectVideo [model\_path] [num\_threads] [min\_facesize] [video\_path]

[model\_path]: 模型目录

[num\_threads]: 并行运算线程数

[min\_facesize]: 需要被检测的最小人脸尺寸

[video\_path]: 视频路径

### **testRecognize (人脸识别工具)**

Usage: testRecognize [model\_path] [num\_threads] [min\_facesize] [accuracy\_mode] [img1\_path] [img2\_path]

[model\_path]: 模型目录

[num\_threads]: 并行运算线程数

[min\_facesize]: 需要被检测的最小人脸尺寸

[accuracy\_mode]: 精度模式 0:普通精度 1:高精度(速度稍慢) 2:实时模式(精度稍低)

[img1\_path]: 图片 1 路径

[img2\_path]: 图片 2 路径

### **testMassiveCompare (大规模 1:N 比对工具)**

Usage: testMassiveCompare [model\_path] [num\_threads] [accuracy\_mode] [size]

[model\_path]: 模型目录

[num\_threads]: 并行运算线程数

[accuracy\_mode]: 精度模式 0:普通精度 1:高精度(速度稍慢) 2:实时模式(精度稍低)

[size]: 1:N 规模,N 值

### **testPoseImage (人脸 68 关键点和 3D 姿态角估计工具)**

Usage: testPoseImage [model\_path] [num\_threads] [min\_facesize] [img\_path]

[model\_path]: 模型目录

[num\_threads]: 并行运算线程数

[min\_facesize]: 需要被检测的最小人脸尺寸

[img\_path]: 图片路径

### **testSexAge (人脸性别和年龄预测工具)**

Usage: testSexAge [model\_path] [num\_threads] [min\_facesize] [img\_path]

[model\_path]: 模型目录

[num\_threads]: 并行运算线程数

[min\_facesize]: 需要被检测的最小人脸尺寸

[img\_path]: 图片路径

### **testBlur (人脸清晰度判断工具)**

Usage: testBlur [model\_path] [num\_threads] [min\_facesize] [img\_path]

[model\_path]: 模型目录

[num\_threads]: 并行运算线程数

[min\_facesize]: 需要被检测的最小人脸尺寸

[img\_path]: 图片路径

## 2.3 测试源码编译

工具	描述
编译器	arm-linux-gnueabi-hf-g++/aarch64-linux-g++ 版本号 4.8 以上，支持 c++11 标准。
构建工具	cmake, 版本 3.6 以上。
Ide	vim clion qtcreator codeblocks
标准库	libstdc++6 libc6
链接器	ld.so.3

DFace SDK 利用 CMake 相关文件快速构建测试项目，测试源码位于 example 目录。由于是 ARM 架构，因此一般在宿主机上执行交叉编译，DFace SDK 提供了 arm 交叉编译的 toolchain。

### 交叉编译

#### 1. 安装交叉编译环境

```
sudo apt-get install gcc-arm-linux-gnueabi-hf
```

```
sudo apt-get install g++-arm-linux-gnueabi-hf
```

如果是 arm 32 位架构(armv7),还需要安装 32 位的库

```
sudo apt-get install ia32-libs
```

```
sudo apt-get install lib32ncurses5 lib32z1
```

#### 2. 创建编译目录

```
mkdir build & cd build
```

### 3. 执行 cmake

```
Cmake .. -DCMAKE_TOOLCHAIN_FILE={DFace SDK 目录}/arm-gnueabi.toolchain.c
```

```
make -DOpenCV_DIR={DFace SDK 目录}/redistribute/share/OpenCV
```

注意: 手动指定了 opencv 库的目录。

### 4. 构建测试项目

```
make -j 4
```

## ARM 终端设备运行

参考 2.1 设置环境变量，把交叉编译完的可执行文件拷贝到 ARM 终端设备运行。

注意: Linux arm 由于加密狗的原因需要 root 权限执行。设置加密狗参考 2.4。

## 2.4 Sentinel 加密狗设置

Linux ARM 的 sentinel 的加密狗需要手动被引导，请将 key/Sentinel/driver/linux\_arm

目录下的所有文件拷贝至 /etc/udev/rules.d 目录。root 权限运行。



## 3.0 Windows(64 位)系统安装

### 3.1 环境变量设置

把 DFace SDK 目录下的 lib 目录 和 redistribute/bins 目录 添加到 PATH 环境变量

### 3.2 工具包使用

DFace SDK 在 tools 提供了 6 个工具可以快速在目标机器展开人脸识别类测试。使用 --help 参数可以查看具体使用说明。

#### testDetectImage.exe (人脸检测图片工具)

Usage: testDetectImage.exe [model\_path] [num\_threads] [min\_facesize] [img\_path]

[model\_path]: 模型目录

[num\_threads]: 并行运算线程数

[min\_facesize]: 需要被检测的最小人脸尺寸

[img\_path]: 图片路径

#### testDetectCamera.exe (人脸检测摄像头工具)

Usage: testDetectCamera.exe [model\_path] [num\_threads] [min\_facesize] [video\_width] [video\_height]

[model\_path]: 模型目录

[num\_threads]: 并行运算线程数

[min\_facesize]: 需要被检测的最小人脸尺寸

[video\_width]: 摄像头分辨率宽

[video\_height]: 摄像头分辨率高

#### testDetectVideo.exe (人脸检测视频工具)

Usage: testDetectVideo.exe [model\_path] [num\_threads] [min\_facesize] [video\_path]

[model\_path]: 模型目录

[num\_threads]: 并行运算线程数

[min\_facesize]: 需要被检测的最小人脸尺寸

[video\_path]: 视频路径

#### testRecognize (人脸识别工具)

Usage: testRecognize.exe [model\_path] [num\_threads] [min\_facesize] [accuracy\_mode] [img1\_path] [img2\_path]

[model\_path]: 模型目录

[num\_threads]: 并行运算线程数

[min\_facesize]: 需要被检测的最小人脸尺寸

[accuracy\_mode]: 精度模式 0:普通精度 1:高精度(速度稍慢) 2:实时模式(精度稍低)

[img1\_path]: 图片 1 路径

[img2\_path]: 图片 2 路径

### **testMassiveCompare.exe (大规模 1:N 比对工具)**

Usage: testMassiveCompare.exe [model\_path] [num\_threads] [accuracy\_mode] [size]

[model\_path]: 模型目录

[num\_threads]: 并行运算线程数

[accuracy\_mode]: 精度模式 0:普通精度 1:高精度(速度稍慢) 2:实时模式(精度稍低)

[size]: 1:N 规模,N 值

### **testPoseImage (人脸 68 关键点和 3D 姿态角估计工具)**

Usage: testPoseImage.exe [model\_path] [num\_threads] [min\_facesize] [img\_path]

[model\_path]: 模型目录

[num\_threads]: 并行运算线程数

[min\_facesize]: 需要被检测的最小人脸尺寸

[img\_path]: 图片路径

### **testSexAge (人脸性别和年龄预测工具)**

Usage: testSexAge.exe [model\_path] [num\_threads] [min\_facesize] [img\_path]

[model\_path]: 模型目录

[num\_threads]: 并行运算线程数

[min\_facesize]: 需要被检测的最小人脸尺寸

[img\_path]: 图片路径

### **testBlur (人脸清晰度判断工具)**

Usage: testBlur.exe [model\_path] [num\_threads] [min\_facesize] [img\_path]

[model\_path]: 模型目录

[num\_threads]: 并行运算线程数

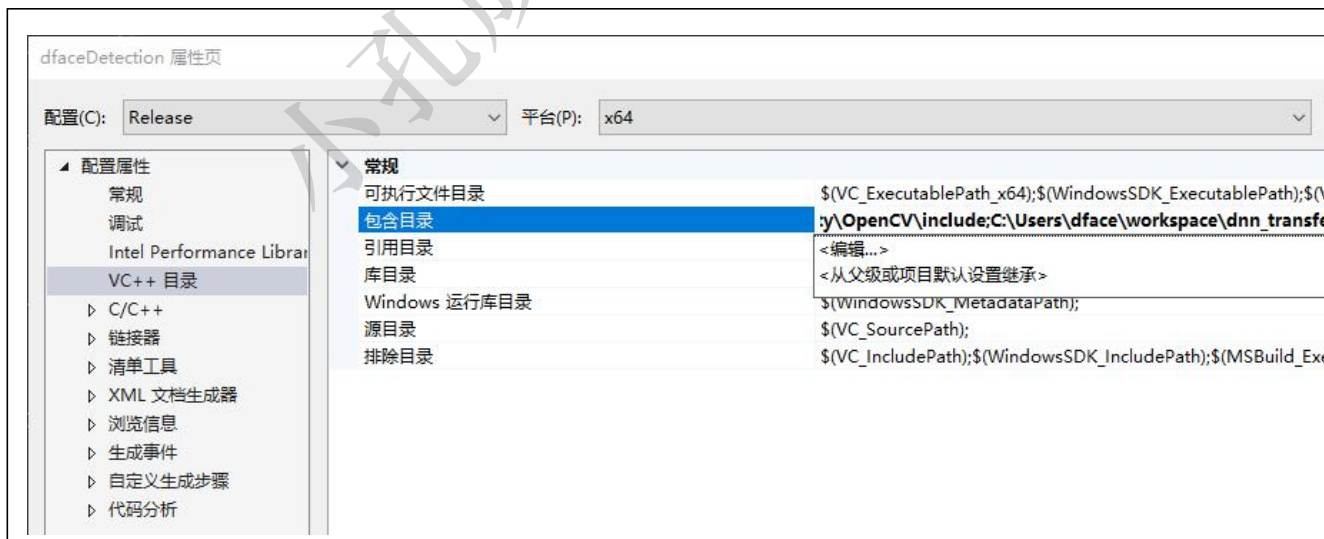
[min\_facesize]: 需要被检测的最小人脸尺寸

[img\_path]: 图片路径

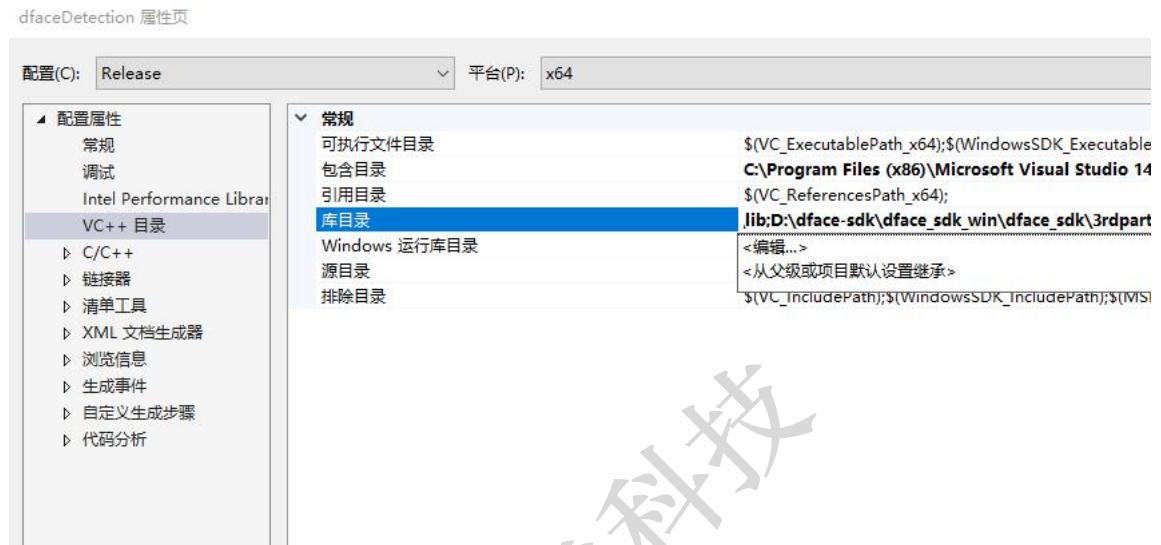
### 3.3 测试源码编译

工具	描述
编译器	Cl(V140) 版本号 V140 以上，需要支持 c++11 标准。
构建工具	Visual studio 2015 以上版本
Ide	Visual studio 2015 以上版本
标准库	
链接器	

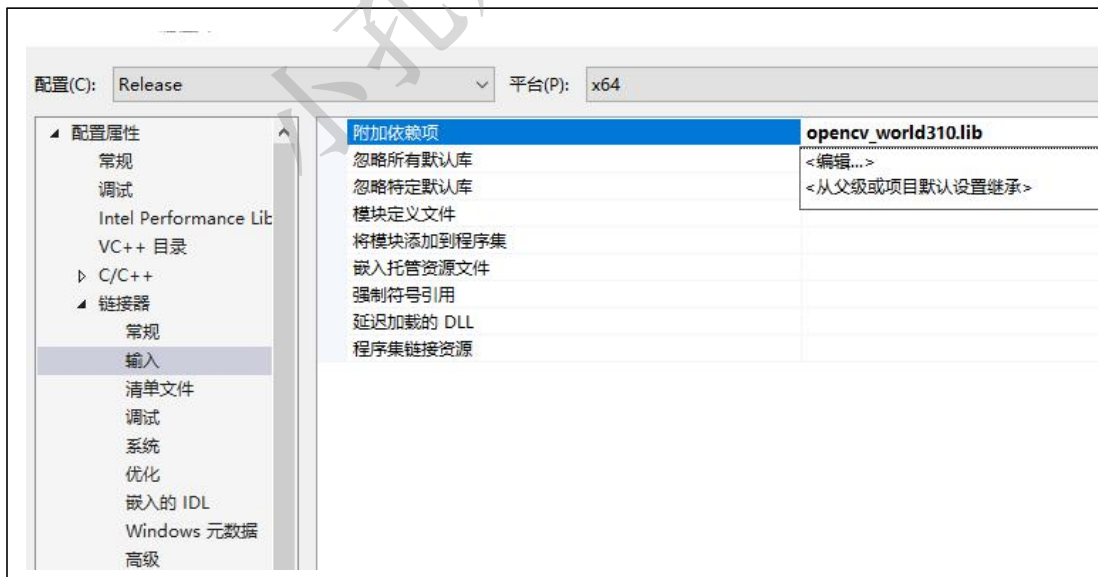
1. 打开 visual studio 2015 新建项目，添加 example 目录下的某个测试文件。
2. 打开 visual studio 项目属性，VC++目录->包含目录->编辑 添加 DFace SDK 目录下的 include 目录和 redistribute\OpenCV\include 目录



3. 打开 visual studio 项目属性，VC++目录->库目录->编辑 把 Dface SDK 目录下的  
redistribute\OpenCV\vc14\lib 目录添加到库目录



4. 打开 visual studio 项目属性，连接器->输入->附加依赖项->编辑 添加  
opencv\_world310.lib



## 4.0 Android 系统安装

### 4.1 环境变量设置

DFace SDK 安卓版本是静态库生成的，无需设置复杂的环境变量。

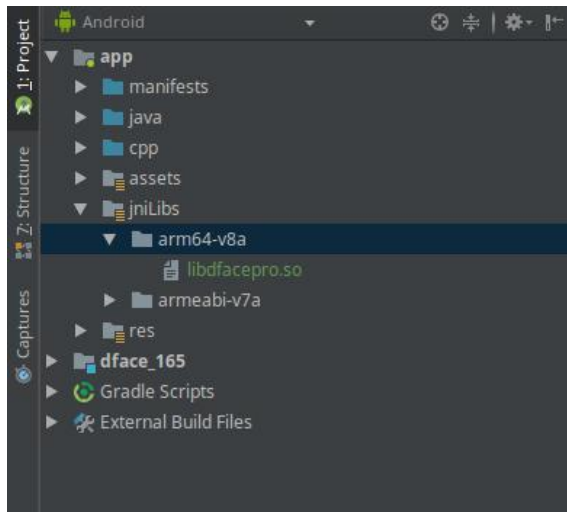
### 4.2 工具包使用

请安装我们的 APK，查看演示。

### 4.3 编译测试

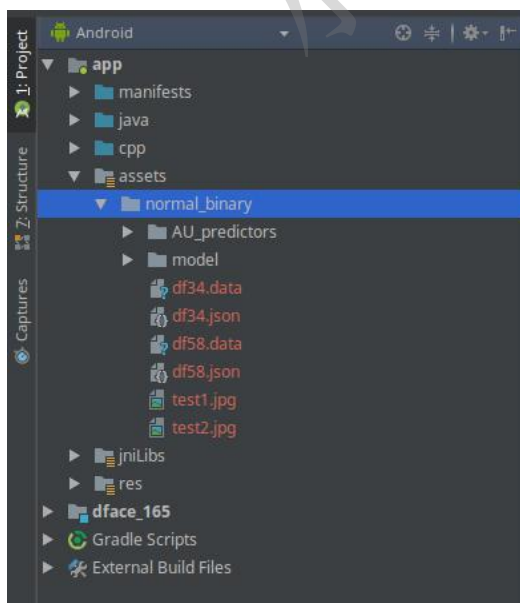
工具	描述
编译器	Clang，最好选择 3.3 以上的版本，支持 c++11 标准。
构建工具	cmake 3.6 以上版本
Ide	Android studio/visual studio
标准库	libc++ (clang 的标准库)
链接器	LLVM，最好选择 3.3 以上的版本，支持 c++11 标准。
NDK	我们的 NDK 选用 r16b 的版本

1. 我们在 example/java 目录下提供了几个例子文件。
2. 把 dface\_sdk 目录下的 lib/libdfacepro.so 库文件拷贝到 Android studio 项目的 jniLibs 目录下，例如 64 位 sdk 放在 jniLibs/arm64-v8a, 32 位 sdk 放在 jniLibs/armeabi-v7a 等。



3. 导入 Jar 包，把 dface\_sdk 目录下的 android/jar/dface.jar 导入 android studio。也可以将 dface\_sdk 目录下的 android/src/main/java 源码拷贝到自己的项目中。

4. 把 dface\_sdk 目录下的 model/normal\_binary 目录拷贝至 android studio 目录下的 assets 目录。运行时请自行将该 assets 目录下的模型目录拷贝至设备的 SD 内存卡中。后续的通道初始化过程依赖于该模型目录。



5. 调用 SDK 之前需要动态加载 libdfacepro.so 库文件。

例如:

```
static {  
  
    System.loadLibrary("dfacepro");  
  
}
```

6. 具体调用 SDK 请参考开发文档, dface\_sdk/doc 目录。

小孔成像科技

## 5.0 ROS(机器人操作)系统安装

持续更新中

小孔成像科技