



# Calibration App 仕様と使い方

SHINTARO TAKAHASHI

# それぞれのAppの役割

---

## AutoPosCalibration

- 概要

ポジションマップに対して  
ピークサーチを行い  
IDとの対応付けを行う

- 入力 : map.npy
- 出力 : output.csv

## GUI

- 概要

ポジションマップと  
ID一座標対応表を読み込み  
重ねて表示し間違っている  
ピークを修正・保存する

- 入力 : map.dat / output.csv
- 出力 : 修正されたoutput.csv

# AutoPosCalibrationについて

- 実行に必要なライブラリ

- NumPy
- Matplotlib
- SciPy
- scikit-image

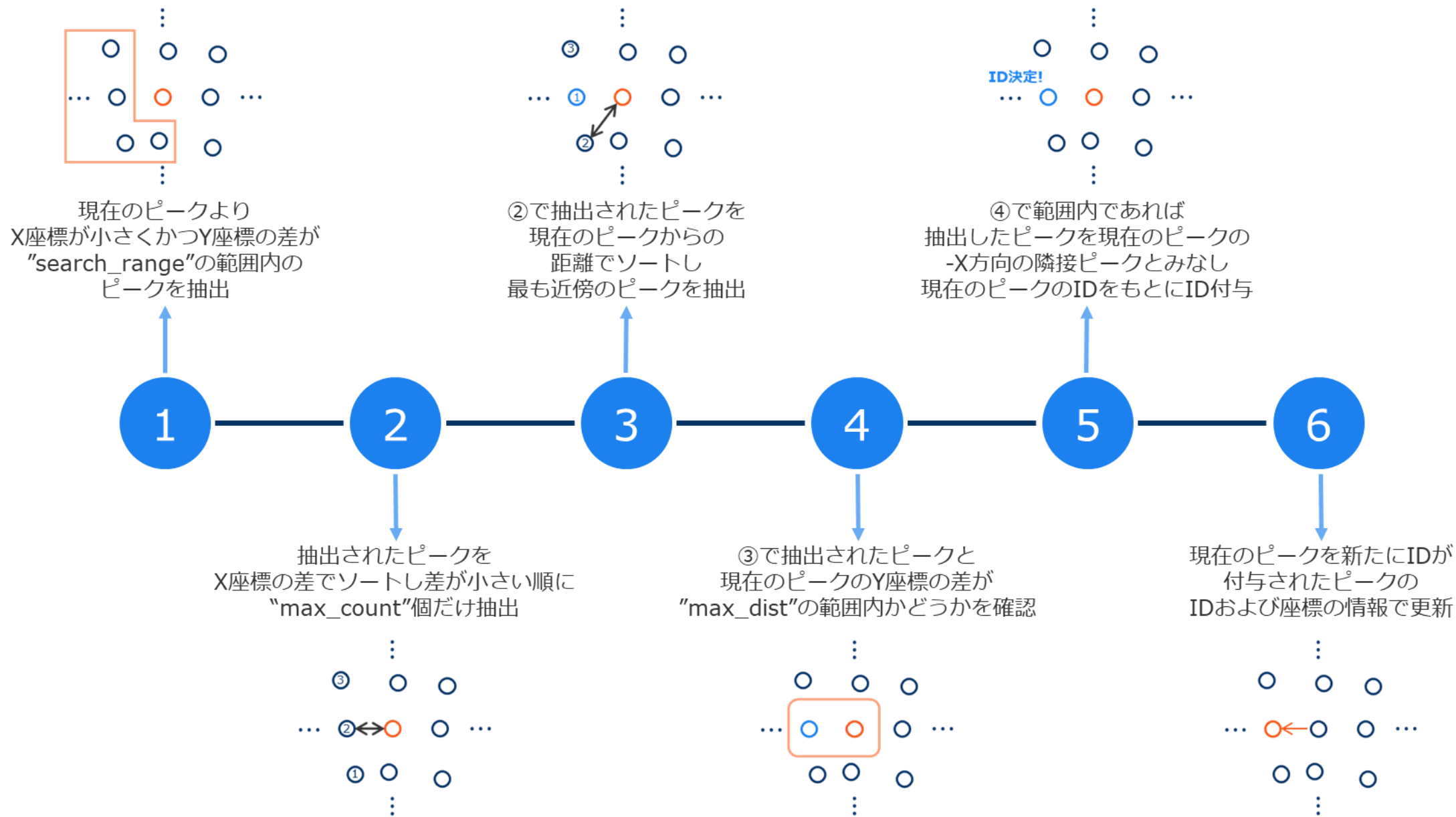
- ピークの検出方法

基本的には`peak_local_max`  
関数を使用

→局所最大値を検出するイメージ



# ピークとIDの対応付けアルゴリズム



# 使い方とトラブルシューティング

- 基本的な使い方

序盤で宣言されている以下の変数を変更すればOK

- N\_pix                      シンチのピクセル数(45など)
- Input\_file\_path        NumPy形式のポジションマップ(map.npyなど)
- Output\_file\_path    対応結果のcsvの保存先とファイル名

- トラブルシューティング

- ピークが誤検出される場合

Peak\_local\_max関数内のthreshold\_absを大きくする

- ピークがほとんど検出されない場合

Peak\_local\_max関数内のthreshold\_absを小さくする

- IDがうまく付与されない場合

状況に応じてmax\_dist,search\_range,offsetを修正