

1.1 河道漂浮物检测接口

➤ 接口目的：对图片中河流区域进行检测，返回漂浮垃圾或船只的位置和置信度信息。

➤ 接口方式：HTTP，POST 请求

➤ 接口内网 url: <http://x.x.x.x:APIService/riverfloatdetectionService>

(具体请见外部介绍，或者，联系运维人员)

➤ 接口输入参数：

参数	是否必选	类型	说明
imageBase64	是	string	一个图像的 base64 编码，图像清晰度较高，目标的面积尺寸不少于图片的千分之二，数据不大于 2M。

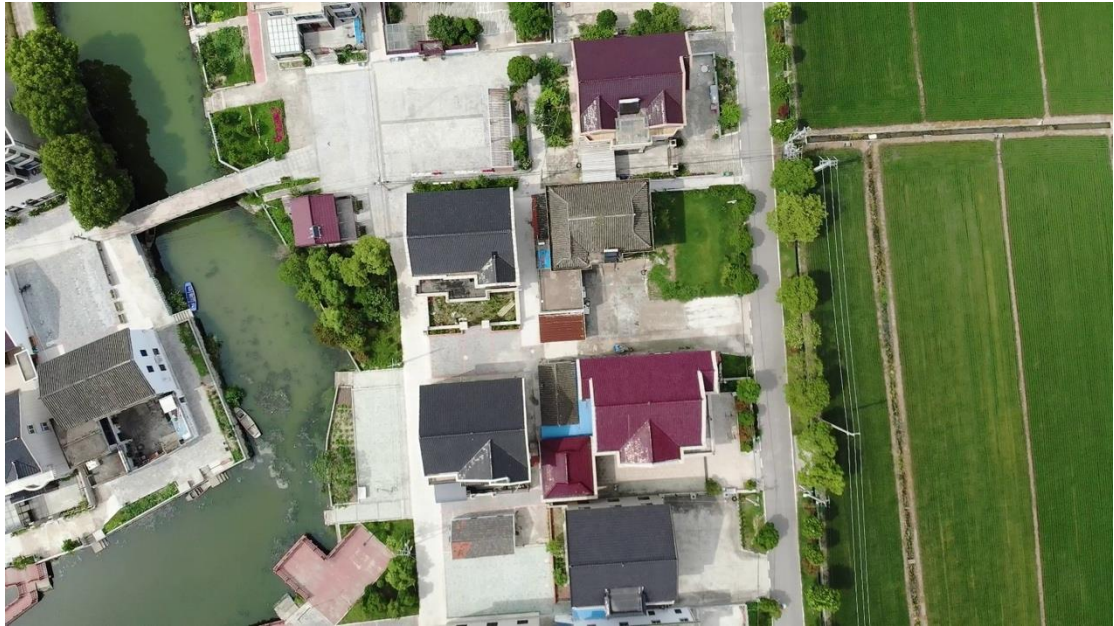
➤ 接口输出参数：

参数	是否必选	类型	说明
statusCode	是	String	状态码
log_id	是	String	状态 id
timeSecond	是	Int	分析用时（秒）
result_num	是	Int	目标数目
result	是	字典	目标信息字典
value	是	string	目标的类型（boat 或者 trash）
+confidence	是	Float	置信度
+pointX	是	Int	矩形框中心点的 X 坐标
+pointY	是	Int	矩形框中心点的 Y 坐标
+width	是	Int	矩形框的宽
+height	是	Int	矩形框的高

➤ 状态码说明：

statusCode 值	含义
success	成功
postData_formError	Post 数据格式错误
imageBase64_formError	Base64 编码格式错误
imageBase64_empty	Base64 数据为空
imageBase64_greaterThan2M	Base64 数据大于 2M
overtime	图像分析超时
recog_runError	图像分析运行失败

➤ 输入：



优先使用 **postman** 工具访问测试:

如果通过网关访问，**Header** 添加两个变量: **X-APP-ID**、**X-APP-KEY**;

Body 使用 **raw->json**:

`{"imageBase64": "/9j/4AAQSkZ... (填写完整的 imageBase64) ...RRQB/9k="}`

➤ 输出示例:

```
{"analysisStatus": "success", "timeSecond": 0.08906, "result_num": 6, "result": [{"value": "trash", "confidence": 0.9306640625, "pointX": 496, "pointY": 679, "width": 123, "height": 90}, {"value": "boat", "confidence": 0.91748046875, "pointX": 419, "pointY": 727, "width": 45, "height": 54}, {"value": "trash", "confidence": 0.90234375, "pointX": 487, "pointY": 832, "width": 116, "height": 151}, {"value": "trash", "confidence": 0.90234375, "pointX": 358, "pointY": 462, "width": 65, "height": 46}, {"value": "boat", "confidence": 0.87109375, "pointX": 322, "pointY": 510, "width": 25, "height": 48}, {"value": "trash", "confidence": 0.7724609375, "pointX": 438, "pointY": 582, "width": 131, "height": 110}], "log_id": "20220822154613_7ecdc54e-21ee-11ed-bf3d-c0b5d748d0c4"}
```

➤ 性能描述:

单张图约 20ms; 适用于无人机垂直拍摄得到的河道图片[摄像机倾角最大不超过 15°，拍摄内容占比不小于画面的 1/3，无人机飞行高度一般为 20-50m]，可检测大尺寸的漂浮垃圾区块和船只[目标像素点尺寸要大于 35*35]; 与水面颜色有较大差异，目标未被遮挡。不适合用于小尺寸、颜色与水面接近且特征不明显的漂浮垃圾; 目标被遮挡的场景; 光线不足、夜间拍摄场景。