Project Document 4

内容部署

[04/17] OpenCV-python 的测试

[04/20] 尝试组装小车,避开所有焊接点看能装多少

[04/24] 测试 PythonCode 文件夹中的程序; 尝试改进功能

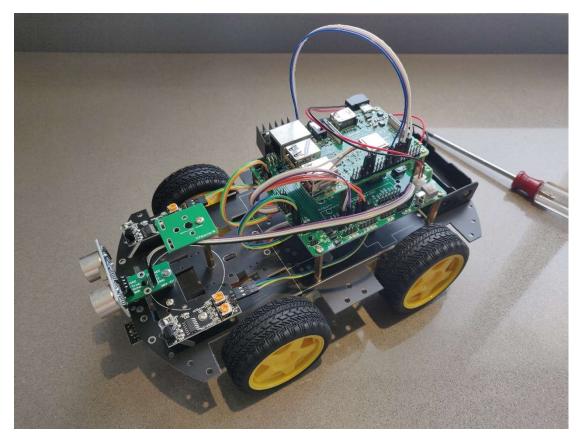
进展

04/19

- 1. 安装了 OpenCV-python 的所有依赖库;
- 2. 测试了 OpenCV-python 的成功编译。

04/21

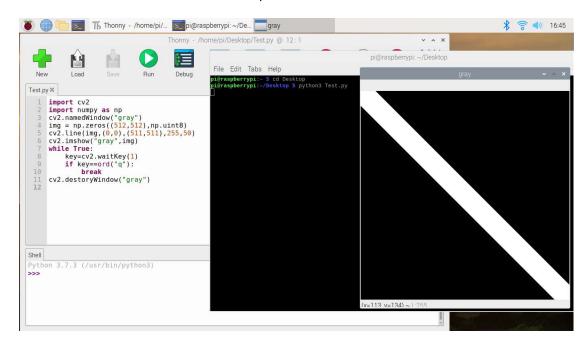
1. 组装小车硬件,接线。



04/24

- 1. 运行测试程序 OpenCV-python 能够在树莓派上完美工作;
- 2. 安装 TensorFlow。

Group 7



遇到的问题

04/19

A. 安装了 OpenCV-python 的所有依赖库之后,使用

```
>>> import cv2
测试编译时, 报出如下错误

Traceback (most recent call last):
    File "<stdin>", line 1, in <module>
    File "/usr/local/lib/python3.7/dist-packages/cv2/__init__.py", line
3, in <module>
    From .cv2 import *
ImportError: /usr/local/lib/python3.7/dist-packages/cv2/cv2.cpython-37m-arm-linux-gnueabihf.so": undefined symbol: __atomic_fetch_add_8
```

04/24

- A. apt 可能需要换为国内稳定源
- B. apt 可能需要换回国外源

解决方案

04/19

a. 找到了这个问题的 GitHub issue (https://github.com/piwheels/packages/issues/59), 这是一个 open issue, 但是相关的替代方案已经在楼里写出, 如使用 preload 加载 python3

```
pi@raspberrypi:~ $ LD_PRELOAD=/usr/lib/arm-linux-gnueabihf/libatomic.so.1 python3
Python 3.7.3 (default, Dec 20 2019, 18:57:59)
[GCC 8.3.0] on linux
Type "help", "copyright", "credits" or "license" for more information.
>>> import cv2
>>>
```

\$ LD_PRELOAD=/usr/lib/arm-linux-gnueabihf/libatomic.so.1 python3

经测试是可行的, 但是仅仅是在终端上可行, 在文件中无法操作;

b. 同样在 issue 页面中给出了文件能够成功运行的替代方案,即回滚 OpenCV-python 包的版本 (4.1.1.26 → 4.1.0.25), 经测试可行

04/24

a. apt 换为国内稳定源的方法:

~ \$ sudo nano /etc/apt/sources.list

注释原有内容, 在原有内容后添加

deb http://mirrors.tuna.tsinghua.edu.cn/raspbian/raspbian/ buster main contrib non-free rpi

deb-src http://mirrors.tuna.tsinghua.edu.cn/raspbian/raspbian/ buster main contrib non-free rpi

保存退出后

\$ sudo nano /etc/apt/sources.list.d/raspi.list

注释原有内容,添加

deb http://mirrors.ustc.edu.cn/archive.raspberrypi.org/debian/ buster main ui

b. 换回国外源只要 undo 以上操作就行