

Chào các bạn, mình upload code xử lý ảnh và giao tiếp với ardupilot qua cổng UDP: [https://github.com/ndhuan/FlyMew\\_ImageProcessing](https://github.com/ndhuan/FlyMew_ImageProcessing). Chương trình này bao gồm 2 thread, một thread thực hiện việc xử lý ảnh detect tâm vật màu và một thread UDP server nhận dữ liệu góc và độ cao từ Ardupilot.

Để build chương trình trên BBG, các bạn chạy các lệnh sau

Code:

```
cd /path/to/folder
cmake .
make
```

Để chạy chương trình xử lý ảnh này cùng với ardupilot khi beaglebone startup, các bạn thêm vào file rc.local như sau:

Code:

```
sudo nice -n -20 sudo /path/to/executable/file/RYA2017 &
sudo /home/debian/arducopter -B udp:127.0.0.1:8000 -C udp:192.168.6.1:14550 >
/home/debian/arducopter.log &
```



Một tip nho nhỏ : để disable các service không cần thiết của BBG nhằm tiết kiệm %CPU, các bạn có thể chạy đoạn lệnh sau trên terminal:

Code:

```
sudo su
systemctl disable cloud9.service
systemctl disable gateone.service
systemctl disable bonescript.service
systemctl disable bonescript.socket
systemctl disable bonescript-autorun.service
systemctl disable avahi-daemon.service
systemctl disable gdm.service
systemctl disable mpd.service
exit
```