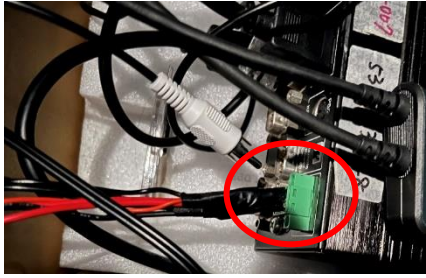
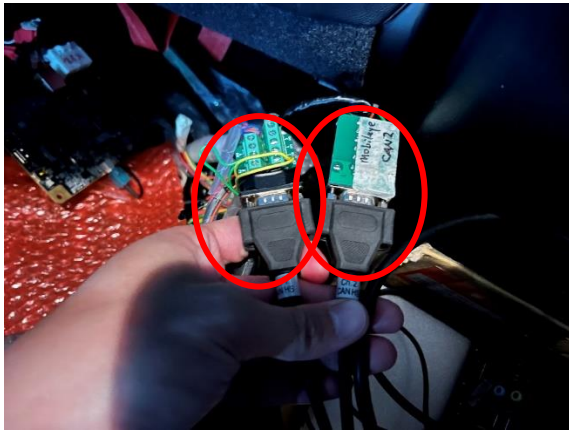


1 設備連接

1.1 電源



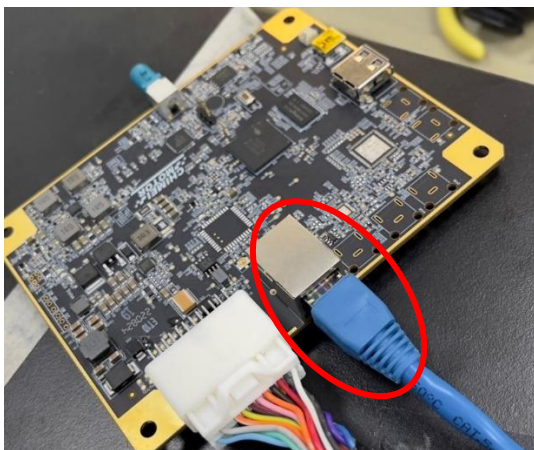
1.2 CAN1、CAN2



1.3 AV 端子

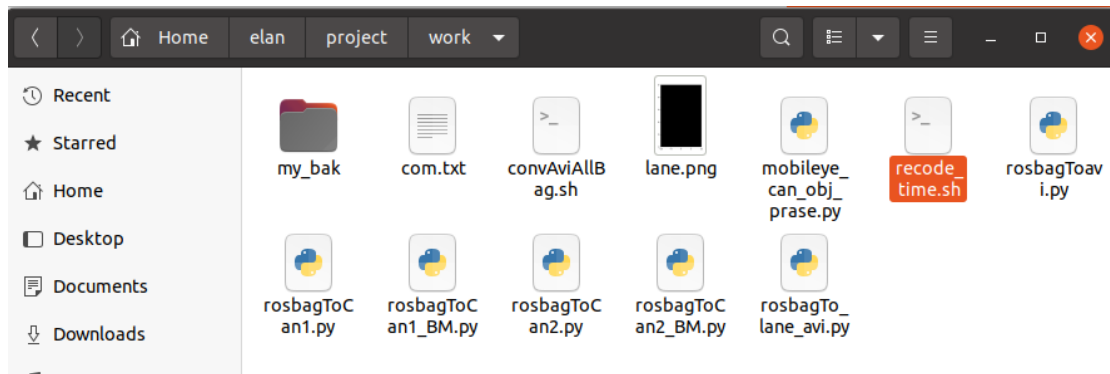


1.4 Rtsp



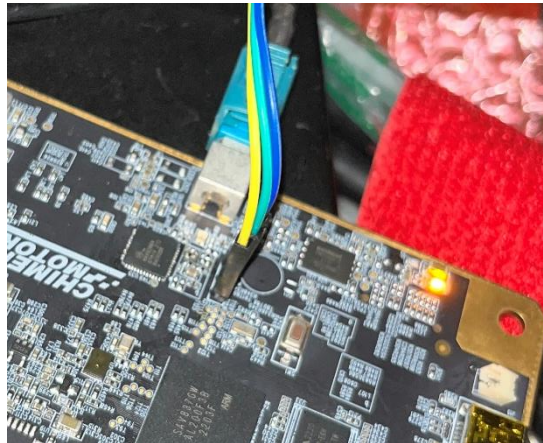
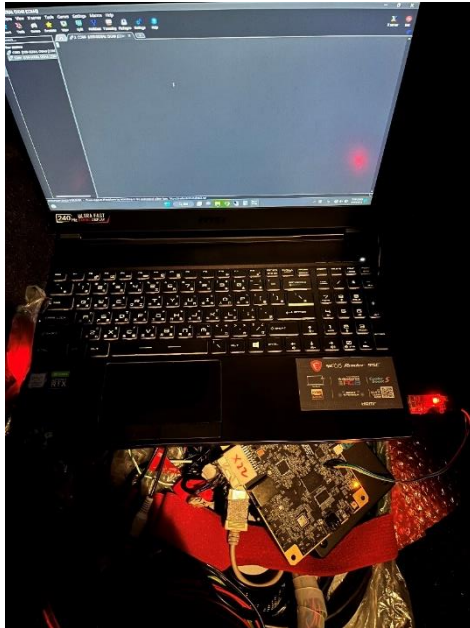
2 Rosbag 錄製

- 2.1 開機後會自動執行 `ros_start.sh`，如果要手動執行可以到 Desktop 找到這個檔案。
- 2.2 當 `ros_start.sh` 執行後，接者要讓 `rtsp` 的 `ip` 連上，輸入 `# sudo ifconfig enp3s0 192.168.0.3`，並輸入 `ifconfig` 檢查 `ip` 是否有改到。
- 2.3 執行 `rtsp` 串聯，輸入 `# python3 ~/cme_vlc_rtsp.py`，執行後將會出現連續的影像撥放。
- 2.4 如果沒有出現影像，或者是影像定格不動，表示 `ip` 被遺忘，請關閉 `cme_vlc_rtsp.py`，並且重複第 2、3 步驟。
- 2.5 以上成功後，執行 `rosbag` 錄製，輸入 `# ./recode_time.sh`，此時在終端機輸入 `r` 或 `R`，會進行 10 秒的錄製，如果加上空白建與數字，例如: `r 30`，這表示進行 30 秒的錄製。
- 2.6 將 `bag` 解開成 `avi`，請執行輸入 `# ./convAviAllBag.sh`



3 關閉 OSD

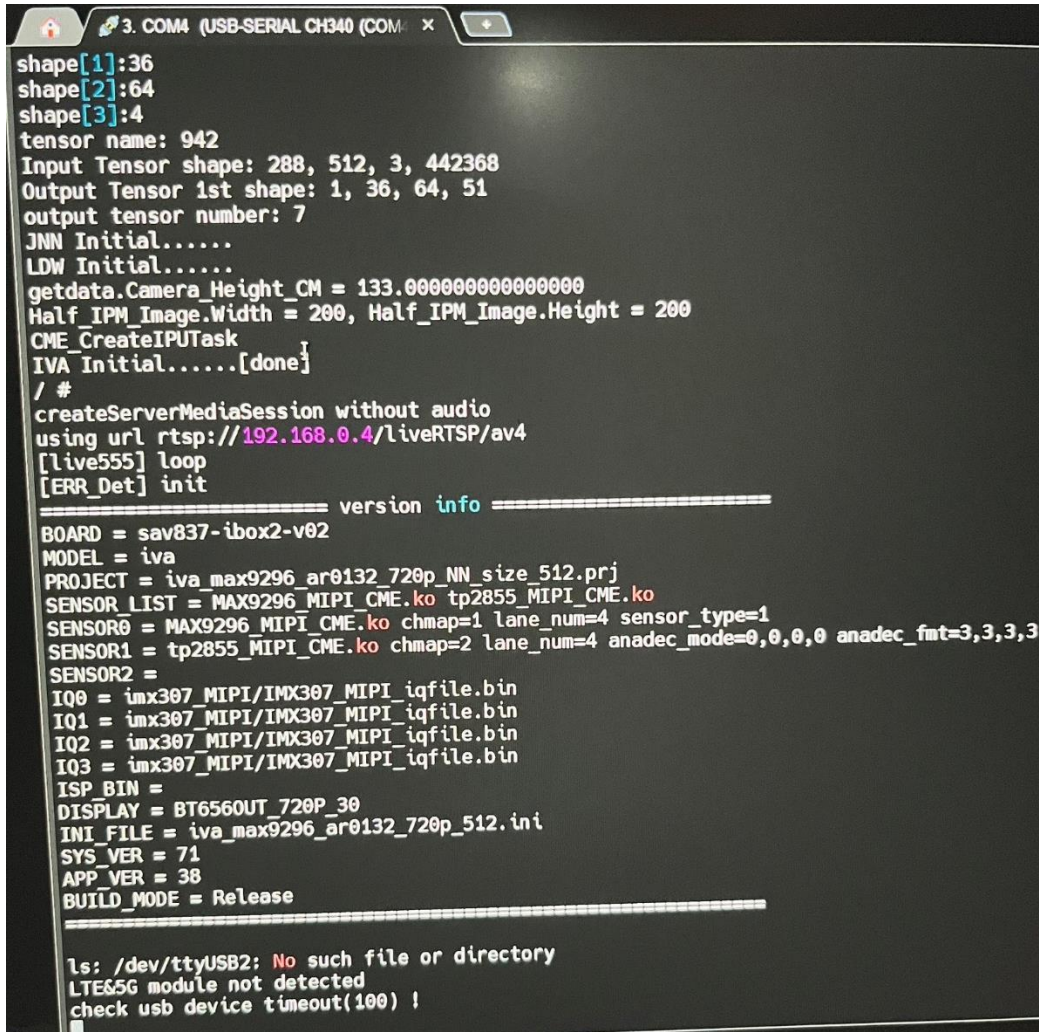
- 3.1 電腦與 UART 現先連接板子。
- 3.2 開啟 MobaXterm，速度設定 115200
- 3.3 上電，並且持續按 Enter，直到進入#
- 3.4 輸入# vi config/System_file.yaml
- 3.5 將 OSD 都設為 0。
- 3.6 重新啟動。



```
5. COM4 (USB-SERIAL CH340) (COM: x)
FCW_FC TTC Warning_Thr: 2.7000000476837158e+00
FCW_FC V_PET Warning_Thr: 6.0000002384185791e-01
FCW_FC V_PET TTCAudio Warning_Thr: 2.5000000000000000e-01
FCW_FC M_PET Warning_Thr: 8.0000001192002896e-01
FCW_PD PET Warning_Thr: 1.2000000476837158e+00
FCW_TTC Vehicle_Enable Speed: 0
FCW_PET Vehicle_Enable Speed: 30
FCW_TTC Motor_Enable Speed: 0
FCW_PET Motor_Enable Speed: 0
FCW_PET Person_Limit Speed: 50
FCW_VB Limit Speed: 30
FCW_FUNC_Vehicle_TTC_Enable: 1
FCW_FUNC_Vehicle_PET_Enable: 1
FCW_FUNC_Motor_TTC_Enable: 1
FCW_FUNC_Motor_PET_Enable: 1
FCW_FUNC_Person_PET_Enable: 1
FCW_FUNC_VB_Enable: 1
FCW_FUNC_GO_Enable: 1
FCW_VB LockTHR: 1.7500000000000000e+00
FCW_VB StopTHR: 2.5000000000000000e+00
FCW_VB GoTHR: 3.5000000000000000e+00
FCW_VB WarningRef_vehicle: 660
FCW_VB WarningRef_motor: 210
FCW_VB WarningThr1: 2.5000000000000000e+00
FCW_VB WarningThr2: 2.
FCW_VB Stop_Count Max: 40
FCW_VB Go_Count Max: 25
LDW AudioMute: 0
LDW Departure Warning_Enable Speed: 45
LDW_FUNC_Departure Warning_Enable: 1
Sensitivity_L offset: 0
Sensitivity_R offset: 0
OSD_NN ObjectDetection: 1
OSD_NN Segmentation: 0
OSD_NN LaneDetection: 1
OSD_NN LDW: 0
OSD_NN FCW: 1
OSD_NN LDC: 0
OSD_NN LDC_IPW: 1
OSD_NN Event: 1
OSD_NN Calibration: 0
- config/System_file.yaml 47/47 100%
```


4 IVA 的 FW 刷機

- 4.1 將 bin 檔放在格式化的 SD 卡的根目錄，並插進板子上。
- 4.2 電腦與 UART 現先連接板子。
- 4.3 開啟 MobaXterm，速度設定 115200
- 4.4 上電，並且持續按 Enter，直到進入#
- 4.5 輸入# sdstar
- 4.6 重新上電。



```
3. COM4 (USB-SERIAL CH340 (COM4) x
shape[1]:36
shape[2]:64
shape[3]:4
tensor name: 942
Input Tensor shape: 288, 512, 3, 442368
Output Tensor 1st shape: 1, 36, 64, 51
output tensor number: 7
JNN Initial.....
LDW Initial.....
getdata.Camera_Height_CM = 133.00000000000000
Half_IPM_Image.Width = 200, Half_IPM_Image.Height = 200
CME_CreateIPUTask
IVA Initial.....[done]
/ #
createServerMediaSession without audio
using url rtsp://192.168.0.4/liveRTSP/av4
[live555] loop
[ERR_Det] init
===== version info =====
BOARD = sav837-ibox2-v02
MODEL = iva
PROJECT = iva_max9296_ar0132_720p_NN_size_512.prj
SENSOR_LIST = MAX9296_MIPI_CME.ko tp2855_MIPI_CME.ko
SENSOR0 = MAX9296_MIPI_CME.ko chmap=1 lane_num=4 sensor_type=1
SENSOR1 = tp2855_MIPI_CME.ko chmap=2 lane_num=4 anadec_mode=0,0,0,0 anadec_fmt=3,3,3,3
SENSOR2 =
IQ0 = imx307_MIPI/IMX307_MIPI_iqfile.bin
IQ1 = imx307_MIPI/IMX307_MIPI_iqfile.bin
IQ2 = imx307_MIPI/IMX307_MIPI_iqfile.bin
IQ3 = imx307_MIPI/IMX307_MIPI_iqfile.bin
ISP_BIN =
DISPLAY = BT656OUT_720P_30
INI_FILE = iva_max9296_ar0132_720p_512.ini
SYS_VER = 71
APP_VER = 38
BUILD_MODE = Release
=====
ls: /dev/ttyUSB2: No such file or directory
LTE&5G module not detected
check usb device timeout(100) !
```