

嵌入式开发 2-3周 demo

预置点位置与零方位角无关,但其PTZ坐标与之有关

> PTZ带速度控制、无预览控制 视频

相机旋转存在惯性,不可设置紧跟上一旋转的反向旋转
(directly after)
反向放缩大小

受控制速度影响的控制动作只有旋转和俯仰

预置点、零方位角由实地手动设定

> PTZ值读数 and 实际值的转换 视频

$$(x_{p(16)}, x_{t(16)}, x_{z(16)}) \rightarrow (x_{p(10)}, x_{t(10)}, x_{z(10)}) \xrightarrow{/10, \text{round}} (p, t, z)$$

> 相机控制程序(c)和目标识别程序(py)的交互
ctypes dll文件作媒介

只能同一台PC上,否则需数据最佳传输

难以保证实时性

TCP 网络端口 客户端,服务端 c、py

> 模拟小车及样车标识(软件)

测试模型及坐标转换性能