 code.py

2. 在代码中配置ros2输入话题与输出rtsp流url，并配置其他参数

代码块

```
1      # 参数配置
2      self.declare_parameter('model_path', 'yolov7-e6-bs1.om')
3      self.declare_parameter('input_size', [1280, 1280])
4      self.declare_parameter('device_id', 0)
5      self.declare_parameter('stride', 32)
6      self.declare_parameter('sub_image_topic', '/rs_camera/rgb')
7      self.declare_parameter('rtsp_url', 'rtsp://192.168.137.100/live/test')
8      self.declare_parameter('fps', 15)
```

3. 将ros2 图片消息话题的输入机与部署机设置在同一域名下。

代码块

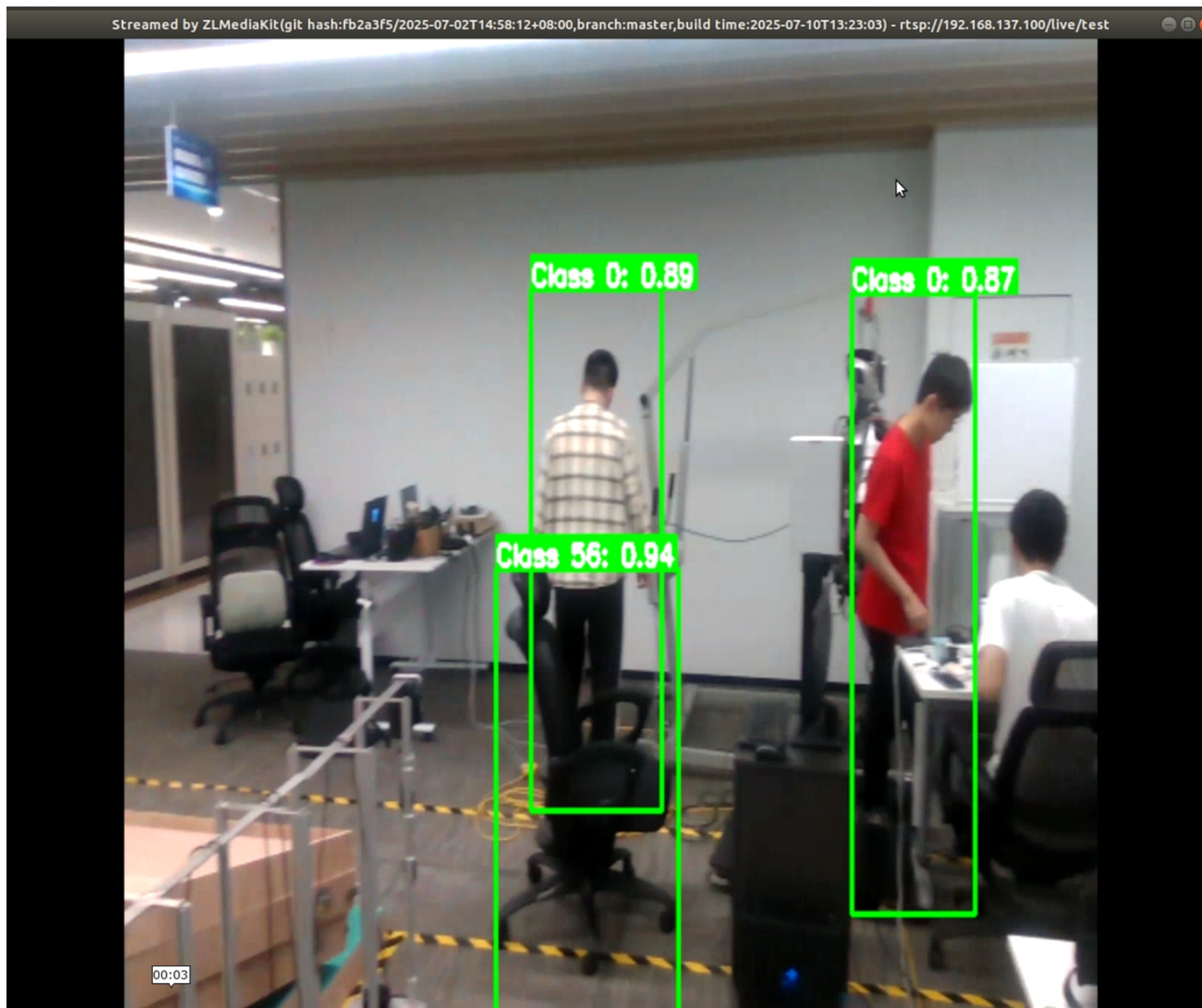
```
1  echo "export ROS_DOMAIN_ID=42" >> ~/.bashrc
2  source ~/.bashrc
```

4. 在同一ip网段下的另一台电脑拉流

代码块

```
1  ffplay -rtsp_transport tcp rtsp://192.168.137.100/live/test
```

性能测试



经过测试，每一帧图片预处理preprocess 耗时: 0.0433 秒，模型推理inference 耗时: 0.1089 秒，图片后处理 postprocess_and_draw 耗时: 0.0537 秒，平均输出帧率6-7hz。