

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

系统流程图: 前端、后端内容, 接口等等
系统结构图

视频 to py 延迟很小

多线程并行: 模型 & 数据转换, 读取PTZ, 发送指令
多线程 主线程分配内存的时间 \rightarrow 多进程

[1] Fourier卷积 代替 multi-attention

针对分辨率高的图片, 减少计算量, 节约时间

参数量少? 保证准确度比前作是下提高约率

可挖掘的点: Fourier应用场景, eg. 去雾

不可单纯照搬用Fourier, 需提出自己的去雾框架并其他 novelty
Fourier流程不同 (折射率、暗通道)