# **Notes**

如果一件事决定去做,请一定尽快做完

# 零. 待处理任务(至2019.02.19)

- 1. Endo --> 逗号错误 -->算法尝试
- -->HUAWEI智慧屏的蓝光会被过滤掉的功能集成在Gamma下面,问问市场那边有没有考虑过?
- 2. VideoPath所经过的模块检查
- 3. Mac7P的Tool问题
- 4. Tool的setMessage的机制;
- 5. BCB一些弹窗的不同分辨率下窗口需要缩放的问题
- 6. Mac 6P 7P Output Gamma曲线调整方式需要改进

# 一. 处理问题进展

- ✓ 给数据,把数据显示到Chart上
- ■整理Measure的OutPut
- 再验一遍Gamma Tool (不能老是有Bug) -->Due Date: 2020/03/05
- RMA Audio Tool
- Mac7P Gamma Measure错误
- Mac6P output Gamma的Gen错误

# 处理问题及即时问题反馈

- Q1. CButton的属性在设置父控件的styleSheet后会改变?
- Q2. RT\_pc(CMainController)是什么意思?
- Q3. void setIniFileParam(QString section,QString name,QString value,QString file="");
- Q4. ini文档是怎样读入的? --> System类是怎样工作的?
- Q5.typedef怎样理解?
- Q6. 根据需求能够变化大小的数组?
- Q7.BCB 中把可编辑的表格花城不可编辑表格的样式?
- Q8. LayoutHorizonalApacing属性是什么意思?

# Log备忘录

1. RT电脑IP: 172.22.38.139

用户名: RTDOMAIN\PUBUSER\_MM04

密码: RTKVIPwinner99

2. 日期: 2019/12/20

试图注释掉Merlin5 Gamma Measure中的meaPara.myCa210部分;

修改Get Date;

修改Connect后0Cal;

- 3. 下载Skype For Business: <a href="https://products.office.com/en/skype-for-business/download-app">https://products.office.com/en/skype-for-business/download-app</a> #desktopAppDownloadregion
- 4. 烧录Mac7P的img记得放入Y:\MM2\SD\VIP\Daily(FW)文件夹里。
- 5. 公网账号: 2JMzLhNH

Hi 侯岳,

您的工網帳號設定已完成,相關資訊如下:

帳號: S1805 密碼: 2JMzLhNH

6. \172.22.34.131\g\K7Lp\_Spec2LGE是\Yyy\G\K7Lp\_Spec2LGE对应的路径。

# 二. 笔记(经验整理)

# 1 Gamma相关

### 1.1 Gamma Tool

1. 目前发现下面的现象:

a. SDK1下: CA210与Tool连接正常。

如果不拔掉,切换SDK2,仍能够连接正常;(×)

如果拔掉,切换SDK2,连接不上; (√)

b. SDK2下: CA210与Tool连接不上。

如果不拔掉,就切换SDK1,仍旧连接不上。(×)

如果拔掉,再切SDK1,就可以连接上。 (√)

也就是说,**只有断掉PC与CA的连接再切换SDK,切换的信息才能更新**。这也是咱们以前没有发现问题的原因,建议对于安装了两个SDK的电脑,**每次切换SDK前,首先断连接和关Tool**。

2. 对于Gamma Tool, 经典模式打背景基本步骤(不考虑与界面交互)

```
getOriBg(false);
bgEnable(true,false);
Sleep(100);
setBG(_RGB_BG_Color[0], _RGB_BG_Color[1], _RGB_BG_Color[2], false);//使panel显示颜色变化
```

# 1.2 Gamma算法

- 1. CA410没有直接输出RGB而输出XYZ, Tool是怎样计算出RGB的, 有误差吗
- 2. Octave拟合方法:

## (来自http://blog.sciencenet.cn/blog-1251937-1145568.html)

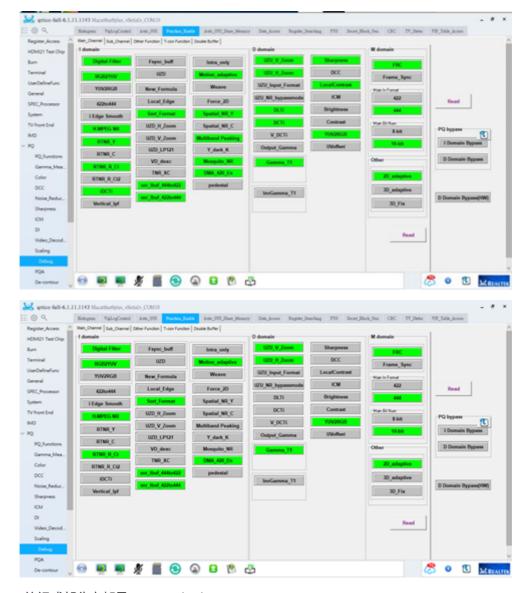
matlab中有多种方式进行非线性拟合:nlinfit, cftool等, 因为octave中只有nlinfit, 所以基于兼容性的考虑, 我们只采用nlinfit函授, 该函数用法如下:

```
beta = nlinfit(X,Y,modelfun,beta0)
beta = nlinfit(X,Y,modelfun,beta0,options)
beta = nlinfit(___,Name,Value)
[beta,R,J,CovB,MSE,ErrorModelInfo] = nlinfit(___)
```

3. 为何校正失败的时候会出现怪怪的图像,怎样才能在失败的时候回复图像到原始状态?

### **1.3 FYI**

- 1. 投影屏幕的新方法: 如果IC已经烧录img,可以读入图片,则可以通过读图来盖掉OSD,进而实现打Pattern。(from <u>elitsai</u>)
- 2. 如何减少其他IP对Gamma Measure精度的影响?可在Debug页面关掉能关掉的IP,具体关掉的页面如下图所示(from <u>sharlene</u>):



3. LUT的组成部分大都是: 0x g0 d0 d1;

# 2.1 CnPack技巧

- 1. Shift+F2启用或停用;
- 2. Ctrl+Shift+V局部变量编辑区域;
- 3. 专家包的source目录里有cnDebug.pas文件,这是一个供运行期间输出调试的接口单元,使用cnDebugViwer查看;
- 4. 代码的自动完成功能:把安装的source目录PSDedEx目录放到搜索路径中;

# 2.2 Gamma Measure logFile路径设置 :

```
logFilePath = sysconfig.get_path(KEY_PATH_ROOT).c_str();
logFilePath += static_cast<AnsiString>("res/log/logFile.txt");
if(logFile != NULL)
   logFile.close();
logFile.open(logFilePath.c_str(),ios::app);
logFile.clear();
```

#### 2.3 Tool Global

- 1. platform.db蕴含了注册IC的信息——比如说当新增IC的时候,光更新源代码是无法在Tool里增加这个页面的信息的;
- 2. 当使用BCB的时候Can't Create CBuilder6.0/Bin/InitCC32.exe的时候,使用右击管理员模式可以打开;
- 3. 有时候为了获得rBus的信息,用寄存器的虚拟名字搜索不到时,可以考虑搜rBus内部的信息;也可以使用notepad ++的在文件中搜索的功能,速度会很快。
- 4. 添加.cpp文件时,除了要包对应的头文件,不要忘记使用Add To Project,同理可添加.lib文件等;
- 5..h文件不可包太多头文件;
  - FYI:在整理Global文件中必须的文件时,比较简便的方法是让编辑器告诉你哪些文件缺失,这样整理起来会快一点。
- 6. 使Tab不可见: TabSheet1->TabVisible = false;
- 7. 使用SecureCRT记得要断掉之后,才能在Tool里进行读写操作。
- 8. 测试使用的Tool,可以用platform.db release比较轻便的Tool发给测试人员。
- 9. 如果想要最小的测试版的Tool,则使用standalone版本。
- 10. 查看Tool的Owner直接查看code的log,看看最近上传的人。
- 11. 在BCB中查看自己的工程文件的目录,可以通过点击View Unit按钮 (Ctrl+F12)。
- 12. 更改platform.db来检查LGE RTICE设置是否正确:

使用本地Tool release出一版Tool,然后更改platform.db-->sysconfig.qt中的info信息。加上: {"customer":{"name":"LGE","is":"1"}并保存即可。

## 2.4 在VideoPath中添加PTG步骤

因为BCB版本的VideoPath是用xml写UI部分的,所以修改分为两大部分:

1. D:\QRtice\res\modules\home\VideoPath\merlin5\VideoPath.xml

(这里修改的是添加的部件的基本属性:

```
<item class="ptg" caption="memc_mute_ctrl"
mode="img/patterns/MEMC/Blue_Screen"/>
```

- 2. 对应上一步中的路径中的list 文件,描述了部件的选择属性。
- 3. 修改D:\QRtice\src\modules\independ\VideoPath\block\CIPBlock(IC名称).cpp中的实际操作部分——比如读写寄存器;

PS:最新的VideoPath Q中已经可以直接添加。

# 2.5 在QT中实现读写和加载图片:

### 2.5.1 读写

```
#include "CMainController.h"
RT_pIo(CMainController);
RT_pc(CMainController);

bool ferr = false;
uint regval = 0, sceneval = 0;
pIo->_StopByMode();
try{
    ferr = pIo->_BurstReadWord(0xb802ca00,&regval);
}catch(...){
    pc->setMessage("Connect Fail",'x');
}
if(!ferr)
    pc->setMessage("Read Fail,Check Connect",'x');
sceneval = (regval) & 0x08000000; /*这里使用按位与来实现特定位读*/

regval = regval ^ 0x08000000;
pIo->_BurstWriteWord(0xb802ca00,&regval); /*这里使用异或来实现特定位写*/
```

#### 2.5.2 加载图片

```
QImage *img=new QImage;
/*图片路径可在qrc文件夹里通过右击选择图片路径*/
img->load(":/Spbtn_VIP_Terminal_Close.png");
/*这里通过QImage来实现label加载图片*/
ui->lblScene->setPixmap(QPixmap::fromImage(*img));
```

# 2.6 003: Write Error

当StopByMode(true)与 RunByMode()重叠使用时,会报错误。一定要确保二者夹住的区域不能让再出现它们。

## 2.7 CA 410引起的支线程的混乱问题

- 1.首先C++ Builder可以标注线程的数目;
- 2.帮助查看Timer是否会开启支线程?

## 2.8 ScrollBar的滑块闪烁的问题

在窗体上放一个edit然后在ScrollBar的OnScroll事件中让edit获得焦点。

```
void __fastcall TForm1::ScrollBar1Scroll(TObject *Sender,
    TScrollCode ScrollCode, int &ScrollPos)
{
    Edit1->SetFocus();
}
```

使用OnChange函数之后,往往会使得焦点失去,通过SetFocus()函数重新获得焦点。

OnChange函数与OnScroll函数的区别: OnChange函数是在移动过程中的每一刻都会触发的,所以适合和Edit关联使用;

OnScroll函数是移动后停下来的一刻才会触发,适合和读写

寄存器共同使用。(如下示例)

# 2.9 打开文件常见的防呆语句

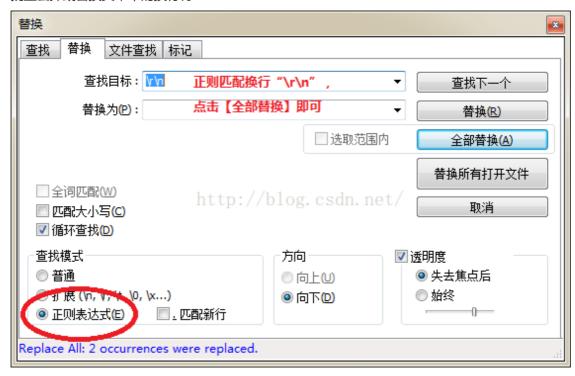
```
if(dlgOpen3->Execute()){
    file_path = dlgOpen3->FileName.c_str();
    mmo3->Clear();
    mmo3->Lines->LoadFromFile(file_path);
}else{
    return;
    /*预防打开后没有选中就关闭*/
}
```

# 2.10 FAQ About PC

- 1. 打开我的电脑页面:工具-->映射磁盘驱动器-->复制粘贴欲映射的路径;
- 2. 如何让任意窗口置顶?-->制作脚本的方式,使用AutoHotKey,写入以下文字:

```
^space::
WinGetActiveTitle,w
Winset,AlwaysOnTop,Toggle,%w%
return
```

让ahk脚本开机启动:请把文件置于 C:\Users\用户名称 \AppData\Roaming\Microsoft\Windows\Start Menu\Programs\Startup路径下。 3. 批量去掉或替换文本中的换行符:



- 4. Windows是不区分文件名大小写的,而SVN是区分的。-->所以如果涉及修改文件名大小写的操作:
  - 1. 把文件保存好,放到另一个文件夹,并修改文件夹名;
  - 2. 删除掉旧的文件夹, commit;
  - 3. 将修改好后的文件夹放回, Commit;
- 5. a. win7桌面背景保存位置:C:\Users\用户名\AppData\Roaming\Microsoft\Windows\Themes 可以在这里找到当前桌面背景图片的保存位置。
  - b. 系统自带的壁纸在C:\WINDOWS\Web\Wallpaper文件夹下。 这里存储的是系统自带的壁纸,可以根据个人需要将下载的壁纸放入这个文件夹。

```
int main(int argc, char *argv[])
{
        QApplication a(argc, argv);
        MainWindow w;
        w.loadText();
        // w.exportPic();
        w.picOverplay();
        // w.show();
        return 0;
        return a.exec();
}
```

7. SDK = 放着你想要的软件功能的软件包

API = SDK上唯一的接口

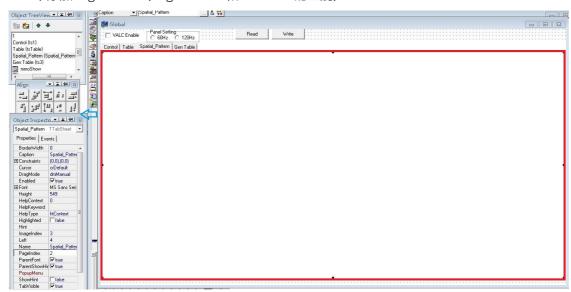
8. 索引的意思是将文件整理建立数据库,建立了索引的路径下下次搜索东西非常的快

# 2.11 FAQ About Tool

1. QT如何**输出十六进制格式**的数据:

```
QString r1 = QString("%1").arg(forceBg["r"].toQString() , 0, 16);
```

- 2. BCB中安全删除一个组件的步骤:
  - a. 首先搜索出关键字,在cpp文件中删除对应的响应函数,并且使用这个组件的地方;
  - b. 在h文件中删除对应的定义;
  - c. 在UI中删除组件。
- 3. BCB中添加PageControl(PageControl和TabSheet的区别)



# **改动Page的先后顺序,只要修改PageIndex**即可。

- 4. ToIntDef(0)是TEdit常用的属性,比ToInt()更安全。
- 5. BCB中**新建一个继承现有类**的步骤:
  - 1. File-->New-->Other-->当前DLL名字的Sheet
  - 2. 选择要继承的类,双击;
  - 3. 在新建好的类中修改Name属性;
- 6. QT中QLayOut的安全删除:

```
QLayoutItem *child;
while(child=this->ui->centralwidget->layout()->takeAt(0)) {
    delete child;
}
```

这里有一个问题, LayOut增加组价的时候是使用AddWidget, 但是删除的时候却删除Item。

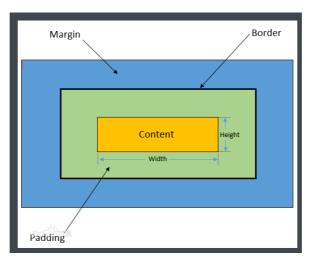
原因: https://blog.csdn.net/xy913741894/article/details/76814985?locationNum=8&fps=1

```
7. cellText(Row,Col) //顺序
```

- 8. QT 中的Q指针和D指针:
- 9. 加了Q\_OBJECT宏,才能支持信号槽处理。-->加了之后请记得在Pro里稍作修改,然后rebuild。
- 10. 任意函数获得CMainController指针: RT\_pc(CMainController);
- 11. CTtlePanel --> CGroupBox,CGroupBox 支持布局。

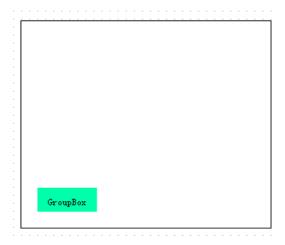
/\* this->setStyleSheet{

}可用在代码里设置构建的属性;\*/



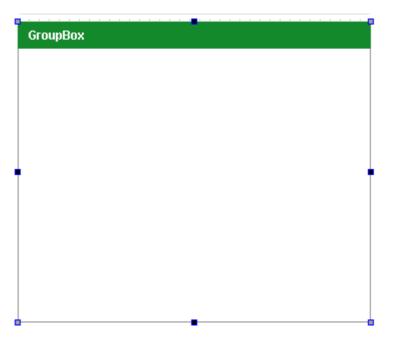
今天介绍了CGroupBox中一些属性的设置,重点介绍了subControl, 一般情况下,只要是复合式组件,都会存在subControl属性。如果实际情况下,想查出哪些组件有这个属性,使用Assistan查。

```
QGroupBox{
border:1px solid #000;
margin: 20px;
padding:20px;
}
QGroupBox::title{
padding:12px 10px 6px 10px;
backGround: #0fa;
subcontrol-origin: content;
subcontrol-position: left bottom;
}
```



```
QGroupBox{
border:1px solid #909090;
font-family: Arial,sans-serif;
background-color:#fff;
margin-top: 20px;
padding:20px;
font-weight:bold;
font-size:12px;
}
QGroupBox::title{
padding:6px 100000px 6px 10px;
backGround: #14892c;;
subcontrol-origin: margin;
```

```
subcontrol-position: top left;
color:#FFF;
}
```



12. 组件式编程:

# 3 C++相关

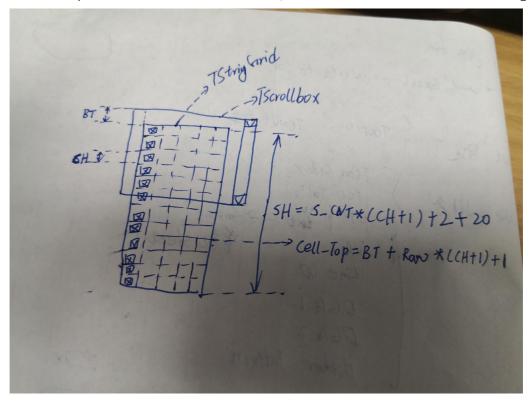
# 3.1 Global about QT

```
1. /*free current view*/
    if(p_wgtView) {
        p_lytView->removeWidget(p_wgtView);
        delete p_wgtView;
        p_wgtView = NULL;
    }
    if(p_lytView) {        //delete layout
            ui->pnlView->setLayout(NULL);
            delete p_lytView;
            p_lytView = NULL;
    }
}
```

```
2. if (atvInfo.is_set("Demod")) {
    array &atvTypeInfo = *(atvInfo["Demod"].value.val_array);
    const char *atvTypeName = atvTypeInfo.find_firstKey();
    while (atvTypeName) {
        ui->cbxDemod->addItem(atvTypeName);
        atvTypeName = atvTypeInfo.find_nextKey();
    }
    }
}
/*请使用非map方式进行改写*/
```

### 3.2 Global about BCB

- 1. bcb 中Tstrnggrid cell中塞控件,会有错位闪的问题。 替代方案是,用TScrollBox 去替代TStringGrid 的vertical scallbar。
  - \1. 控件 (checkbox),与 TStringGrid 都放到TscrollBar里,
  - \2. TStringGrid要足够高,保证能塞下所有cell,并且自己不出现scrollbar
  - \3. checkbox top/left为主可通过算cell位置来得到 (一个cell 高度=边缘线宽 + cellDefaultHeight)



- 2. C++把第一位为1的当做有符号数,第一位为0的当做无符号数;
- 3. 寻找寄存器的最低位和最高位,以及应用来寻找特定寄存器的所占的位数;

```
int i, stBit, endBit,Bit_num;
   outputgamma_out_gamma_port_RBUS
                                     reg_outputgamma_out_gamma_port;
   reg_outputgamma_out_gamma_port.regValue = 0;
   reg_outputgamma_out_gamma_port.out_gamma_tab_d0 = 0xfffffffff;
   //将整个寄存器置零,将待考察的片段赋予1
   while(!((reg_outputgamma_out_gamma_port.regValue >> i) & 0x1) && (i <
32))
       i++;
   stBit = i;
   while(((reg_outputgamma_out_gamma_port.regValue >> i) & 0x1) && (i <
32))
       i++;
   endBit = i - 1;
   Bit_num = endBit - stBit;
    return Bit_num;
```

4. BCB中输出组件下特定类子控件的名称,或者遍历全部特定类型的子控件:

```
AnsiString namestring="TCheckBox";
for(int i=0;i<Spatial_Pattern->ControlCount;i++)
{
    if (Spatial_Pattern->Controls[i]->ClassNameIs(namestring))//判断类型为
    TCheckBox
    {
        TCheckBox *p=dynamic_cast<TCheckBox*>(Spatial_Pattern->Controls[i]);
        logFile<<i<<" "<<(p->Name).c_str()<<endl;
        logFile.flush();
    }
}
```

## 5. AnsiString转int

```
int b = (int)StrToFloat(AnsiString);
```

获取AnsiString的SubString,即切片操作:

```
AnsiString.SubString(bit, AnsiString.Length());
```

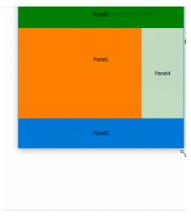
AnsiString更多用法参考: https://www.cnblogs.com/LittleTiger/p/4738602.html

网页中有移除错误:AnsiCompare函数在字符串相等的视乎,返回的是0,不相等的时候返回的非零数。

6. 将窗口中的关闭按钮置为不可用:

```
HWND m_hwnd = GetSystemMenu(this-> Handle,false);
EnableMenuItem(m_hwnd,SC_CLOSE,MF_GRAYED);
```

## 7. 有关BCB中panel的放置:



### 属性配置:

Panle1. Align:=alClient; Panle2. Align:=alTop;

Panle3. Align:=alBottom;

Panle4. Align:=alRight;

请参考https://blog.csdn.net/cc001100/article/details/81113928?depth 1-utm source=distribute.pc relevant.none-task&utm source=distribute.pc relevant.none-task

## 3.3 Global about C++

- 1. 全局变量:生命周期跨越整个程序运行期间,优先于Main函数进行初始化,在main函数返回后撤销即析构。
- 2. CSingleClock:
  - a. 主要用于同步多个线程对于同一个数据类型的即时访问;
  - b. 在创建CSingleClock对象时会自动根据参数赋值,而且会lock,不用显式lockà即只需要创建对象即可lock;
  - c. CSingleClock对象需要有一个从CSyncObject对象;
- 3. 符号的优先级:数学运算符优先于关系运算符
- 4. 纯虚函数:C++通过支持纯虚函数来支持创建抽象数据类型,纯虚函数必须在派生类中进行重写, 任何包含有一个或多个纯虚函数的类都是抽象类。抽象类智能作为基类而不能实例化。
- 5. 参数化列表与构造函数的关系: AB a(5),b(3),c[3],\*p[2] = {&a,&b};
  - a(5),一个对象调用一次构造函数;
  - c[3], 数组调用3次构造函数;

指针,没有指向新的空间,更没有分配内存,不会调用构造。

- 6. \*(p++) += 100; 等价于 \*p += 100; p++;
  - P++是运行完代码后再运行的。
- 7. int b[3][5]; / 这里b指向一个数组的指针
  - (1)数组指针:指向多个元素的指针。int (\*p)[5] = b;
    - (2)指针数组:一个存放制定类型指针的数组。 lint \*p[3] = {b[0],b[1]};
- 8. 以#开头的语句都是预处理阶段处理的

{#include头文件; #define 宏定义; #ifdef #endif条件编译;}

- 9. 面向对象语言特点:抽象, 封装, 继承, 多态。
- 10. 原码,反码和补码的概念:<u>https://www.cnblogs.com/zhangziqiu/archive/2011/03/30/ComputerCode.html</u>;
- 11. Int x = 1;int y = ~x; y是-2, 因为计算机按照补码运算;
- 12. Scanf的字符不会输出到屏幕上,除了使用空白字符作为分隔符还可以使用其他分隔符;
- 13. 类型强转 ( type cast )
  - ① static\_cast<目标类型>(标识符)

{在一个方向上可以作隐式转换,在另外一个方向上就可以作静态转换。}

② reinterpret\_cast<目标类型> (标识符)

{将数据以二进制存在形式的重新解释}

einterpret\_cast 最famous的特性就是什么都可以,转换任意的类型,包括C++所有通用类型,所以也最不安全

```
int x = 0x12345648;
char *p = reinterpret_cast<char*>(&x);
//char*p = static_cast<char*>(&x);
printf("%x\n",*p);
int a[5] = {1,2,3,4,5};
int *q = reinterpret_cast<int*>((reinterpret_cast<int>(a) +1));
printf("%x\n",*q);
return 0;
%x 对应输出小写字母十六进制数
```

应用:a.整形和指针之间的相互转化

b. 指针和引用转化为任意类型的指针和引用

C++中const 定义的变量称为常变量。变量的形式,常量的作用,用作常量,**常用于取代** #define 宏常量。

③ dynamic\_cast<目标类型> (标识符)

用于多态中的父子类之间的强制转化

④ (脱)常类型转换: const\_cast<目标类型> (标识符) //目标类类型只能是指针或引用。

用来移除对象的常量性(cast away the constness),使用const\_cast 去除const 限定的通常是为了**函数能够接受这个实际参数**。

- 14. 动多态,不是在编译器阶段决定,而是在运行阶段决定,故称为动多态。动多态行成的条件如下:
- 15. 父类中有虚函数。
- 16. 子类override(覆写)父类中的虚函数。
- 17. 通过己被子类对象赋值的父类指针或引用,调用共用接口。
- 18. 纯虚函数 virtual\*函数声明= 0;\*\*

含有纯虚函数的类,称为抽象基类,不可实列化。即不能创建对象,存在的意义就是被继承,提供族类的公共接口,java 中称为interface。

19. pa = new Cat;这里指针赋值犯了错误,应该为pa = new Cat;\*\*

#### 友元

类的数据成员一般定义为私有成员,成员函数一般定义为公有的,依此提供类与外界间的**通信接口**。

有时需要定义一些函数,这些函数不是类的一部分,但又需要频繁地访问类的数据成员,这时可以将这些函数定义为该类的友元函数。友元可以是一个函数,该函数被称为友元函数;友元也可以是一个类,该类被称为**友元类**。

友元函数是可以直接访问类的私有成员的非成员函数。它是定义在类外的普通函数,它不属于任何类,但需要在类的定义中加以声明,声明时只需在友元的名称前加上关键字friend,其格式如下:

friend 类型函数名(形式参数); 或者

friend class 类名; 其中: friend 和class 是关键字,类名必须是程序中的一个已定义过的类。

#### 继承与派生

```
class 派生类名: [继承方式] 基类名 {
    派生类成员声明;
};    /* is -a 关系*/
```

一个派生类可以同时有多个基类,这种情况称为多重继承,派生类只有一个基类,称为单继承。

**公有继承**:基类的公有成员和保护成员在派生类中保持原有访问属性,其私有成员仍为基类的私有成员。

**私有继承**:基类的公有成员和保护成员在派生类中成了私有成员,其私有成员仍为基类的私有成员。 **保护继承**:基类的公有成员和保护成员在派生类中成了保护成员,其私有成员仍为基类的私有成员。

#### 为什么delete之后还要NULI

```
#include <iostream>
using namespace std;
int main()
{
   int *p=new int;
   p=3;
   cout<<"将3赋给p的地址后,指针p读取的值: "<<*p<<end1;
   delete p;
   cout << "删除空间后, 指针p读取的值: " << *p << end 1;
   long *p1=new long;
   *p1=100;
   cout<<"创建新空间后,指针p中保存的地址: "<<p<<end1;
   cout<<"指向新空间的指针p1保存的地址: "<<p1<<end1;
   cout<<"将23赋给p的地址后,指针p读取的值: "<<*p<<end1;
   cout<<"将23赋给p的地址后,指针p1读取的值: "<<*p1<<end1;
   delete p1;
   return 0;
}
```

如果不NULL(设置为空指针),它会成为野指针。**我们在删除一个指针之后,编译器只会释放该指针 所指向的内存空间,而不会删除这个指针本身。** 

编译器默认将释放掉的内存空间回收然后分配给新开辟的空间。

```
© C:\Windows\system32\cmd.exe
将3赋给p的地址后,指针p读取的值:3
删除空间后,指针p读取的值:-572662307
创建新空间后,指针p中保存的地址:000F8158
指向新空间的指针p1保存的地址:000F8158
将23赋给p的地址后,指针p读取的值:23
将23赋给p的地址后,指针p1读取的值:23
将23赋给p的地址后,指针p1读取的值:23
请按任意键继续:-
```

\*在删除一个指针之后,一定将该指针设置成空指针(即在delete \*p之后一定要加上: p=NULL )\*

#### C++传递数组的三种方式

1.形式参数是一个指针:

```
void myFunction(int *param)
{
}
```

2.形式参数是一个已定义大小的数组:

```
void myFunction(int param[10])
{
}
```

3.形式参数是一个未定义大小的数组:

```
void myFunction(int param[])
{
}
```

1. Error error: invalid new-expression of abstract class type

# 4 硬件相关

- 1. Patten Gen的功能是打出需要的背光,即特定格式的画面。比如液晶的发光特性可能会导致一些特殊的画面(比如周期性栅线画面)异常,通过打出对应的画面可以针对性地解决这些问题。
- 2. install\_user\_RTD28XOB8\_A1\_129:红色部分标识的就是BootCode信号; 烧录的过程中,如果按Tab键进入不了bootcode,往往需要重新烧rescue.bin;
- 3. 验证Video path 的步骤和方法:
  - 1. 测试主要分为三个Path: Main, Sub和DMA(在实际成像过程中要注意OSD)

PTG:接Source后,直接点击;

CRC:接Source后,直接点击(切成静止画面后,观察是否变化),因为CRC是当前每帧图

像算出的校验码,因此画面静止后理论算出的CRC应该保持不变;

TM: Time Measure, 各参数含义。

| Input  | Description        |  |  |  |  |  |  |
|--------|--------------------|--|--|--|--|--|--|
| clk    | Clock              |  |  |  |  |  |  |
| den_in | Data enable        |  |  |  |  |  |  |
| rst_n  | "low" active reset |  |  |  |  |  |  |
| y_in   | Pixel input        |  |  |  |  |  |  |
| u_in   | Pixel input        |  |  |  |  |  |  |
| v_in   | pixel input        |  |  |  |  |  |  |
| hs_in  | H-sync input       |  |  |  |  |  |  |
| vs_in  | V-sync input       |  |  |  |  |  |  |

| output   | Description   |  |  |  |  |  |
|----------|---------------|--|--|--|--|--|
| den_out  | Data enable   |  |  |  |  |  |
| r/y_ out | Pixel out put |  |  |  |  |  |
| g/u_ out | Pixel out put |  |  |  |  |  |
| b/v_ out | pixel out put |  |  |  |  |  |
| vs_out   | V-sync output |  |  |  |  |  |
| hs_ out  | H-sync output |  |  |  |  |  |

DataAccess:接Source后,直接点击(查看selective curve...中模块是否为自己选的及读取功

b. Merlin 4 和Merlin 5有关OSD\_Gamma的

```
#define OSDOVL_MIXER_GAMMA1_PORT_VADDR (0xb802b070)
#define OSDOVL_MIXER_GAMMA1_CTRL_1_VADDR (0xb802b074)
#define OSDOVL_MIXER_GAMMA2_PORT_VADDR (0xb802b078)
#define OSDOVL_MIXER_GAMMA2_CTRL_1_VADDR (0xb802b07c)
```

这几个寄存器对应地址不一致。

4. LSB(Least Significant Bit)是"最低有效位"。MSB(Most Significant Bit)是"最高有效位"。

MSB LSB: 起始地址为最高位,最后地址为最低位。 LSB MSB: 起始地址为最低位,最后地址为最高位。

5. 遥控器失效,确保有电的情况下,进入BootCode选择irda。

6.

能)

# 5 系统课程

# 5.1 3D\_LUT课程

Why need 3d LUT?

新的IC中要常 常考虑HDR到 2020

linear or nonlinear color conversion

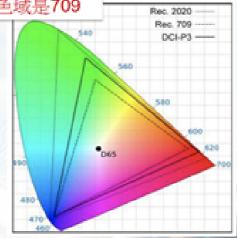
BT2020 RGB to 709 RGB Panel 提常

➤ IPT to YUV

- > Lab to CMYK
- **>** ...

客户的需求往往是既 需要高饱和颜色,又 不能丢失细节,这就 是该IP的目的





- Last block in HDR (size: 17x17x17)
- D domain( contrast/brightness -> 3d LUT -> gamma )
  - size: 9x9x9 for Mac5p/Mac6p/Mac7p
  - size: 17x17x17 for Merlin4/Merlin5/Merlin6/H5X
  - > Merlin6-DesignSpec-D-Domain 3dLUT.doc

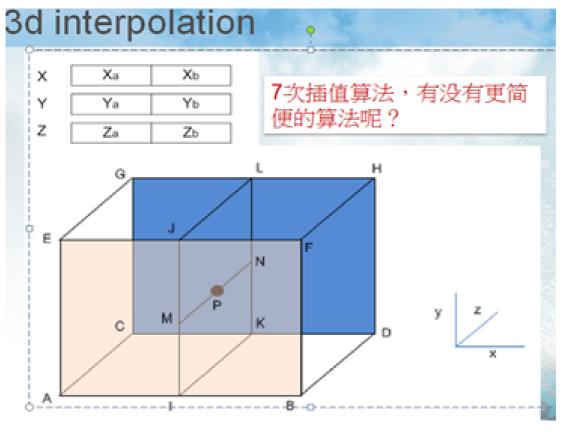
因为3DLUT会 影响到RGB值 的大小,所以 一定会影响到 Gamma的测量

3DLUT一般会给TCL用(一些厂会自 己给这个查询表);

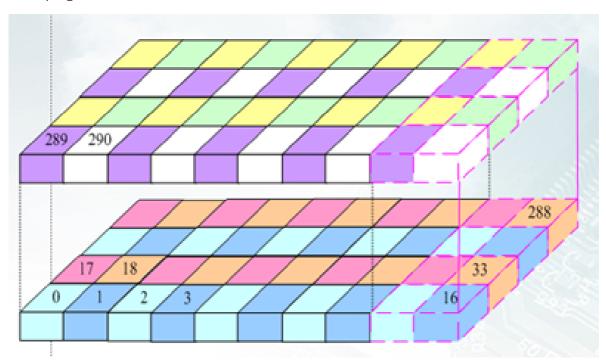
ICM也可以用来调客户所需的颜色。

 $(HDR) \rightarrow I \rightarrow D \rightarrow M$ 

HDR一般只有10个block ,3DLUT在这个模块中 的作用是尽量使得进入 Input的数据是一致的

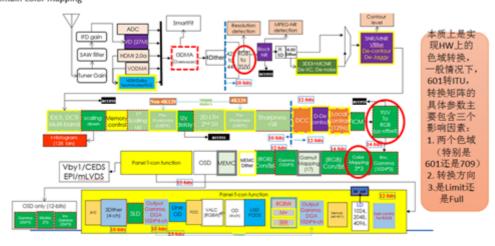


Index programmable的作用:是使得插值点可在区间内任意移动。



# 5.2 ColorSpace\_Conversion课程

1.



#### BT.709, BT.601 RGB<->YUV 定義矩陣值 2.

|       |     |            |                |            | RG | B-Y | CbCrEq | Jağı                              | on.:8 | OT | V      |                 |                 |          |
|-------|-----|------------|----------------|------------|----|-----|--------|-----------------------------------|-------|----|--------|-----------------|-----------------|----------|
|       |     |            | YUV(0-255->0   |            |    |     |        |                                   |       |    |        | YUV to RGB(0    |                 |          |
| Y_601 | П   | 0.299      | 0.587          | 0.114      | R  | П   | 0      |                                   | R     |    | 1      | 0               | 1,402           | Y_601    |
| Cb    | ]-[ | -0.1687    | -0.3313        | 0.5        | G. | -   | 128    |                                   | G.    | =  | 1      | -0.3441         | -0.7141         | Cb-128   |
| Cr    | 11  | 0.5        | -0.4187        | -0.0813    | B  | 1   | 128    |                                   | B     |    | 1      | 1.772           | 0               | Cr-128   |
|       |     | RGB to YU  | VID-255->16-23 | 5.16-240)  |    |     |        | YUV to RGB/16-235.16-240+16-255)  |       |    |        |                 |                 |          |
| Y_601 | П   | 0.2568     | 0.5041         | 0.0979     | R  |     | 16     |                                   | R'    | П  | 1.1644 | 0               | 1.596           | Y_601-16 |
| Cb    | ]-[ | -0.1482    | -0.291         | 0.4392     | G. | -   | 128    |                                   |       | -  | 1.1644 | -0.3918         | -0.813          | Cb-128   |
| Cr    | 1 [ | 0.4392     | -0.3678        | -0.0714    | 8  |     | 128    | т                                 | 8.    |    | 1.1644 | 2.0172          | 0               | Cr-128   |
|       |     | RGB to YUV | (16-235-16-2   | 35.16-240) |    |     |        | Т                                 |       |    | YI,    | IV to RGB(16-23 | 5.16-240->15-23 | 5)       |
| Y_601 | П   | 0.299      | 0.587          | 0.114      | R' | П   | 0      |                                   | R     | П  | 1      | 0               | 1.3707          | Y_601    |
| Cb    | ]=[ | -0.1726    | -0.3388        | 0.5114     | G' | ۱.  | 128    |                                   | G.    | •  | 1      | -0.3365         | -0.6982         | Cb-128   |
| Cr    | 1 [ | 0.5114     | -0.4282        | -0.0832    | 8  | 1   | 128    | П                                 | 8.    |    | 1      | 1.7324          | 0               | Cr-128   |
|       |     |            |                |            | RG | B-Y | CbCrEq | uabi                              | in H  | ΟĪ | ¥      |                 |                 |          |
|       |     | RG81       | YUN0~255->0    | -255)      |    |     |        | YUV to RQB(0~255->0-255)          |       |    |        |                 |                 |          |
| Y_709 | П   | 0.2126     | 0.7152         | 0.0722     | R  | П   | 0      | т                                 | R'    | П  | 1      | 0               | 1.5748          | Y_709    |
| Cb    | 1-1 | -0.1146    | -0.3854        | 0.5        | G' | -   | 128    | П                                 | G:    | -  | 1      | -0.1873         | -0.4681         | Cb-128   |
| Cr    | 1 [ | 0.5        | -0.4542        | -0.0458    | 0" | 1   | 128    |                                   | Ü.    |    | 1      | 1.8556          | 0               | Cr-128   |
|       |     | RGB to YU  | VID-255->16-23 | 5.15-240)  |    |     |        | YUV to RGB(16-235.16-240->16-255) |       |    |        |                 |                 |          |
| Y_709 | П   | 0.1829     | 0.6164         | 0.0618     | R  | П   | 16     |                                   | R     | П  | 1.1644 | 0               | 1,7918          | Y_709-16 |
| Cb    | 1-[ | -0.1008    | -0.3384        | 0.4392     | G. | -   | 128    |                                   |       | •  | 1.1644 | -0.2128         | -0.5338         | Cb-128   |
| Cr    | 1 1 | 0.4392     | -0.399         | -0.0402    | G. | 1   | 128    | т                                 | G.    |    | 1.1644 | 2.1129          | 0               | Cr-128   |
|       | _   | RGB to YU  | (16-235-16-2   | 35,16-240) |    |     |        | Т                                 |       |    | YU     | V to RGB(16-23  | 5,16-240-16-2   | 15)      |
| Y_709 | П   | 0.213      | 0.715          | 0.072      | R' |     | 0      |                                   | R:    |    | 1      | 0               | 1.5389          | Y_709    |
| Ch    | 1-1 | -0.1174    | -0.394         | 0.5114     | G. | -   | 128    |                                   | _     |    | 1      | -0.1827         | -0.4584         | Cb-128   |
| Cr    |     | 0.5114     | -0.4545        | -0.0468    | B  |     |        |                                   | B.    |    |        | 1.8146          |                 | Cr-128   |

3. 计算过程整理:

步骤有三,值得注意的有两个方面:

① 要根据limit\_scale计算出full to limit\*\*

比如yuvfull\_to\_yuvlimit =

limit scale 0

limit\_scale\_UV 0

0 0 limit\_scale\_UV

- ②接下来,是选取矩阵,这里是rgb2yuv\_709\*bt2020\_2\_bt709
- ③逐次相乘后,将最终的计算结果,靠着2补位存储:

負數轉正數用2's complement

register(16 進位) =

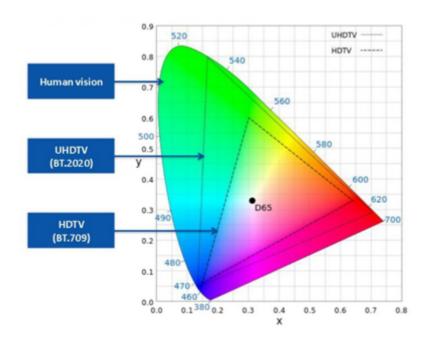
0x0399 0x094A 0x00D0

0x7DE1 0x7A1F 0x0800

0x0C70 0x74BC 0x7ED3

4. 从一个RGB色域转到另一个RGB色域的计算过程:

这些值一般 都在Tool或 是FW里已 经给出



Step1:輸入A的小xyz座標,算出RGB->XYZ的轉換矩陣Ma

Step2:輸入B的小xyz座標,算出XYZ->RGB的轉換矩陣Mb

Step3:算M1

M1 = Mb\*Ma

Step4: 算M2

將 M1轉為S(14,11) 填進HW

Step5:將 M2矩陣 調整為row sum=2048 得到M3

### 公式:

M3(1,X) = M2(1,X) \* ( 1/(M2(1,1)+M2(1,2)+M2(1,3)) );

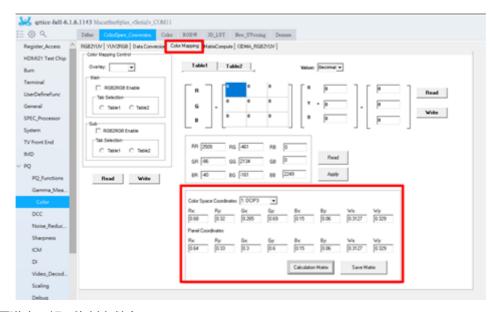
M3(2,X) = M2(2,X) \* ( 1/(M2(2,1)+M2(2,2)+M2(2,3)) );

M3(3,X) = M2(3,X) \* ( 1/(M2(3,1)+M2(3,2)+M2(3,3)) );

(这里是为了使得最终得到的值相加等于一)

色域转换的关键是以XYZ作为桥梁,而其中向XYZ的转换矩阵计算如下图:\*\*

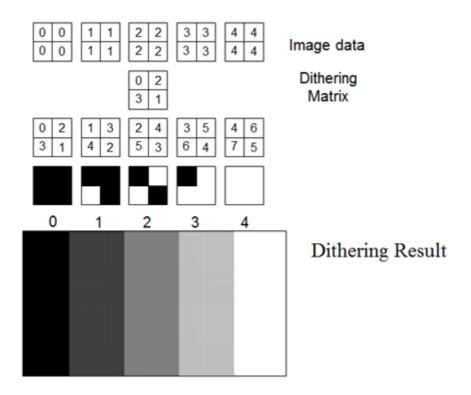
5. Tool中有工具帮忙计算矩阵值:



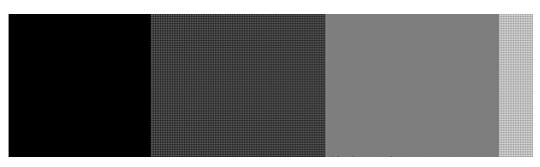
如需要进步了解,资料存储在:D:\1Learning\13 RTColorSpace

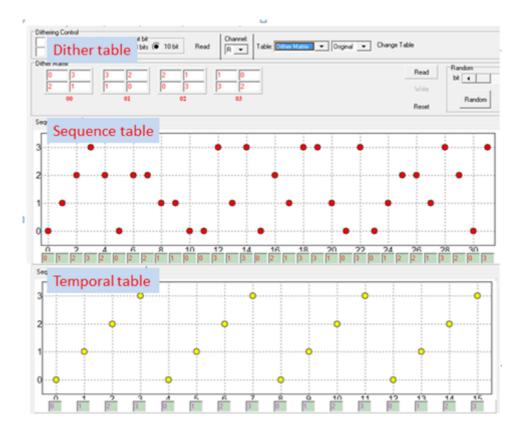
## 5.3 Dither课程

Dither的主要作用是弹bit。



感觉还是很神奇的,在bit数减少后,还能保持以前的显示效果。最后一张图放大看,还是能看到颗粒状的。这种颗粒的效果,恰恰是IC最需要解决的,把随机引入图片中,从而最大限度的使原本的色块显示均匀。



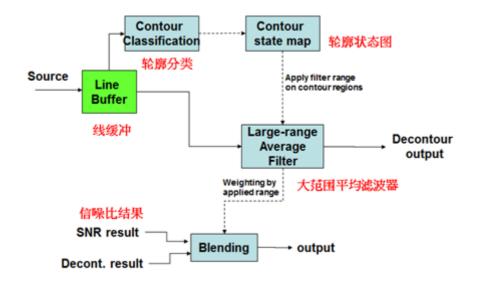


## 5.4 Decontour课程

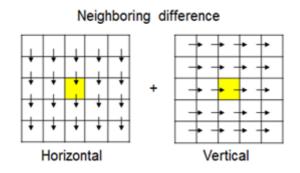
1. Contours:轮廓线。亮度差很小的轮廓边,往往是对Source的压缩导致的。从图上可以明显地看到轮廓边。



- 一. 传统的Decontour方法
  - 2. 使用Spatial Detection (空间侦测)



在相邻的5\*5区域内计算与周边值的差值;将点所在的区分为三类,平坦区、云图区、纹理区;



## \1. Neighboring contrast level\*\*局部对比水平\*\*

按照与周围点的差的和进行分类,根据三个对比度阈值将轮廓水平分为四个区间;阈值编号越大,表明轮廓水平值越大;

### 2.Gradation level 梯度水平

根据一阶差值和二阶差值相对两个阈值的位置,将点所在区域的梯度水平分为四个level;

### 3. Max-min level\*\*最高最低水平\*\*

Max value - min value inside 5x5 mask相邻的5\*5区域内的最大值和最小值

让一个区域内的最大最小水平成为可调的

对于电影上的低对比度图案等,我们可能希望在低Max-min level最高最低水平应用更高的级别,以防止模糊

### 4. Final Contour Level 最终的云图水平

轮廓水平:最大(**局部对比水平,\*\***Gradation level\*\* **梯度水平,Max-min level\***\*最高最低水平 \*\*)

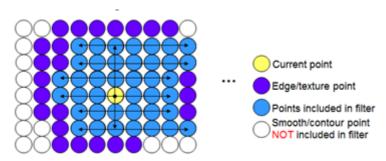
Final contour classification:分为五个水平;即平坦(非云图),小、中、大云图,纹理(非云图);

### 5. Linear Filter

展开筛选器,直到:

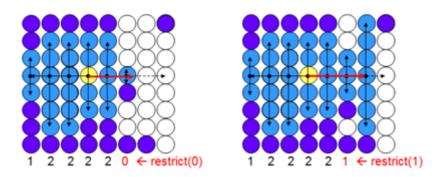
纹理可见

达到最大过滤范围



### 6. 瓶颈过滤器限制

使用瓶颈宽度限制水平距离,用于纹理区域周围轮廓区域的连续性。



### 7. 逐级筛选范围

在不同的轮廓级别上应用不同的过滤范围,低层轮廓上较小的滤波范围。

同时限制相邻点上的滤波器范围以保持连续性,如果平均过滤范围包括轮廓水平较低的点,则拟合较低的范围

Debug Mode:将云图水平在图片中用不同颜色显示出来;

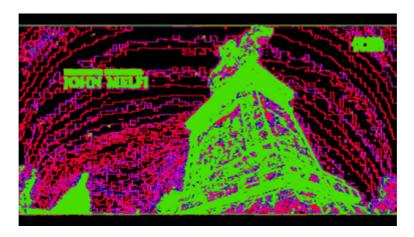
- FLAT: black

- CONT\_HI: red

CONT\_MD: magenta (Merlin5, Mac7p)

- CONT\_LO: blue (Merlin5, Mac7p)

- EDGE\_TEX: green



Debug mode 1: show filter size

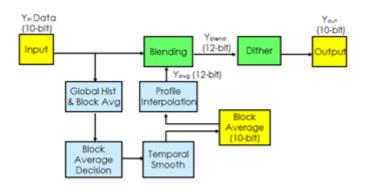
Debug mode 2: Show max-min level

### 二. Block Decontour (H5X, Merlin5) 块为单位进行云图消除

计算块内的平均值,将平均值最为块中每个像素点的取值,将这个结果作为平滑的结果;与LC(Local Contrast)的差别在于要用到三个通道的值;

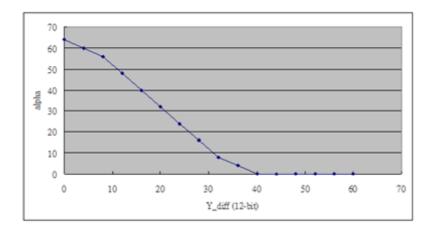
将SRC与上面结果进行加权平均;权重值依据他们之间的差值而定,差值越小,平滑结果占得权重越大;

由图可知,输入数据和统计得到的平均数据做加权平均可得到输出结果,即黄色底框标识出来的部分; 在做加权平均之前,要保证两组数据的精度一致,要对数据的值做位数转换,转化的方法使用线性差值;



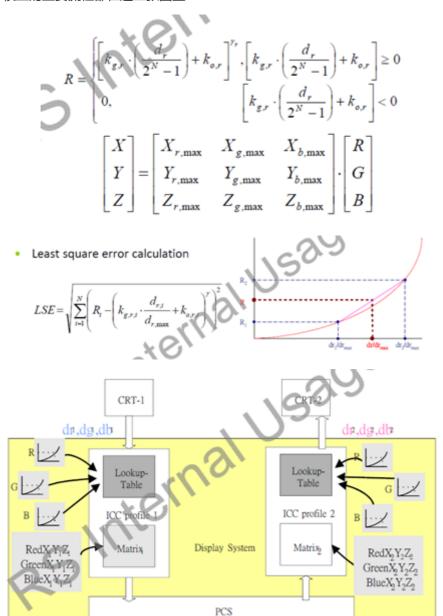
将abs (Yin-Yavg)映射到混合权重

使用混合权重混合Yin和Yavg



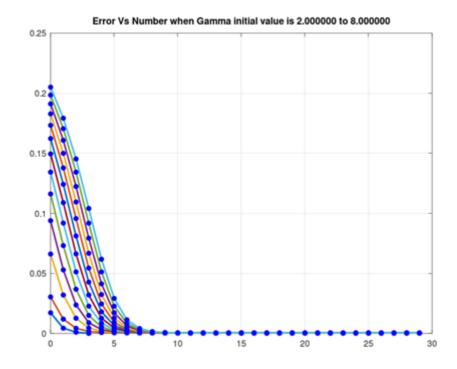
## 5.5 Gamma课程

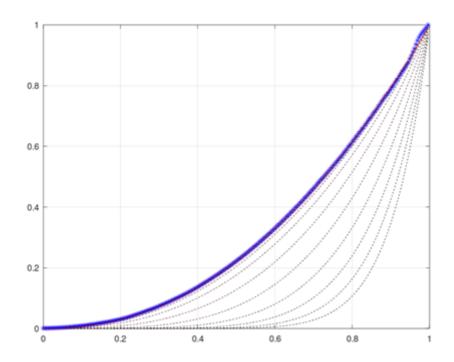
### 整个Gamma校正的主要流程都在这三张图里:



目前已经根据图二的公式引入梯度下降方法,相比于以前直接计算误差的方法可以更快地收敛到极值, (大概在10次以内找到正确值):

 $X_1Y_1Z_1$ 





具体算法需要进一步挖掘。

# 5.6 深入理解操作系统

# 5.7 QT学习

3. 错误: variable 'CPerson' has initializer but incomplete type

原因:xxx对应的类型没有找到,只把xxx声明了但是没给出定义。编译器无从确认你调用的构造函数是什么,在哪儿

# 一般是没有包含定义xxx的头文件。

4. array::Value()-->有的变量记得使用构造函数进行初始化。 array是可以装rudouble类型的数据。

5. 析构的过程:

一定是从后创建的开始析构。

new的数据一定要想办法析构。

6. 类的声明: 先public,再Private; 先函数,后数据;

```
7. void CMeasureView::clearChart()
{
    if(!p_chart)
        return;
    p_chart->removeAllSeries();
    p_chart->removeAxis(p_chart->axisX());//Chart析构的时候还要remove坐标轴
    p_chart->removeAxis(p_chart->axisY());
}
```

```
8. pItem->setFlags(pItem->flags() & (~Qt::ItemIsEditable));
/*这个设置只能在Table里已经塞了Text(进而存在Item才能进行)*/
```

# 6 Git/SQL/GitBook

# 6.1 gitbook的问题

- 1. 编辑完summary.md后,使用gitbook init.
- 2. 使用gitbook pdf ./ ./1.pdf, 生成pdf文件。
- 3. typora中设置字体颜色:

```
<span style='color:字体颜色;background:背景颜色;font-size:文字大小;font-family:
字体;'>文字</span>
```

| COLOR   | result |
|---------|--------|
| maroon  | 文字     |
| fuchsia | 文字     |
| red     | 文字     |
| brown   | 文字     |
| blue    | 文字     |
| aqua    | 文字     |

# 7 python/图像处理