



【机械臂视觉抓取教程】

第3讲 GRCNN代码讲解

小五

日期 2022/11/3

- 设置args变量（数据集的地址）
- 输出log、tensorboardX等等，便于观察训练过程
- 数据集导入、数据集分割
- 网络模型导入
- 设置优化器、训练参数等
- 开始训练，训练过程中进行测试，查看训练效果
- 保存网络模型

➤ drop out: 增强泛化能力, 防止过拟合

在每个训练中, 以某种概率**忽略一定数量的神经元**, 可以明显地减少过拟合现象

➤ tensorboard --logdir "./logs"

浏览器中输入查看的地址 <http://127.0.0.1:6006/>

➤ model.train(): 启用 BatchNormalization 和 Dropout.

➤ model.eval(), 不启用 BatchNormalization 和 Dropout, 不用反向传播。

视觉抓取教程目录(暂定)

➤ 算法部分：平面抓取姿态估计

教程1：概述

教程2：项目环境搭建与模型训练

教程3：GRCNN代码讲解

➤ 视觉部分

教程4：手眼标定--眼在手外

教程5：像素位置到实际坐标的转换--相机内参解释

➤ 控制部分

教程6：上位机与机械臂通讯--以优傲机器人为例

教程7：机械臂编程实现对机械臂的控制

教程8：GRCNN项目部署讲解--代码开源

➤ 机器人方向学习路线

补充教程：本人学习路线分享



机器人方向学习交流群



该二维码7天内(11月10日前)有效，重新进入将更新

特点：偏工程、偏基础
资料在简介里

欢迎批评指正！