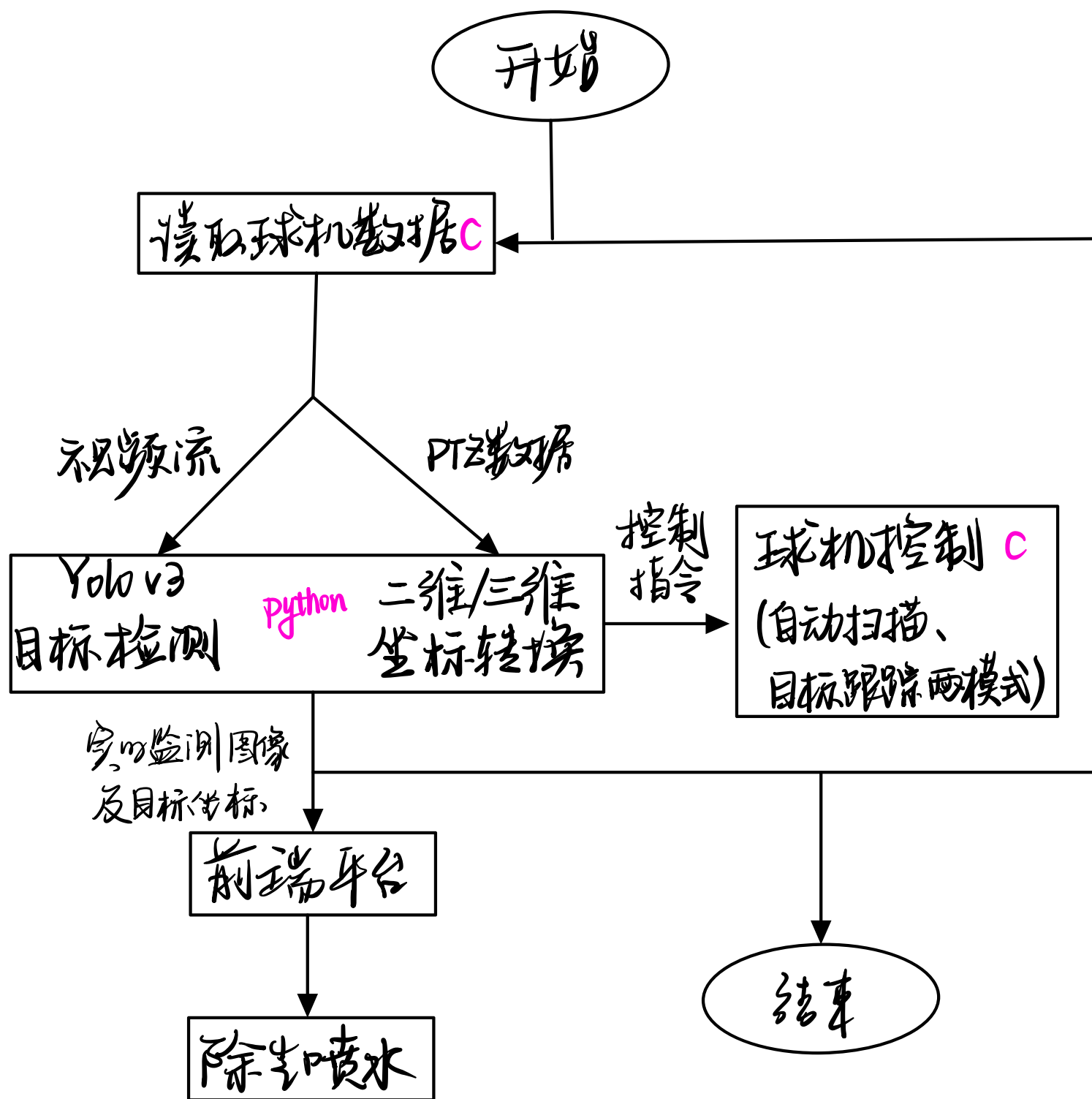


鹰眼AI系统运行流程图

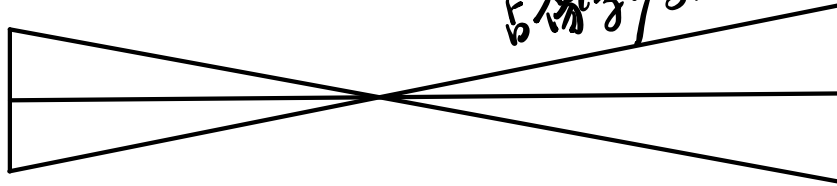


N. 孔成像深度估计

$$\text{景深} d = \frac{hc}{a} \text{ 反比例}$$

↑
占像高度

$$\frac{a \cdot f}{150} \lambda$$



巡航 识别跟踪 增强型 标示去雾

控摄机 动作太多

模拟摄像头 BNC 同轴电缆 八路DVR RS485 控制台
布线麻烦, 调试简单 网线上网

数字摄像头 H264 H265 编码 NVR RJ45 网线上网
PoE