1. 无人机端
2. 核心板搭载UVC摄像头与GPS模块与广域网通信模块
3. 驱动UVC摄像头定时循环拍照，将照片保存至SD卡，并获取GPS模块数据，一并通过广域网通信模块将数据回传至服务器。
4. \*可浏览SD卡中保存的照片。
5. 后台服务器端
6. 方案一
7. 编写支持CGI的HTTP服务器
8. 使用CGI编写Api接受保存回传数据，将照片文件保存至指定文件夹，将照片的路径文件名与GPS信息保存在sqlite数据库。
9. 使用CGI编写预览查看界面，读取sqlite数据库根据GPS信息调用第三方地图api绘制飞行轨迹图。
10. 方案二
11. Nginx+PHP+MySQL编写后端api接受保存回传数据
12. 调用TensorFlow模型接口对回传照片进一步分析，对照片进行识别标注登记
13. PHP+JavaScript根据GPS信息绘制飞行轨迹图并将数据点标注供web端查看。
14. PHP 编写客户端接口
15. 用户端(浏览器/客户端)
16. 向服务器api接口请求数据，解析数据并展示在GUI界面或浏览器中。