

# 双手交互说明

- 1、下载手部检测模型和21关键点回归模型。
- 2、确定摄像头连接成功。
- 3、打开配置文件 `lib/hand_lib/cfg/handpose.cfg` 进行相关参数配置

```
1 detect_model_path=./latest_416.pt #手部检测模型地址
2 detect_model_arch=yolo_v3 #检测模型类型 ,
3 yolo or yolo-tinyyolo_anchor_scale=1.0 # yolo anchor 比例, 默认为 1
4 detect_conf_thres=0.5 # 检测模型阈值
5 detect_nms_thres=0.45 # 检测模型 nms 阈值
6 handpose_x_model_path=./ReXNetV1-size-256-wingloss102-0.1063.pth # 21点手回归模型
  地址handpose_x_model_arch=rexnetv1 # 回归模型结构
7 classify_model_path=./imagenet_size-256_20210409.pth # 分类识别模型地址
  classify_model_arch=resnet_50 # 分类识别模型结构
8 classify_model_classify_num=1000 # 分类类别数
9 camera_id = 0 # 相机 ID , 一般默认为0, 如果不是请自行确认
10 vis_gesture_lines = True # True: 点击时的轨迹可视化, False: 点击时的轨迹不可可视化
    charge_cycle_step = 32 # 点击稳定状态计数器, 点击稳定充电环。
```

- 4、根目录下运行命令: `python main.py`