

## 工作记录

### 1. Blender 图片生产:

#### a. 要求

- i. 不同角度 30 40 50 60
- ii. 车辆位置颜色光照全部随机
- iii. 车辆种类随机排布
- iv. 车位数量 2 5 左右, 车辆随机率为 0.8

注: 确定图片生产数量和图片生产时间, 为后期优化提供帮助

#### b. 实现:

使用 func2, 只需加入角度设置即可, 定义 3 个角度的数组, 随机调用, 确定调用的概率分配平衡, 保证分布

### 2. 使用 PARK LOT 数据集进行算法测试, 检测车位和车辆

- a) 实现 LBQ 进行测试
- b) 使用 LPQ 进行测试

注: 最终实现效果实现车位和车辆检测识别 (LBQ 和 LBQ 均是传统的方法)

### 3. 继续看文献:

- i. 主要是深度学习方式来实现停车场检测识别
- ii. 学习相关数据处理方法

昨天的工作主要是帮新的学生调试和解决问题, 也将老师使用的那台电脑配置好相关环境, 昨天发现有些配置不清楚了, 也遇到了一些之前没有遇到的问题, 但是之前训练的结果此时体现出来了, 可以快速定位到问题原因, 找出解决方案, 这个应该就是我该学的。

昨天耗费时间太多, 工作基本作废, 工作点 2 暂时不考虑, 等有时间了再学习使用传统的方法

注: 之前没有记录的, 原来的模型可以打印宝马和奥迪的深度图, 奥迪原来打印不出来是宝马和奥迪不在一个层中, 需要将奥迪所在视图层选中, 才能打印