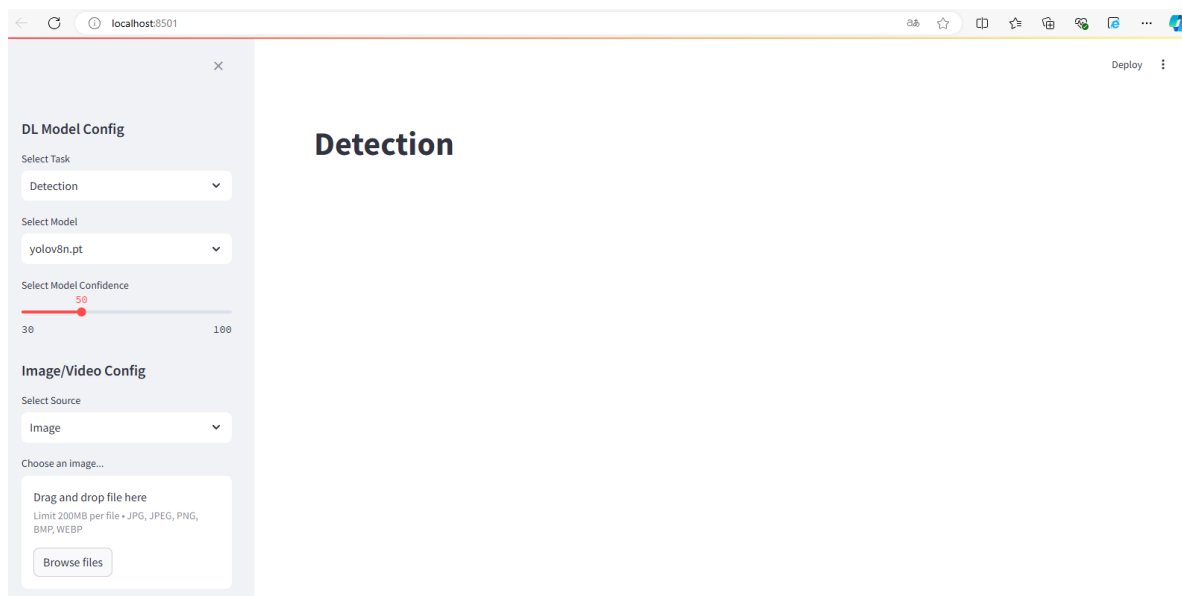


# Инструкция

После установки всех необходимых библиотек и запуска приложения откроется веб-сервис в браузере.

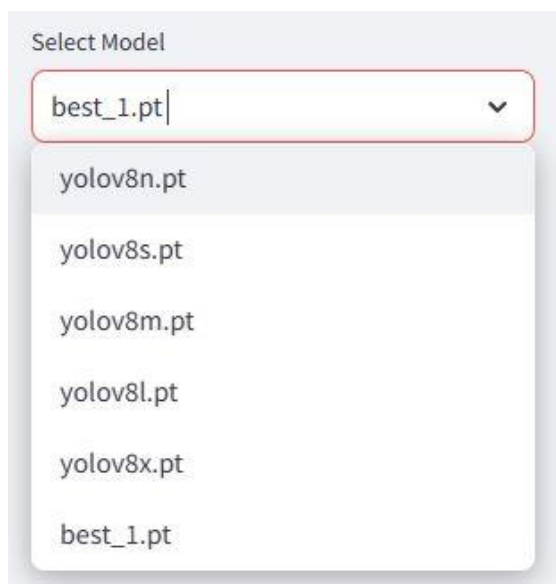


Стартовая страница имеет следующие компоненты:

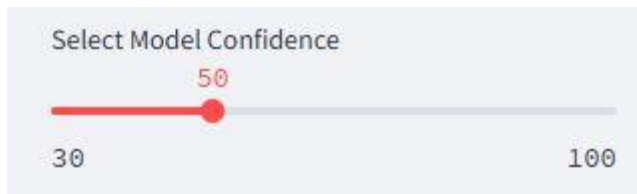
1. Выбор типа модели ( )



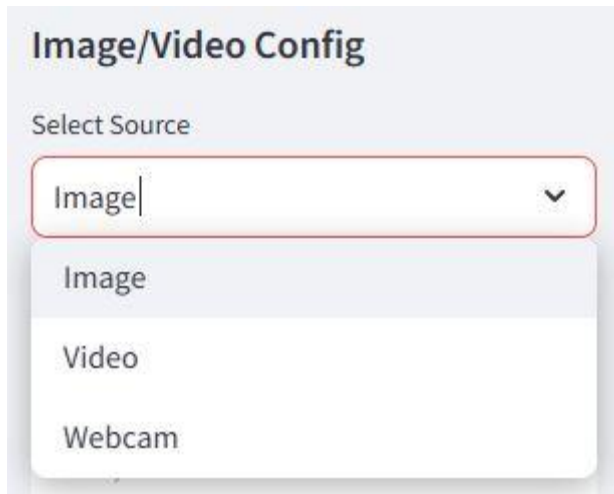
2. Выбор весов модели (в нашем случае выбираем best\_1.pt)



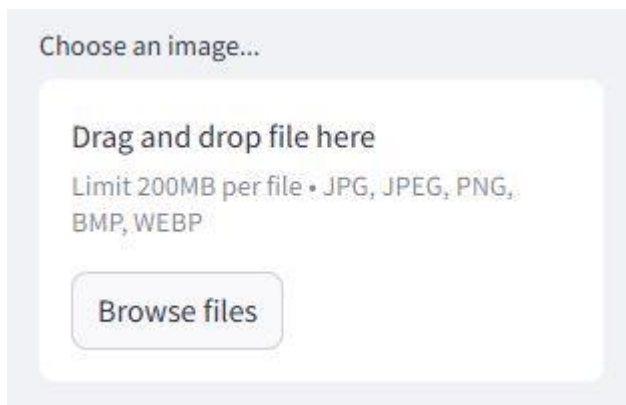
4. Изменение порога в диапазоне от 30 до 100, ниже которого объекты не будут распознаваться



5. Выбор конфигурации модели. Сервис предполагает возможность работы с фотографиями, видеофайлами и через веб-камеру

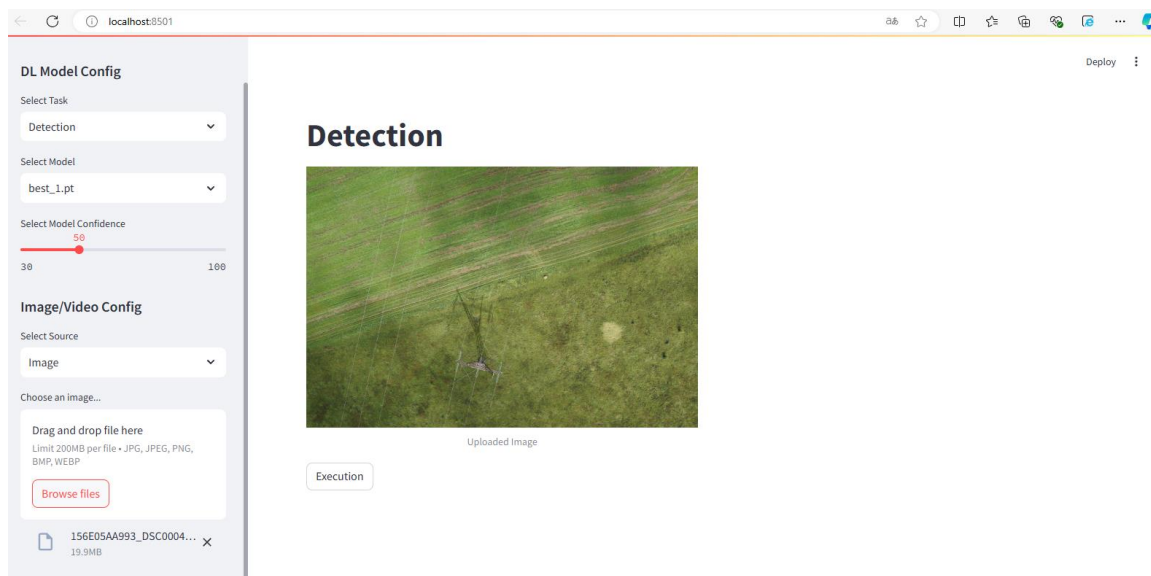


6. Выбор файла для распознавания



## Работа с изображениями

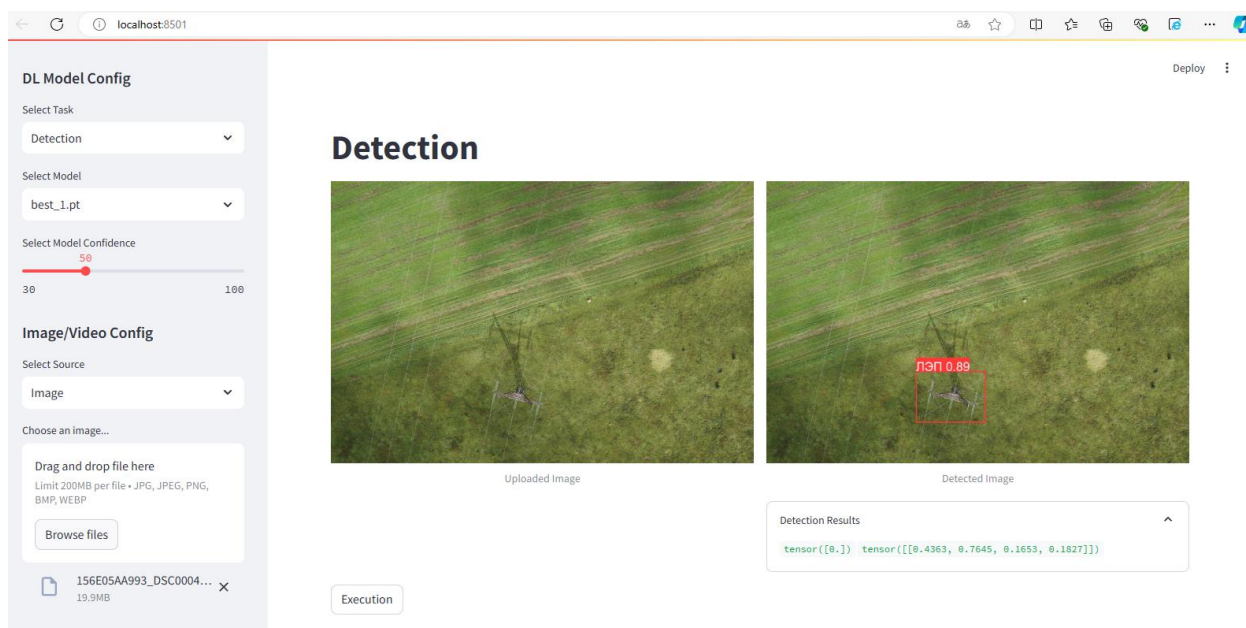
Веб-сервис работает следующим образом. После выбора всех необходимых настроек и выбора файла для детекции, происходит загрузка фотографии и её отображение на экране.



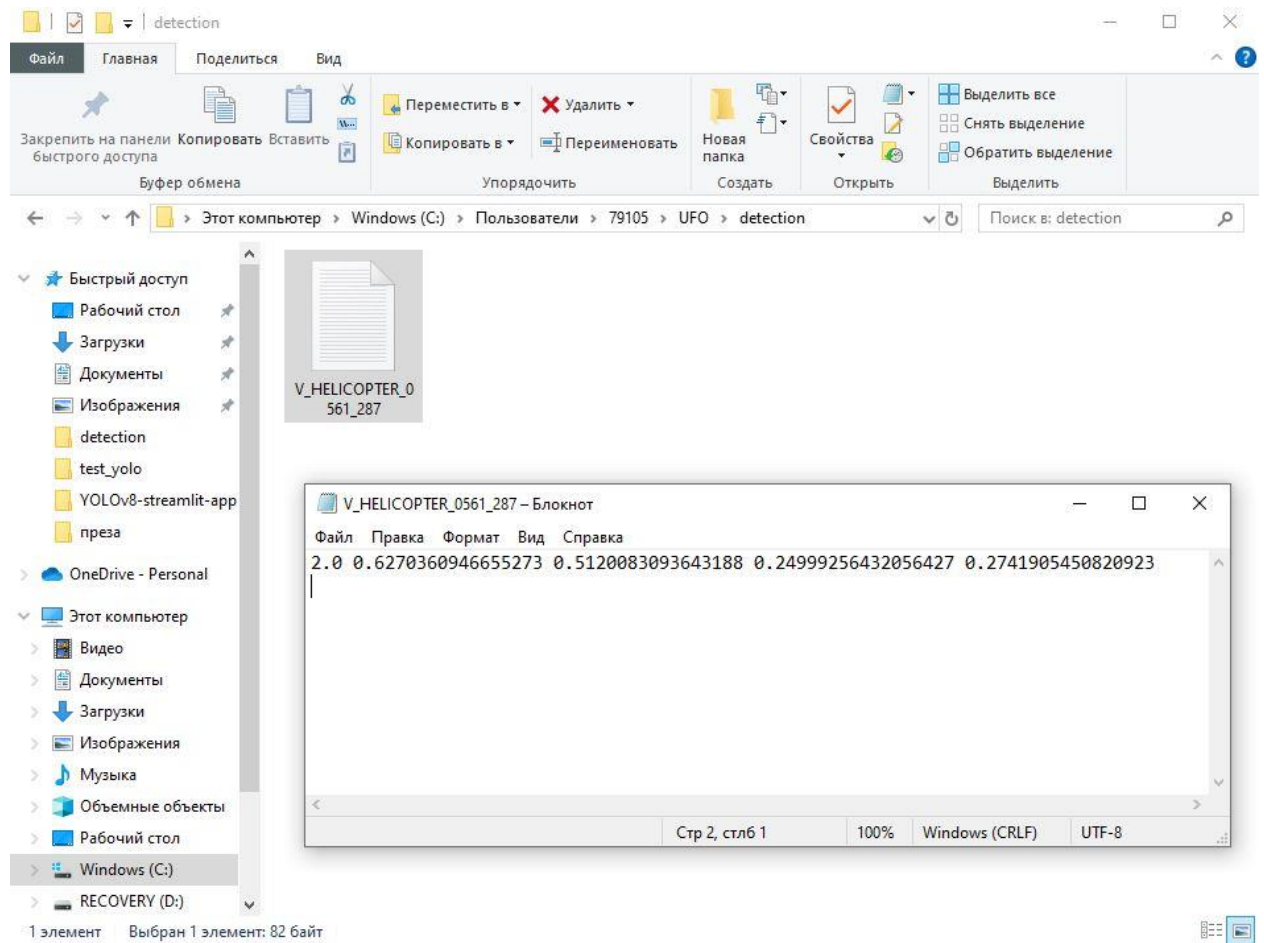
Далее жмём кнопку,



и программа выдаёт результат, выводя на экран результат распознавания.

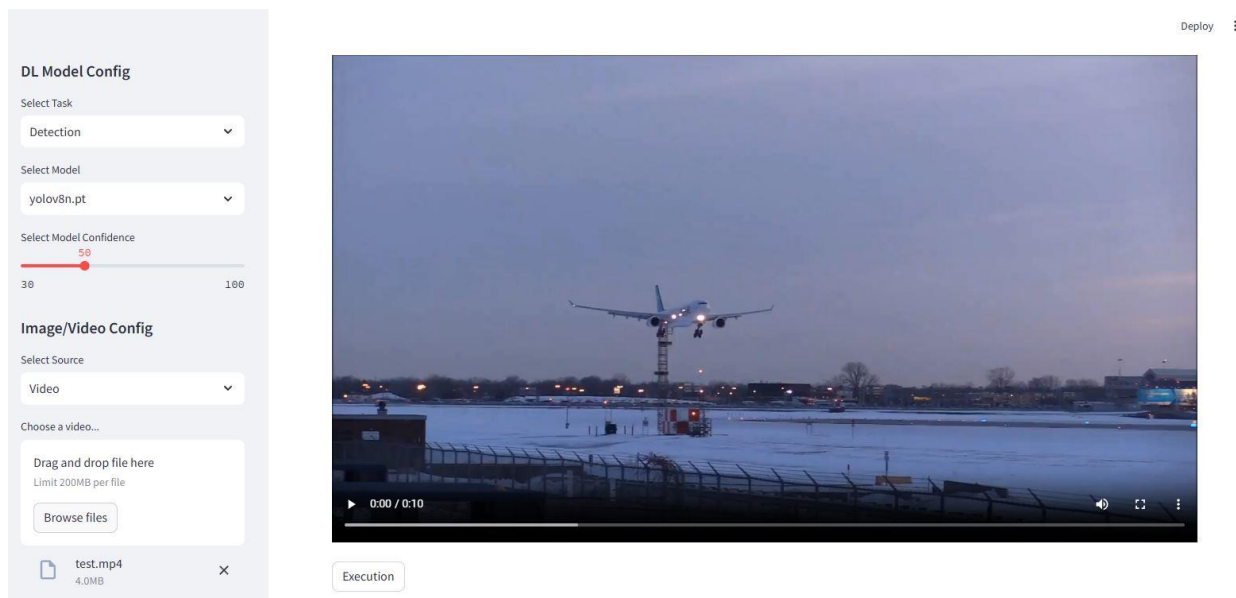


Также происходит сохранение txt файлов в yolo формате (координаты нормализованы): file\_name\_1.txt: id\_class; x\_center; y\_center; width; heigh. Файлы сохраняются в папке “detection” скаченного репозитория.



## Работа с видео

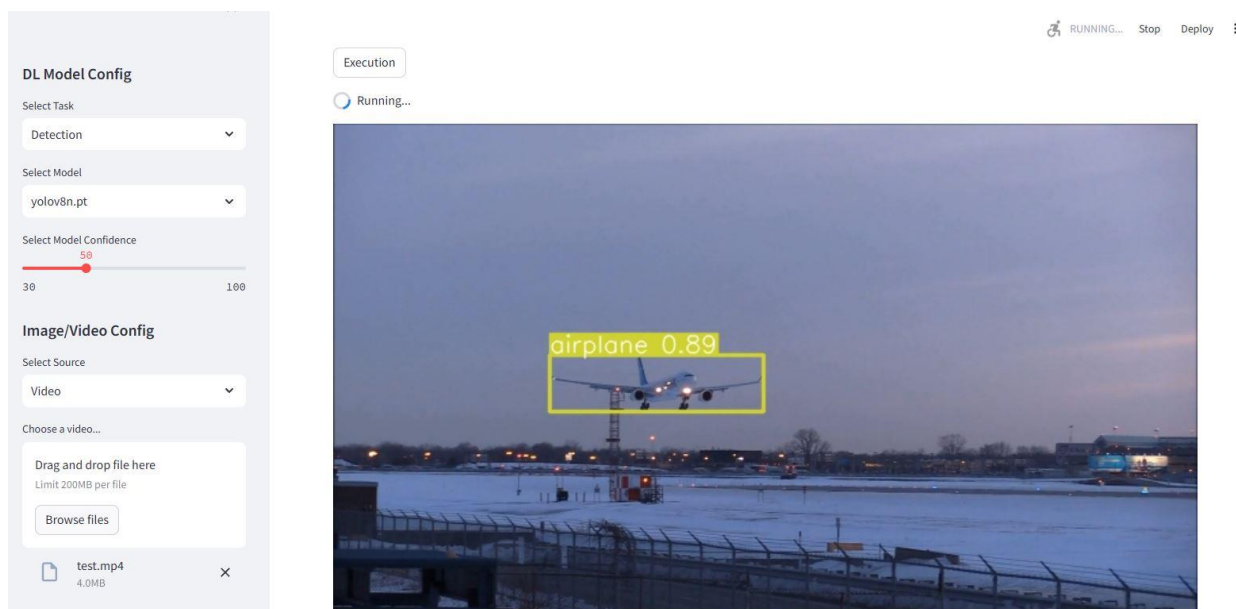
Для работы с видео необходимо выбрать источник “Video” из п.5 данной инструкции и выбрать файл для распознавания (п.6). После чего загруженное видео отображается на экране.



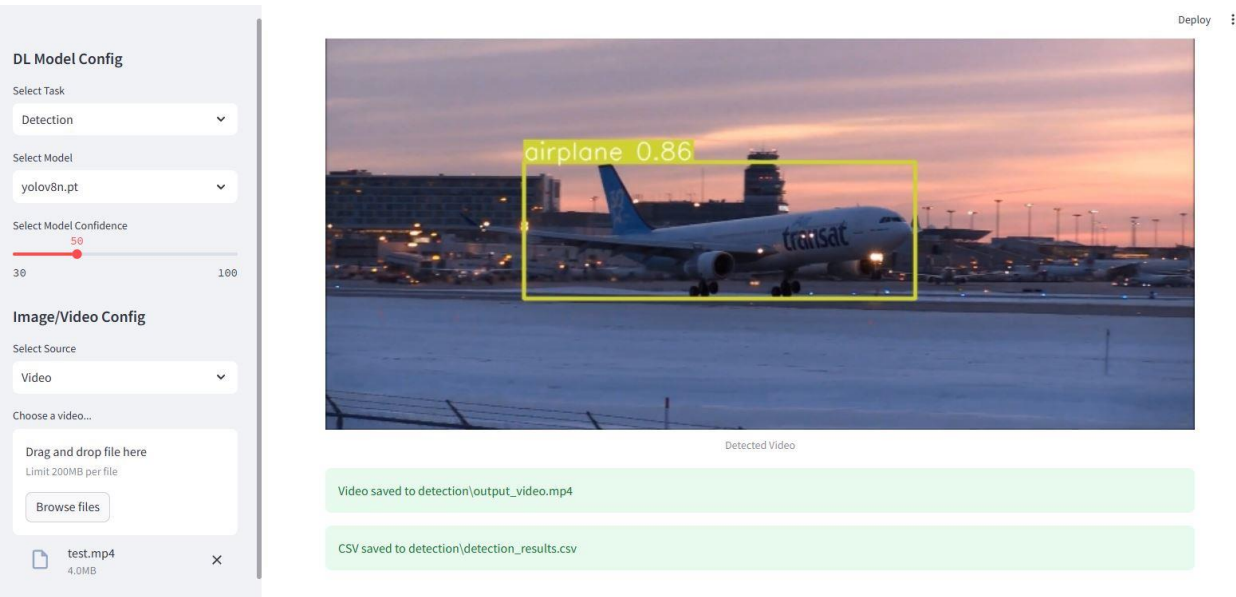
Далее жмём кнопку,

Execution

и программа выдаёт результат, выводя на экран результат распознавания.



После работы программы происходит сохранение обработанного видео и тайминга на котором отображены моменты, в которые были обнаружены объекты.



Файлы также сохраняются в папке “detection” скаченного репозитория.

