

鹰眼 demo 开发进度

目标识别模型 训练、测试

球机控制与参数读取

球机控制程序与目标识别程序的交互

websocket localhost 的不同端口以双向传输

Test10.cpp 获取当前PTZ并发送

↓ string (array of char)

Socket Com.py

↓ string (array of char)

Test11.cpp 接收当前指令并实施镜头控制

控制指令: PTZ control, enable, cruise

0	1	2	3	4	5	6	7
ENABLE	PAN LEFT	PAN RIGHT	TILT UP	TILT DOWN	ZOOM IN	ZOOM OUT	CRUISE
1 动 0 不动	P↓	P↑	T↓	T↑	Z↑	Z↓	保留位