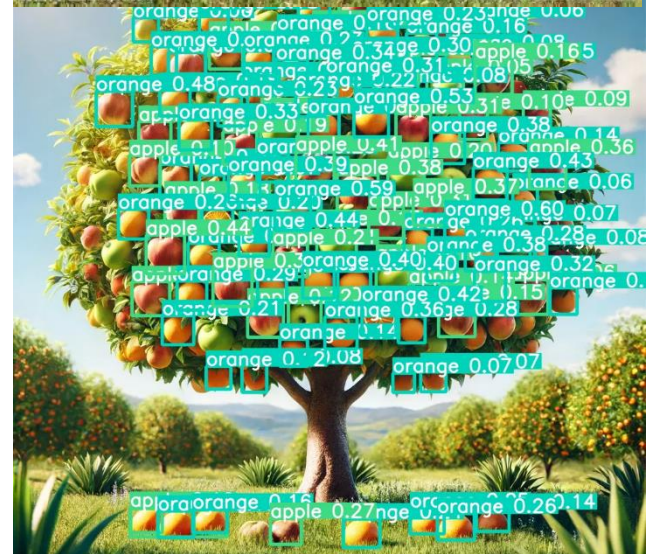
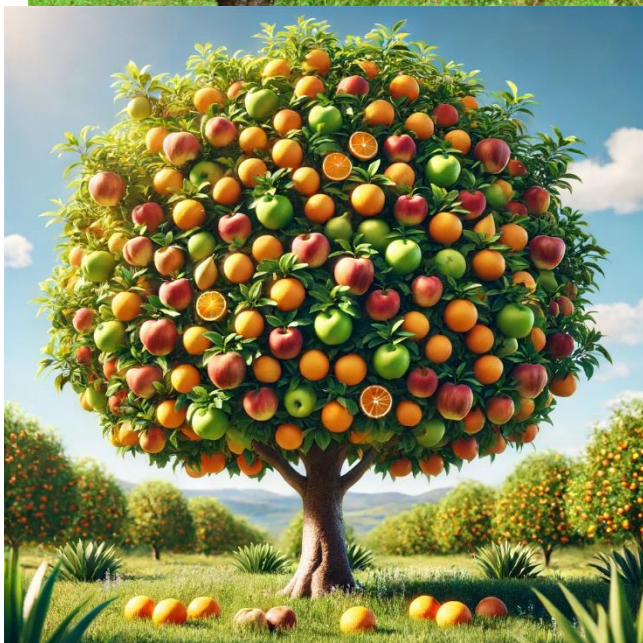
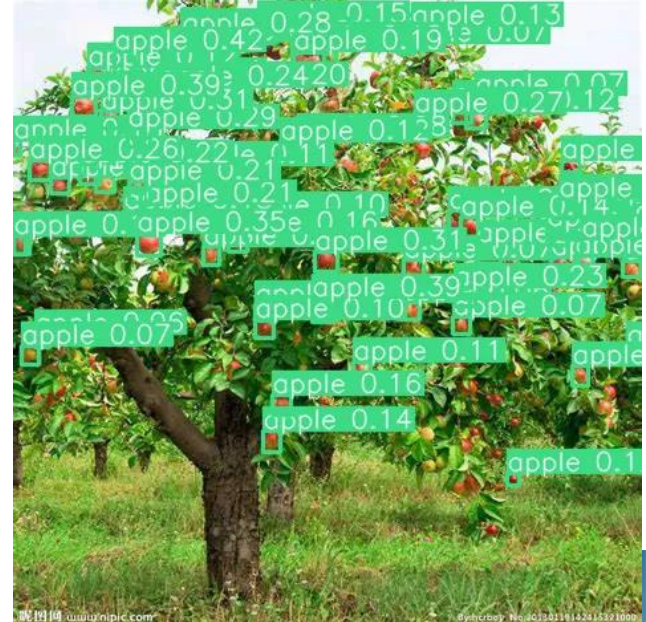
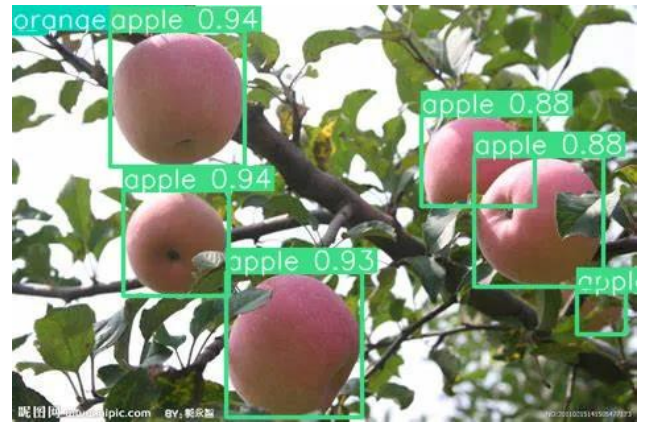
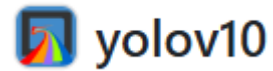


模型 1: YOLOv10

优势: 知名度高的开源模型, 可以进行微调, 能找出水果位置,  
2024 年清华大学发布, 开源, 模型大小: 20mb

检测物品: 苹果, 橘子

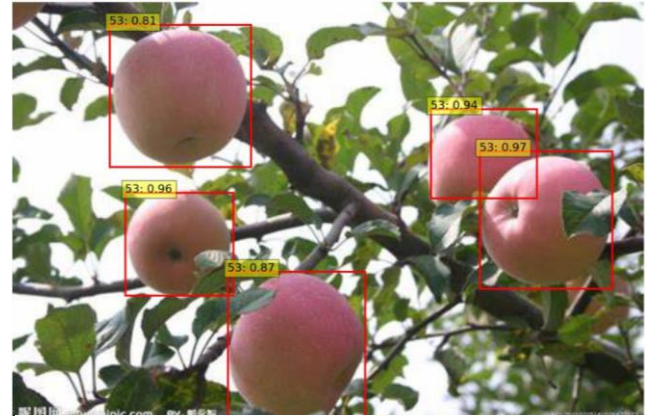
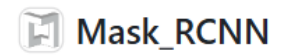
直接使用效果如下:





## Model 2: Mask R-CNN

特点: 知名度高的开源模型, 可以进行微调, 能找出水果位置, 2018 年康奈尔大学, 开源, 模型大小: 12mb  
检测物体: 53:苹果, 55:橘子





我想到需要我做的事：

假设机器人会在果树前停留拍摄同一果树两张照片：

1. 根据两张照片，写一个算法来计算出水果与机器人之间的距离，方便后期机器人采摘
2. 继续找识别模型
3. 在选定识别模型后，进行微调（额外训练）来使得模型更适合用于果树识别