# 智能导盲系统

目前进度：目前训练了对锥桶的yolov5\_lite识别，其中对onnx格式的模型进行了量化然后转化成ncnn格式，大大加快了识别速率。

当前效果视频如下：



下一进度：使用c++编写的opencv，基于双目摄像头，使用SGBM算法配合上WLS 滤波达到对yolo标记的物体坐标的距离进行估计，同时使用语音模块将物体信息播放。