

編號	簡介	說明		
1	鎖固辨識	開啟鏡頭辨識洞後判斷工件種類>空白鍵鎖定並載入Sop>出現順序及判斷QRCode(板手位置)>再正確順序按下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Q關閉視窗。回到介面用 Dfine設定SOP順序>按下SAVE按鈕保存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		
5	保存	保存畫面上的結果,跟隨clickmode 與 mode 會有不同動作		
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)方便開發程式 及參數調整使用 調整model參數(model檔案與img_size)		
9	切換上下圖片			
10	設定資料擴增數量	在不同種類的情況下可以測試不同資料擴增數量		
11	最佳化演算法	可以調製找到最佳模型架構		

🕒 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