

и и для лазерной
обработки

bread

Архитектура решения

1. Обработка шумов при помощи OpenCV

Обработка медианным фильтром

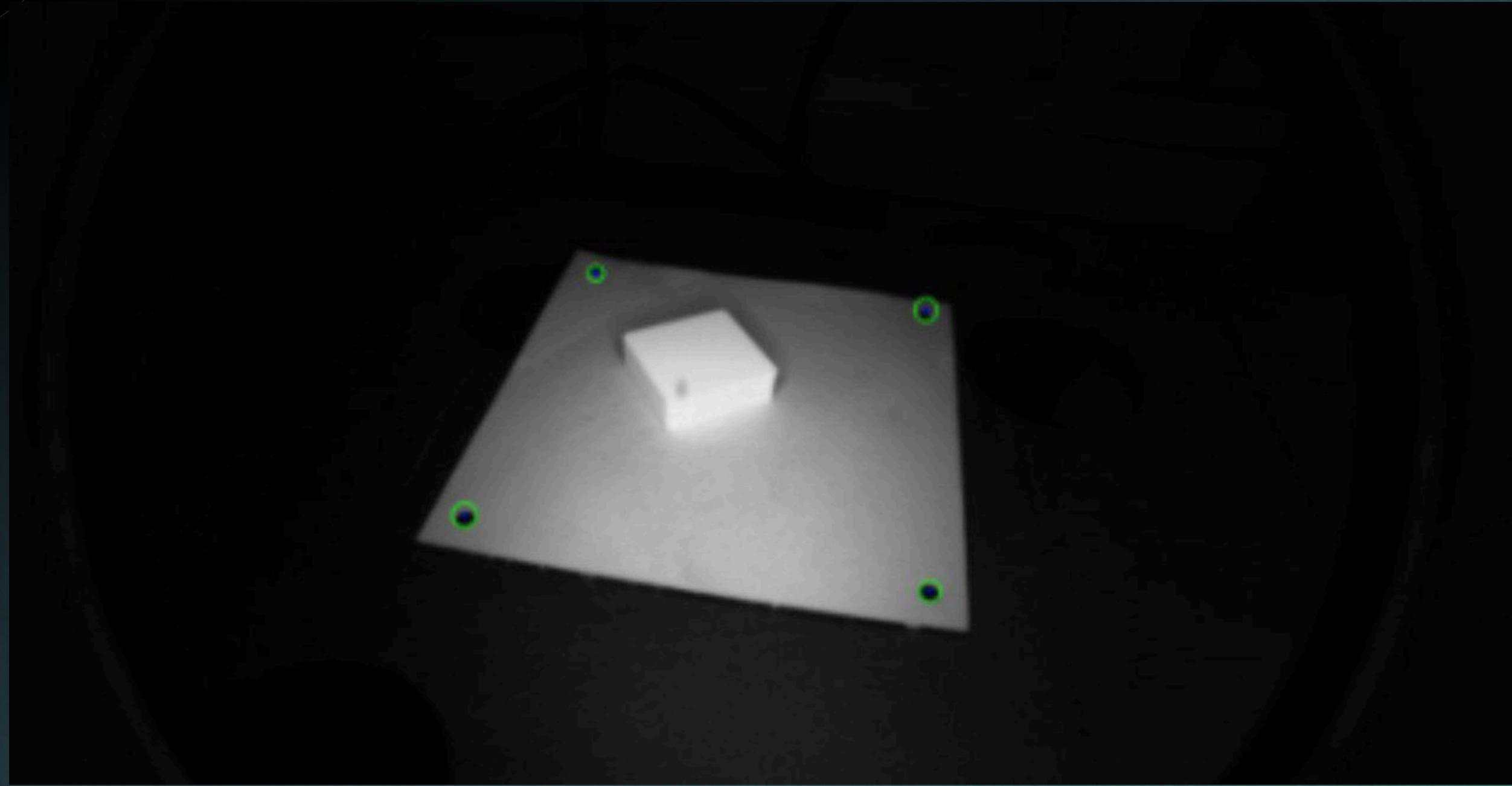
Обработка гауссовским фильтром (сглаживание)

2. Нахождение реперных точек и исправление угла съемки при помощи OpenCV

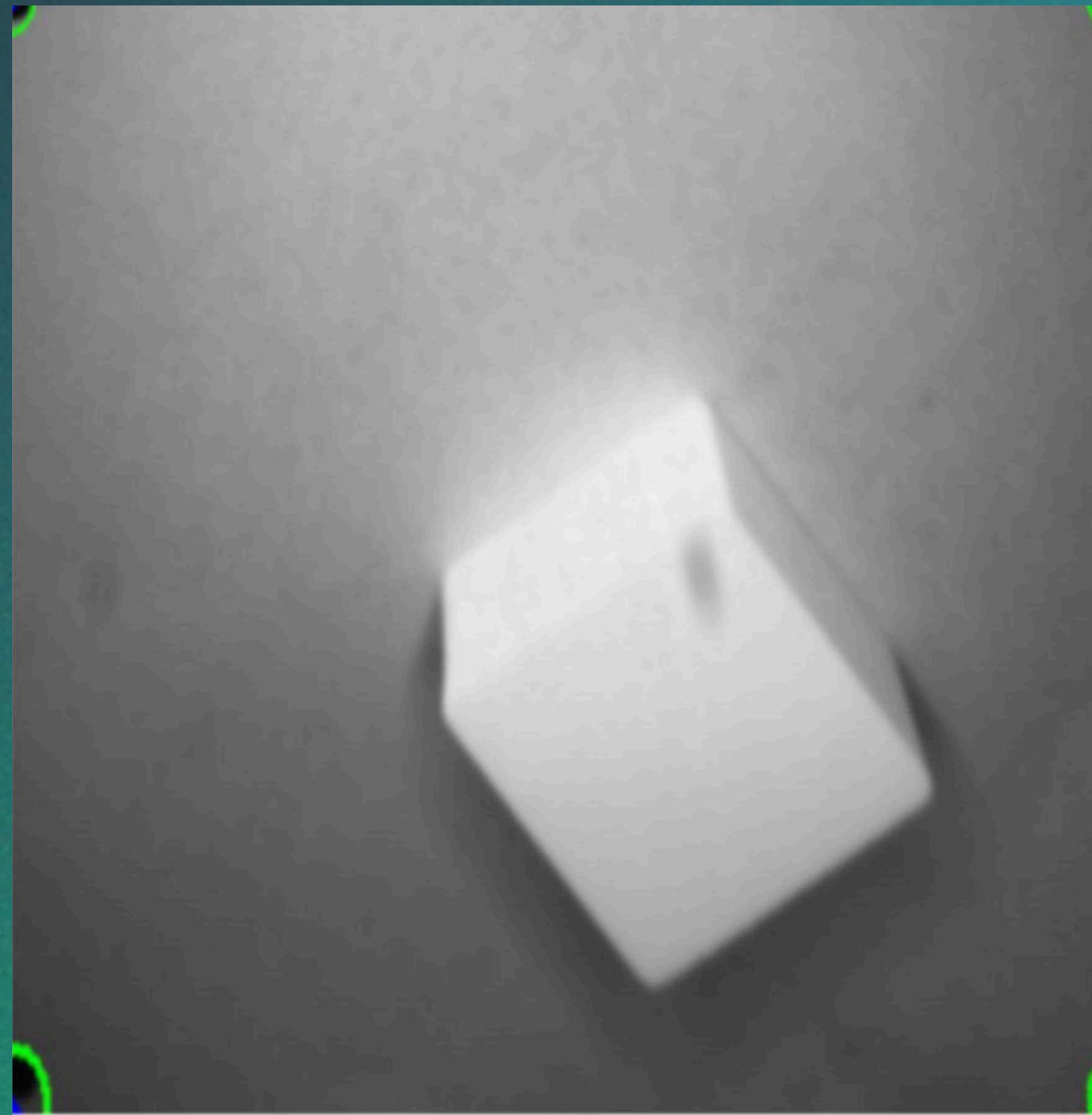
3. Сегментация фотографий при помощи предобученной модели YOLOv8n

4. Расчет центра и угла наклона предмета

Обработка шумов



Нахождение координат кругов



Вид сверху после нормализации угла съемки

Команда



Кузнецова Вера



Акашкина Юлия

Q & A

