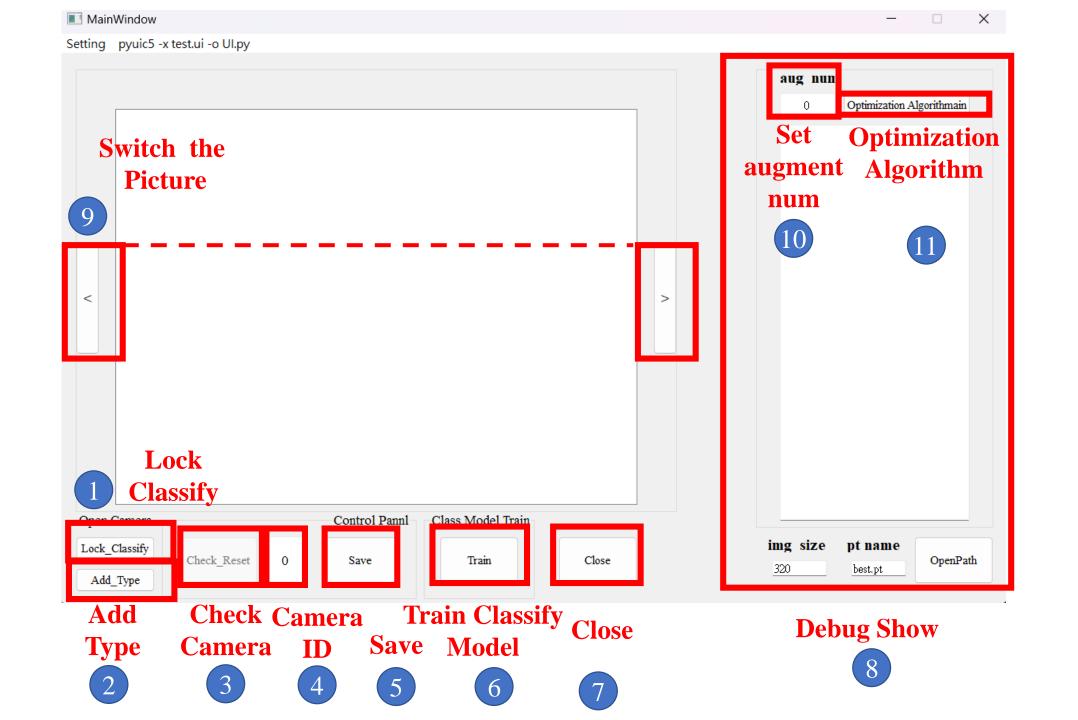
🖫 000start.bat	2024/1/16 下午 12:55	Windows 批次檔案	1 KB
all_requirements.txt	2024/5/14 下午 02:19	文字文件	1 KB
install_enviroment.bat	2024/5/14 下午 02:14	Windows 批次檔案	1 KB
requirements.txt	2023/4/12 上午 02:47	文字文件	1 KB
requirements-gpu.txt	2023/5/19 下午 02:43	文字文件	1 KB
uninstall.txt	2024/1/6 下午 10:02	文字文件	1 KB

## 快速執行程式

環境自動安裝 需有Anaconda



編號	簡介	說明 (滑鼠左鍵 = ml 滑鼠右鍵 mr)	
1	鎖固辨識	開啟鏡頭辨識洞後判斷工件種類>>enter鍵鎖定工件種類並載入Sop >>出現順序及判斷板手位置>>正確順序按下Enter進行鎖固 >>依序鎖固完成後跳回鏡頭判斷	
2	新增種類	開啟鏡頭辨識洞>>確認洞是OK的按下S保存完成後按Q關閉視窗。回到介面ml 點選圖片 跳出選單  • Dfine:設定 SOP順序 ml:設定順序 mr:回到上個順序  • Newlabel:新增或刪除辨識結果 ml:拉動產生新label mr:在label中間點擊刪除該label >>按下 Ctr+s 保存SOP及 TYPE 資料	
3	鏡頭重新確認	確保不會重複開啟鏡頭及辨識(重複開啟會報錯,或是GPU被占用	
4	鏡頭編號設定	Camera ID 設定(0,1,2)	
5	保存	(= Ctr+s) 保存畫面上的結果,程式中保存改變之按鈕	
6	訓練辨識Type模型(Keras)	載入type中的資料訓練新模型,將會保存上一次的npy(由type資料組成)與模型並產生及默認使用新的npy及模型	
7	關閉程式	(=Ctr+c)	
8	Debug_Mode介面	(=Ctr+h) 工程師模式及參數調整使用 可調整model參數(model檔案與 img_size) 及 需要在更改py檔案中設定之程式使用	
9	切換上下圖片		
10	設定資料擴增數量	在訓練種類辨識模型中可以測試不同資料擴增數量	
11	最佳化演算法	可以調整找到最佳模型架構	