Dokument zawiera opis przekazywanych danych poprzez interfejs Ethernet w komunikacji pomiędzy płytką Jetson TX2 a płytką Odroid XU4.

**Biblioteka**

//Użyta biblioteka do komunikacji

**Komunikacja Jetson → Odroid**

**Ramka danych składa się z N-liczby rozpoznanych obiektów złożonych z ciągu znaków**

|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Object 1 | | | | | | Object 2 | | | | | | Object N |
| **3 chars** | **3 chars** | **4 chars** | **4 chars** | **3 chars** | **2 chars** |  |  |  |  |  |  |  |
| stereoDist | monoDist | objectPointX | objectPointY | objectsfillLevel | detections |  |  |  |  |  |  |

**//metoda wysyłania i opis**

stereoDist – wartości zwrócona z metody getStereoDistance(self) z klasy Camera reprezentująca odległości rozpoznanego obiektu do dzioba łodzi w przedziale 0-999 [mm]

monoDist - wartości zwrócona z metody getMonoDistance(self) z klasy Camera reprezentująca odległości rozpoznanego obiektu do dzioba łodzi w przedziale 0-999 [mm]

objectPointX – wartości zwrócona z metody getObjectsCenterDeltasXY(self) z klasy Camera reprezentująca położenie rozpoznanych obiektów na osi X względem środka obrazu, gdzie pierwszy znak 0-liczba dodatnia/1-liczba ujemna, kolejne 3 znaki wartość w pikselach

objectPointY – wartości zwrócona z metody getObjectsCenterDeltasXY(self) z klasy Camera reprezentująca położenie rozpoznanych obiektów na osi Y względem środka obrazu, gdzie pierwszy znak 0-liczba dodatnia/1-liczba ujemna, kolejne 3 znaki wartość w pikselach

objectsfillLevel - wartości zwrócona z metody getObjectsFillLevel(self) z klasy Camera reprezentująca procentowe wypełnienie obrazu przez rozpoznane obiekty w przedziale 0-100 [%]

detections - wartości zwrócona z metody getDetectImages(self) z klasy Camera reprezentująca rozpoznane obiekty w przedziale 0-30 klas obiektów

**Komunikacja Odroid → Jetson**

**//funkcja odbierania i opis**