

## 【机械臂视觉抓取教程】 第3讲 GRCNN代码讲解

小五 日期 2022/11/3

### 1代码结构讲解



- ➤ 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

#### 1代码结构讲解



- ▶ 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。

## 2 项目代码讲解





## 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

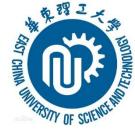


机器人方向学习交流群



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!