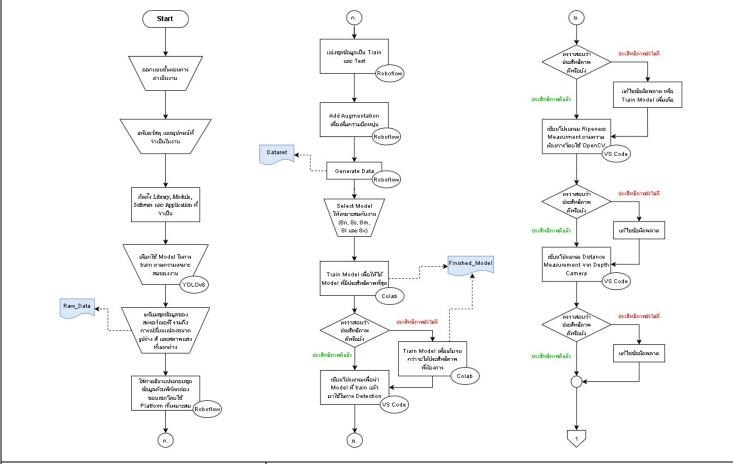
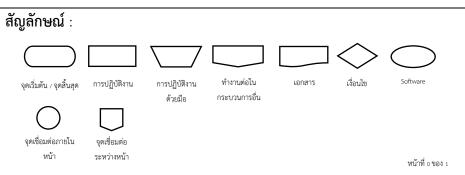
บริษัท สมาร์ทเอไอโซลูชั่น จำกัด		
ขั้นตอนการดำเนินงาน (Procedure)	หมายเลขเอกสาร :	XXXXXXX
<b>เรื่อง</b> : พัฒนาการตรวจจับผลสตรอว์เบอร์รี	แก้ไขครั้งที่ :	ณ วันที่ : DD.MM.YY
โดยใช้โมเดล YOLOv8 และวัดระยะห่างของ		
ผลสตรอว์เบอร์รีจาก Depth Camera เพื่อใช้		
ในหุ่นยนต์เก็บสตรอว์เบอร์รี		
แผนก : Research and Development	สำเนาที่ :	หน้า : 2/2
<b>ผู้จัดทำ</b> : นายพงศุภสร ประพันธ์พัฒน์	ผู้ตรวจสอบ / ผู้อนุมัติ	XXXXXX / XXXXX



คำอธิบาย : ใช้ในการพัฒนาระบบตรวจจับผลสตรอว์เบอร์รี และวัดระยะห่างของผลสตรอว์เบอร์รี และวัดระยะห่างของผลสตรอว์เบอร์รี ซึ่งประกอบด้วย เทคโนโลยีต่างๆ เช่น OpenCV, AI, ML, DL, Depth image, ROS และอื่นๆ



บริษัท สมาร์ทเอไอโซลูชั่น จำกัด			
ขั้นตอนการดำเนินงาน (Procedure)	หมายเลขเอกสาร :	XXXXXXX	
เรื่อง : พัฒนาการตรวจจับผลสตรอว์เบอร์รี	แก้ไขครั้งที่ :	ณ วันที่ : DD.MM.YY	
โดยใช้โมเดล YOLOv8 และวัดระยะห่างของ			
ผลสตรอว์เบอร์รีจาก Depth Camera เพื่อใช้			
ในหุ่นยนต์เก็บสตรอว์เบอร์รี			
แผนก : Research and Development	สำเนาที่ :	หน้า : 2/2	
<b>ผู้จัดทำ</b> : นายพงศุภสร ประพันธ์พัฒน์	ผู้ตรวจสอบ / ผู้อนุมัติ	XXXXXX / XXXXX	
DepthYOLO.py  ราม Code Dete Ripeness Meass และ Distance Mea และหลดสอบใช้ Code สามาร ใต้ในม  หลสอบการทำงาน รถา์แอดีรีจิง โด ข้อมูลเพลสอบที่หล	Bu diwad เอากรามกับ  Gripper และที่แห่ง  Mechanics พร้อมใช้งาน ร่วมกับแล้ว  พร้อมใช้งานร่วมกับ  เมาไซซ้อค์ดพลาด  เมาไซ้อค์ดพลาด  เมาไซซ้อค์ดพลาด  เมาไซซ้อค์ดพ		

คำอธิบาย: ใช้ในการพัฒนาระบบตรวจจับผลสตรอว์เบอร์รี และวัดระยะห่างของผลสตรอว์เบอร์รีกับกล้อง เพื่อใช้ในหุ่นยนต์เก็บเกี่ยวผลสตรอว์เบอร์รี ซึ่งประกอบด้วยเทคโนโลยีต่างๆ เช่น OpenCV, AI, ML, DL, Depth image, ROS และอื่นๆ

