工 程 日 志

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| 组 别 | | 进阶营3组 | 日 期 | 2024.1.31 |
| 姓 名 | | 胡文迪 | 带 组 助 教 | 孔德浩 |
| 工 程和 任务 完成 情况 | 1. 运用Python与OpenCv完成了沙包识别模块的程序，代码如下：       效果图如下：  C:\Users\Hertza\Documents\WeChat Files\wxid_4baf5afa3awi22\FileStorage\Temp\9fe4f31f8c103e831cd133710bcb4b7.jpg   1. 为该程序编写了一个Publisher端口，并在Docker中创建了对应的功能包，将程序挂载至功能包中，在功能包中配置程序所需环境。 2. 编写了一个Describer 程序，用于测试Publisher功能是否正常。   （由于算法组占用了摄像头资源，2,3功能尚未测试）   1. 编写了该程序的技术文档 | | | |
| 困难与问题 | 1. 在运用cv2.boxPoints()函数时，一开始根据其返回的点坐标绘制出的矩形并不准确，经过资料查阅，发现该函数输出的点坐标不一定按顺序对应左上，左下等，需要自己进行排序。 2. 在Docker中配置Numpy环境时，一开始出现报错，无法找到Numpy库。经过反复试验，最后卸载，重启Docker，再安装Numpy,成功解决问题。 | | | |
| 想法 | 今天上午编写的OpenCv程序，对我来说相对简单，后面编写的Publisher与Subscriber,对我来说属于相对有挑战性的任务。通过在B站上学习相应的课程，帮助我完成了对应的任务，是一件很有成就感的事情。 | | | |
| 心得体会 | 自身对于Docker的运用还有很多不足与知识缺陷，需要加快速度学习。 | | | |