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**

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **10 bits** | **10bits** | **4bits** | **7bits** | **3bits** |
| stereoDist | monoDist | objectZones | objectsfillLevel | detections |

**//metoda wysyłania i opis włącznie z łączeniem ramki w całość z podanymi zmiennymi stereoDist, monoDist, objectZones, objectfillLevel, detections**

stereoDist – lista wartości zwrócona z metody getStereoDistance(self, detections, frame\_read1, frame\_read2) z klasy Camera reprezentująca odległości rozpoznanego obiektu do dzioba łodzi w przedziale 0-999 [mm]

monoDist - lista wartości zwrócona z metody getMonoDistance(self, detections, frame\_read1, frame\_read2) z klasy Camera reprezentująca odległości rozpoznanego obiektu do dzioba łodzi w przedziale 0-999 [mm]

objectZones – lista wartości zwrócona z metody getDetectionObjectZones(self, detection, heightFrame, widthFrame) z klasy Camera reprezentująca położenie rozpoznanych obiektów względem łodzi w przedziale 0-9 fragmentów zajmowanych przez obiekt

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

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

**Komunikacja Odroid → Jetson**

**//funkcja odbierania i opis włącznie z rozdzieleniem na poszczególne elementy i przypisaniem do zmiennych na odroidzie**