SMART AI CAM模組應用

講師: 楊熲煜 (Malo)

- □國產IC
- □ RTL8735B晶片

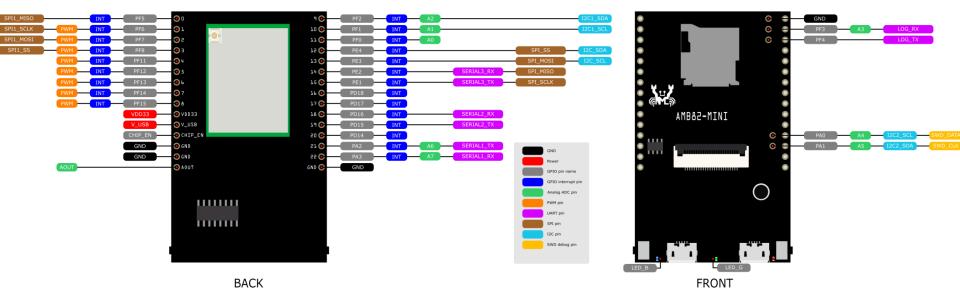


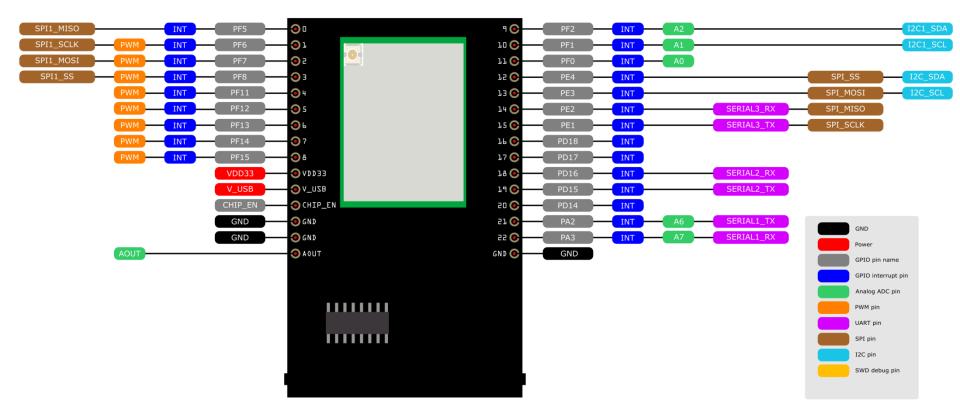
- □國產IC
- □ RTL8735B晶片



- □ 使用最廣泛的開發環境之一 Arduino
- □ Ameba Arduino<u>介紹</u>。
- □ SDK及範例<u>連結</u>。







BACK



編號	名稱	說明				
1	8735 USB	連接至RTL8735原生USB介面。				
2	CH340 USB	連接至 CH340 · 上傳韌體燒錄使用。				
3	Upload Button	按住不放重置,會進入到燒錄模式。				
4	Reset Button	系統重置按鈕。 連接到 pin 23(PF9)。也是範例程式中的 LED_BUILTIN。				
5	LED 1 (Blue)					
6	LED 2 (Green)	連接到 pin 24(PE6)。				
7	Power LED (Red)	電源指示燈 - 開發板通電時點亮 -				



Ref: CIRCUS PI

- □市場上少數具備AI算力IoT模組
- □ 市場上少數結合Camera的 IoT模組
- □國產網通晶片,導入產品沒有疑慮
- □支持Arduino原生開發環境
- □ 透過雲端載入不同AI 模型
- □ AI功能無限擴充,第一階段釋出AI功能為物件 辨識、人臉辨識
- □ 聲音種類辨識 -> 進行中

腳位對應表

	GPIO pin	GPIO INT	ADC	PWM	UART	SPI	I2C	SWD	LED
0	PF5	✓				SPI1_MISO			
1	PF6	✓		✓		SPI1_SCLK			
2	PF7	✓		✓		SPI1_MOSI			
3	PF8	✓		✓		SPI1_SS			
4	PF11	✓		✓					
5	PF12	✓		✓					
6	PF13	✓		✓					
7	PF14	✓		✓					
8	PF15	✓		✓					
9	PF2	✓	A2				I2C1_SDA		
10	PF1	✓	A1				I2C1_SCL		
11	PF0	✓	AO						
12	PE4	✓				SPI_SS	I2C_SDA		
13	PE3	✓				SPI_MOSI	I2C_SCL		
14	PE2	✓			SERIAL3_RX	SPI_MISO			

腳位對應表

	GPIO pin	GPIO INT	ADC	PWM	UART	SPI	I2C	SWD	LED
15	PE1	✓			SERIAL3_TX	SPI_SCLK			
16	PD18	✓							
17	PD17	✓							
18	PD16	✓			SERIAL2_RX				
19	PD15	✓			SERIAL2_TX				
20	PD14	✓							
21	PA2	✓	A6		SERIAL1_TX				
22	PA3	✓	A7		SERIAL1_RX				
23	PF9	✓		√					LED_BUILTIN / LEB_B (blue)
24	PE6	✓							LED_G (green)
25	PF4	✓			LOG_TX				
26	PF3	✓	*A3		LOG_RX				
27	PA1	✓	A5				I2C2_SDA	SWD_CLK	
28	PA0	✓	A4				I2C2_SCL	SWD_DATA	
29	PF10	✓							

開發環境的選擇

開發環境選擇:

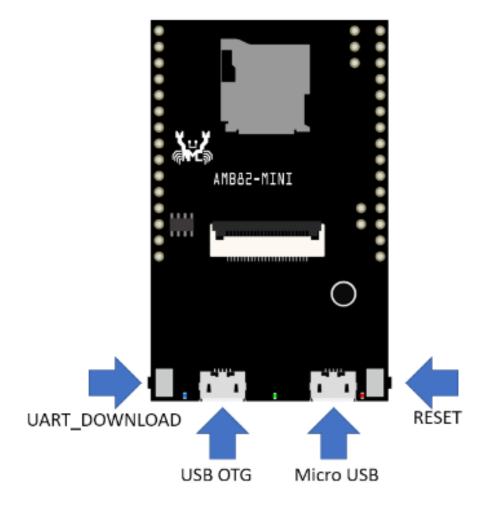






透過GCC building on Linux or windows environment 提供Edge Al AWS-IoT Amazon Kinesis Video streams的應用範例 透過Arduino平台 提供 HUB 8735 各種功能 較例 · 也可透過Github 同步原廠的Release · 無須進行編譯。 透過外部Serial Port下 AT Commands指令控 制。

□燒錄介面說明



- □ USB驅動程式:
- □ http://www.wch-
 ic.com/downloads/CH341SER Z

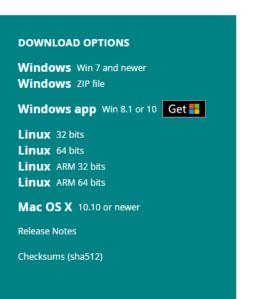


- □盡量使用安裝版
- □ 使用1.8.19以上版本(講師使用1.8.19)



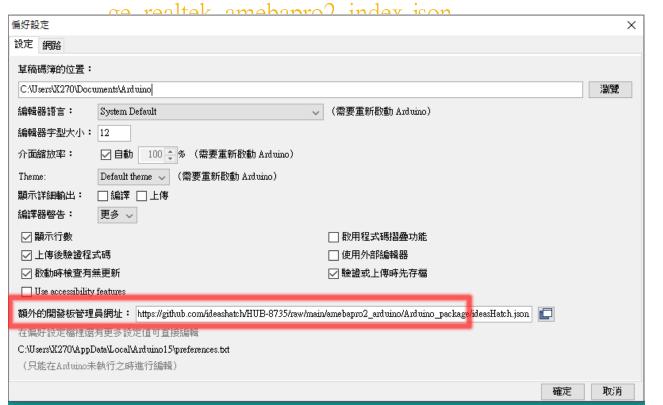
Legacy IDE (1.8.X)





- □ 開啟Arduino IDE, 打開「檔案」/「偏好設定」 (英文: "File" -> "Preferences")
- □ 在「開發板管理員網址」填入網址:

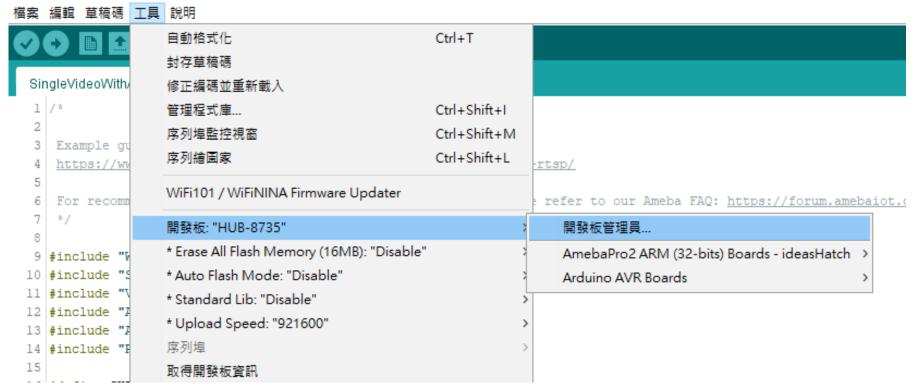
https://github.com/ambiot/ambpro2 arduino/raw/main/Arduino package/packa



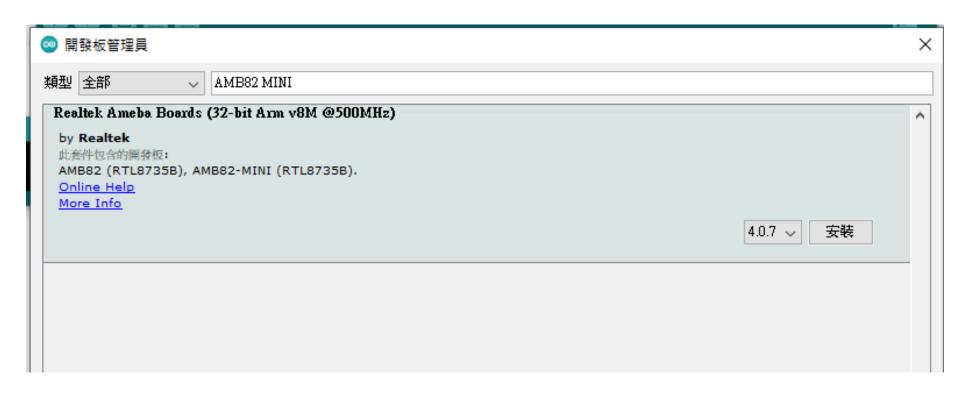
SingleVideoWithAudio | Arduina 檔案 編輯 草稿碼 工具 說明 Ctrl+N 新增 盟的 Ctrl+O 閏啟最近 草稿碼簿 節例 調閉 Ctrl+W Ctrl+S 儲存 nç 另存新檔... Ctrl+Shift+S 真面設定 Ctrl+Shift+P 列印 Ctrl+P 偏好設定 Ctrl+Comma h' .ŀ Ctrl+O 離開

□選擇「工具」/「開發板管理員」

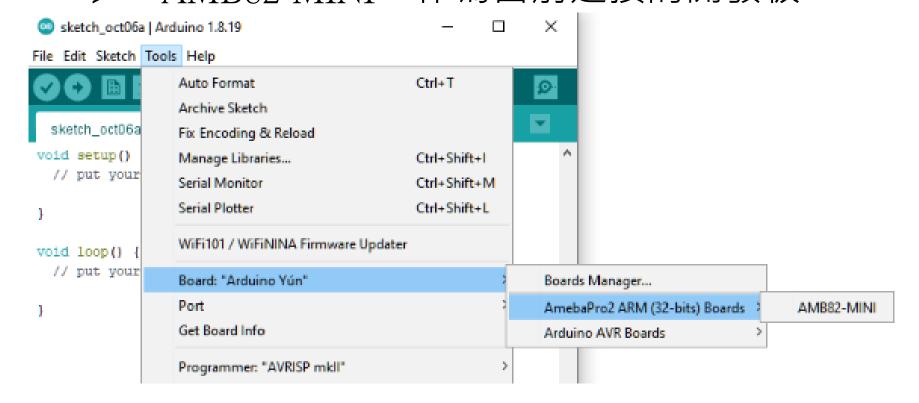
SingleVideoWithAudio | Arduino 1.8.19



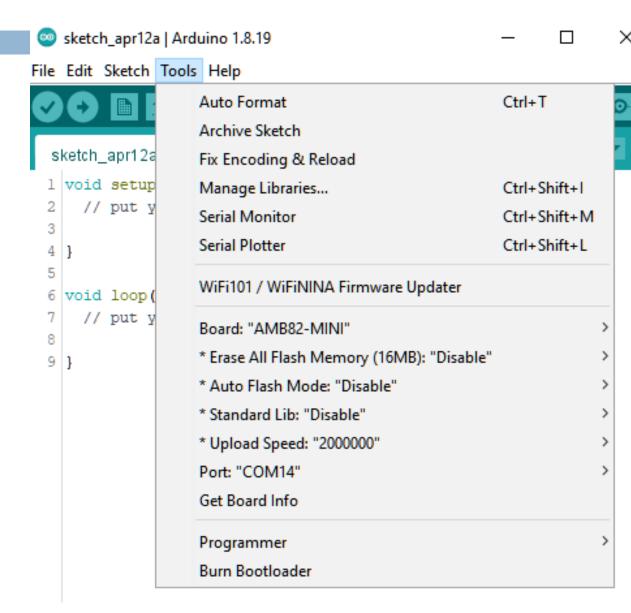
□ 填入【AMB82 MINI】,如下圖畫面,選擇最新版本4.0.7



□ 安裝好開發板套件後,再選擇 "Tools" -> "Board" -> "AmebaPro2 ARM (32-bits) Boars" -> "AMB82-MINI" 作為當前連接的開發板



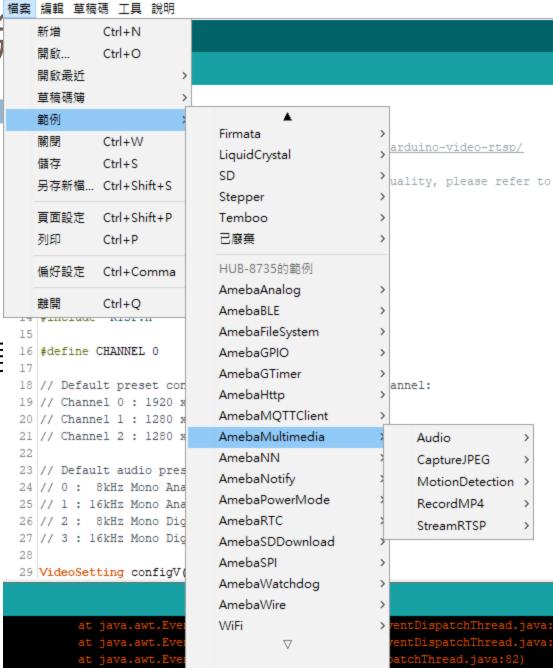
□ 設定參數 如右所示



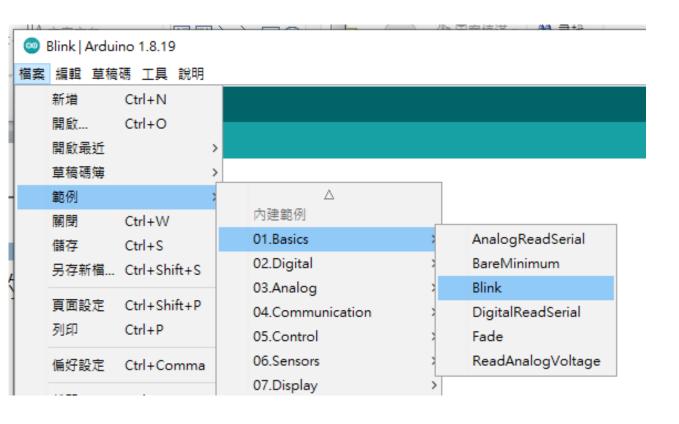
SingleVideoWithAudio | Arduino 1.8.19

Arduino安裝該

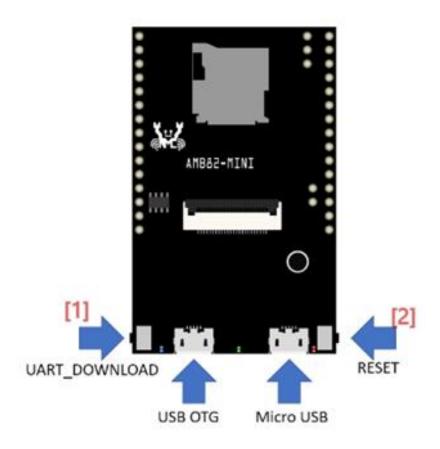
- □ 選擇後,等一些 時間後,範例 就會被引入
- □ 這時可以看到 如右圖中,已經有 不少可以直接 套用的demo了



□點亮其上的GPIO所控制的Led燈



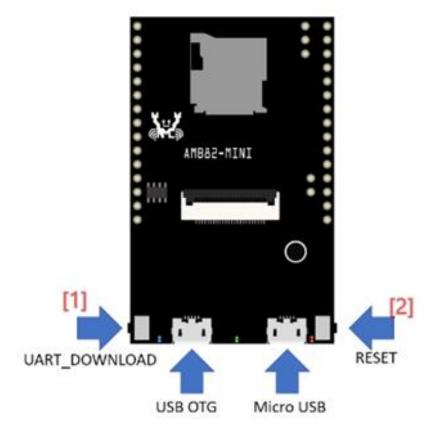
□ 先按住[1],再按一下[2]放開,再放開[1],即可 進入燒錄模式。



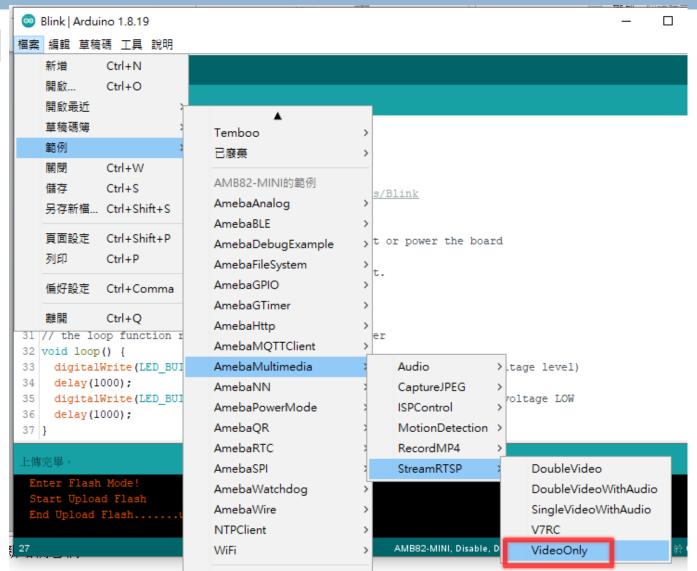
- □ 進入燒錄模式後按[3]燒錄
- □ 完成可以看到[4]的訊息

```
Blink | Arduino 1.8.19
   編輯 草稿碼 工具 說明
    by Colby Newman
19
     This example code is in the public domain.
21
     https://www.arduino.cc/en/Tutorial/BuiltInExam
23 */
25 // the setup function runs once when you press re
26 void setup() {
   // initialize digital pin LED BUILTIN as an out
  pinMode(LED BUILTIN, OUTPUT);
29 1
30
31 // the loop function runs over and over again for
32 void loop() {
33 digitalWrite(LED_BUILTIN, HIGH);
                                       // turn the
34 delay(1000);
                                        // wait for
    digitalWrite(LED BUILTIN, LOW);
                                       // turn the
36
    delay(1000);
                                        // wait for
37 }
```

- □ 再按一下[2]reset放開,即可執行程式
- □我們將會看到藍色Led燈閃爍



□選擇範例



- □ 修改ssid, pass
- □點「上傳」鈕

```
VideoOnly | Arduino 1.8.19
檔案 編輯 草稿碼 工具 說明
17 // Channel 0 : 1920 x 1080 30FPS H264
18 // Channel 1 : 1280 x 720 30FPS H264
19 // Channel 2 : 1280 x 720 30FPS MJPEG
21 VideoSetting config(CHANNEL);
22 RTSP rtsp;
23 StreamIO videoStreamer(1, 1); // 1 Input Video -> 1 Output RTS
   char ssid[] = "Male7g"; // your network SSID (name)
   char pass[] = "學數數學學
                                   // your network password
                                    (1)
29 void setup() {
       Serial.begin(115200);
30
31
```

上傳完畢。

```
c:/users/x270/appdata/local/arduinol5/packages/ideashatch/tools/ameb

草稿碼使用了 4239360 bytes (25%) 的程式儲存空間。上限為 16777216 bytes。

Enter Flash Mode!

Start Upload Flash
```

等一段時間後,如果出現以下畫面,就代表燒 錄成功了

```
上傳完畢。
```

```
c:/users/x270/appdata/local/arduinol5/packages/ideashatch/tools/ameba_pro2_toolchain/1.0.1-pl/bin/../lib/gc
草稿碼使用了 4239360 bytes (25%) 的程式儲存空間。上限為 16777216 bytes。
```

Enter Flash Mode!

Start Upload Flash

Uploading.....upload success

End Upload Flash

□如果失敗。請確認一下把專案放在有中文名稱 的資料夾,有可能編譯失敗,再請移到arduino 專案資料夾,或是D槽底下

```
上傳完畢。

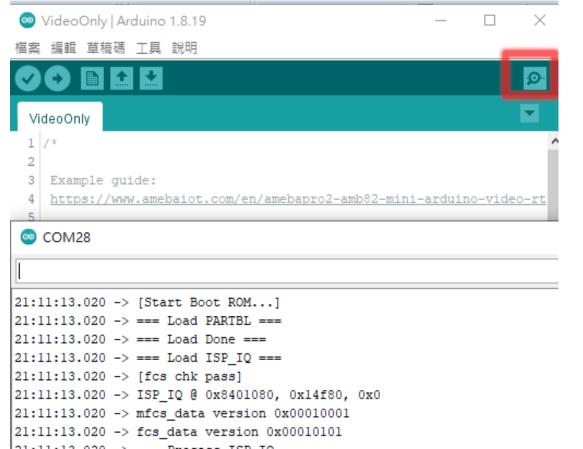
c:/users/x270/appdata/local/arduinol5/packages/ideashatch/tools/ameba_pro2_toolchain/1.0.1-pl/bin/../lib/go
草稿碼使用了 4239360 bytes (25%) 的程式儲存空間。上限為 16777216 bytes。
```

Enter Flash Mode! Start Upload Flash

Uploading.....upload succes

End Upload Flash

- □這時可以在點選如下,打開序列埠查看訊息
- □ 如果訊息已跑完,可以再按一下「reset」



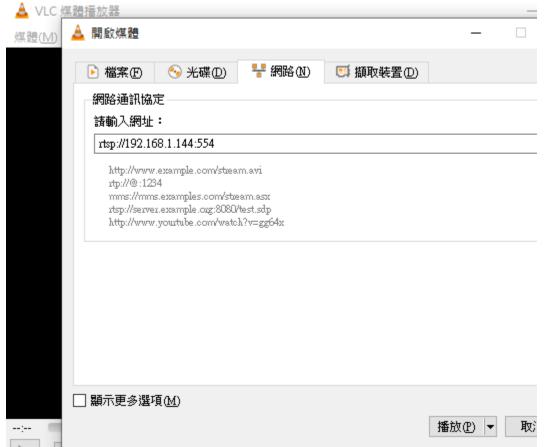
□ 在訊息中可以看到板子已經連上WiFi AP,它的 IP是什麼

```
COM28
21:20:47.229 -> hal voe send2voe too long 102et ate cx0t0012 6 plgp 00 0pRan e I[25, 08000
21:20:47.229 -> B[25, 48] 2097152 bps pic 1 skip 0 hrd 0 cpbSize 1000000 bitrateWindow 3
21:20:47.275 -> [VOE]Set PreP: input 1920x1080 : offset 0x0 : format 1 : rotation 0cc 0 :
21:20:47.275 -> [VOE] vcenc set ref pic set() NULL
21:20:47.321 -> [VOE]etgain 14400 th 10000: day2night timer start
21:20:47.321 -> [VOE]etgain 1879445856 th 6658 :day2night timer stop
21:20:47.552 -> -----
21:20:48.248 -> - Summary of Streaming -
21:20:48.248 -> -----
21:20:48.248 -> Channel: 0
21:20:48.248 -> Encoder type: H264
21:20:48.248 -> Resolution: VIDEO FHD
21:20:48.248 -> Video width: 1920
21:20:48.248 -> Video height: 1080
21:20:48.248 -> fps: 30
21:20:48.248 -> bps: 4194304
21:20:48.248 ->
21:20:48.248 -> - RTSP -
21:20:48.248 -> rtsp://192.168.1.144:554
21:20:48.248 ->
```

- □ 確認好ip後,我們可以使用VLC程式來看影像
- □ 在「開啟網路串流」中設定IP



- □ 輸入好連結後,點一下「播放」即可看到影像
- □ 例:rtsp://192.168.1.144:554



□輸入好連結後,點一下「播放」即可看到影像



人臉偵測

RTSPFaceDetection

測試範例: RTSPFaceDetection

□ 修改ssid, pass,再燒錄

RTSPFaceDetection | Arduino 1.8.19

```
檔案 編輯 草稿碼 工具 說明
  RTSPFaceDetection §
 47 NNFaceDetection facedet;
 48 RTSP rtsp;
                                    COM7
 49 StreamIO videoStreamer(1, 1);
 50 StreamIO videoStreamerNN(1, 1);
 52 char ssid[] - "無象線, 線線を綴り
                                    otal number of faces detected = 0
 54 int status = WL ID
                                    CRFD tick[0] = 34
                                   Network URL for RTSP Streaming: rtsp://192.168.0.144:554
 55
 56 IPAddress ip;
                                   Total number of faces detected = 0
                                   SCRFD tick[0] = 34
                                   Network URL for RTSP Streaming: rtsp://192.168.0.144:554
::/users/x270/appdata/local/arduing
草稿碼使用了 14278656 bytes (85%) 的程式Total number of faces detected = 0
   Enter Flash Mode!
                                   SCRFD tick[0] = 33
   Start Upload Flash
                                   Network URL for RTSP Streaming: rtsp://192.168.0.144:554
   End Upload Flash
                                   Total number of faces detected = 0
                                    ☑ 自動捲動 □ Show timestamp
```

測試範例: RTSPFaceDetection

□ 使用VLC觀看(同demo1)

▲ rtsp://192.168.0.144:554 - VLC 媒體播放器

媒體(M) 播放(P) 音訊(A) 視訊(V) 字幕(T) 工具(S) 檢視(V) 說明(H)

物件辨識

ObjectDetectionLoop

測試範例: ObjectDetectionLoop

- □ 先改ssid, pass
- □再燒錄
- □ 在uart可以看到 IP

```
AmebaNN CaptureJPEGFaceRecognition

AmebaNotify DoorUnlockWithFaceRecognition

AmebaPowerMode ObjectDetectionCallback

AmebaRTC ObjectDetectionLoop

AmebaSDDownload RTSPFaceDetection

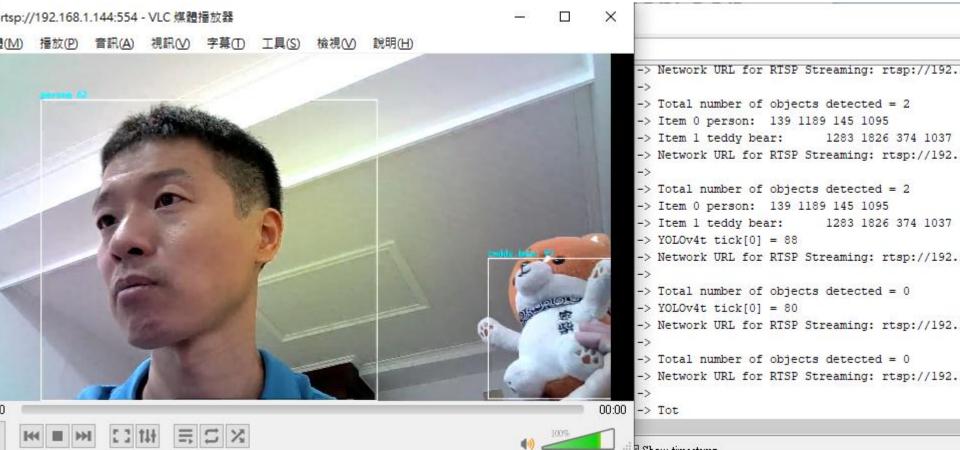
AmebaSPI RTSPFaceRecognition
```

```
ObjectDetectionLoop | Arduino 1.8.19
檔案 編輯 草稿碼 工具 說明
                       ObjectClassList.h
  ObjectDetectionLoop §
 49 StreamIO videoStreamer(1, 1);
 50 StreamIO videoStreamerNN(1, 1);
                  · 海快会的 在三天教堂
 52 char ssid[]
                                   // your network SSID (name)
                  网络股份股份股份
 53 char pass[] =
                                     // your network password
 54 int status = WL IDLE STATU
  56 IPAddress ip;
  57 int rtsp portnum;
  58
 59 void setup() {
  60
        Serial.begin(115200);
  61
≓/users/x270/appdata/local/arduinol5/packages/ideashatch/tools/ame
```

☑ /users/x270/appdata/local/arduinol5/packages/ideashatch/tools/ameb 草稿碼使用了 14278656 bytes (85%) 的程式儲存空間。上限為 16777216 bytes。 Enter Flash Mode! Start Upload Flash Uploading.....upload success End Upload Flash

測試範例: ObjectDetectionLoop

- □訊息中會有目前辨識到的物件名稱
- □這個範例目前還很容易跑到掛掉,待原廠處理



測試範例: ObjectDetectionLoop

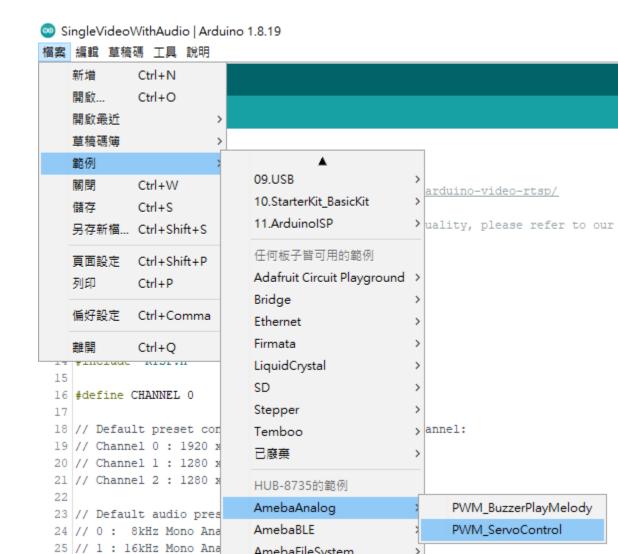
□訊息中會有目前辨識到的物件名稱



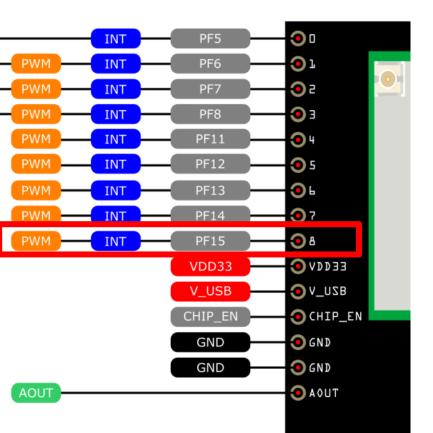
控制Servo

PWM_ServoControl

□燒錄過程同前



□ 使用pin8 (PF15) 具有PWM功能

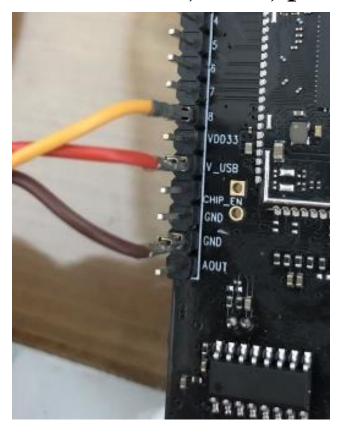


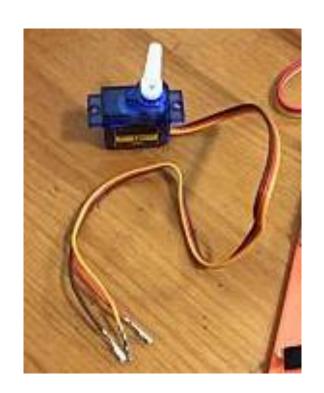
```
PWM_ServoControl | Arduino 1.8.19
檔案 編輯 草稿碼 工具 說明
  PWM_ServoControl
    https://www.amebaiot.com/en/amebapro2-amb82-mini-arduino-pwm
14
15
16 #include <AmebaServo.h>
17
18 // create servo object to control a servo
19 // servo objects can be created correspond to PWM pins
20 AmebaServo myservo;
22 // variable to store the servo position
23 int pos = 0;
24
25 void setup() (
       myservo.attach(8);
上傳完畢
草稿碼使用了 4284416 bytes (25%) 的程式儲存空間。上限為 16777216 bytes
```

Enter Flash Mode!

Start Upload Flash

- □請把SG90的三個pin腳取出
- □ 分別接到5V, Gnd, pin8的腳位





- □請把SG90的三個pin腳取出
- □ 分別接到5V, Gnd, pin8的腳位
- □ 燒錄程式後,會由0度轉到180度,再轉回0度
- □ https://www.amebaiot.com/zh/amebapro2-amb82-mini-arduino-pwm-servo/
- □ Ameba的Servo API仿照Arduino的API, 但是Arduino已經有原生的Servo API, 所以header檔我們改成"AmebaServo.h", Class的名稱也改成AmebaServo

- 我們可以進一步把程式 簡單改為如右
- □ (燒錄前先把servo取下, 比較不會因用電問題失敗)



檔案 編輯 草稿碼 工具 說明



```
servo_sg90
```

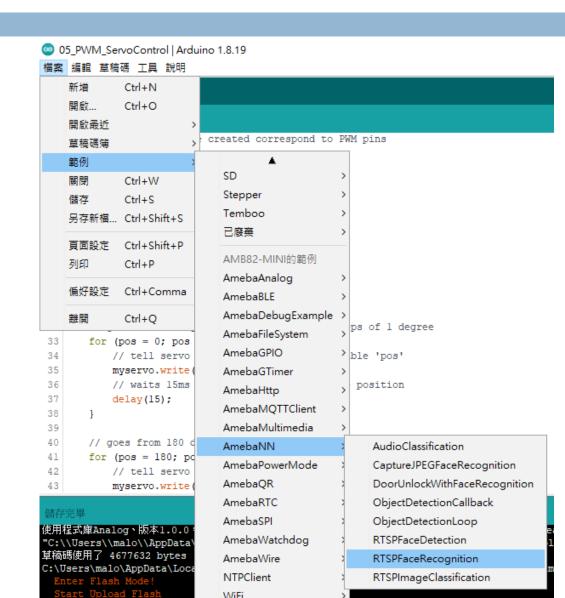
```
void setup() {
       myservo.attach(8); //pin8=F7, pin7=F8
27 1
28
29 void loop() {
       myservo.write(0);
30
31
       delay(2000);
32
       myservo.write(180);
33
       delay(2000);
34
35
36
       myservo.write(90);
       delay(5000);
37
38 | }
```

上傳完畢

```
草稿碼使用了 4284416 bytes (25%) 的程式儲存空間。上
Enter Flash Mode!
Start Upload Flash
Uploading.....upload success
End Upload Flash
```

人臉辨識

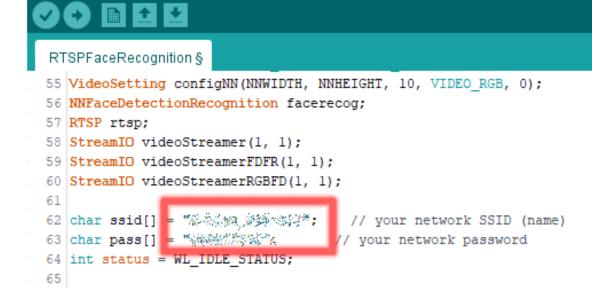
□開啟範例程式



□ 修改ssid, pass

RTSPFaceRecognition | Arduino 1.8.19

檔案 編輯 草稿碼 工具 說明



上傳完畢。

66 IPAddress ip;

```
c:/users/x270/appdata/local/arduino15/packages/ideashatch/tools/ameba

草稿碼使用了 14278656 bytes (85%) 的程式儲存空間。上限為 16777216 bytes。

Enter Flash Mode!

Start Upload Flash

Uploading......upload success

End Upload Flash
```

□ 一開始辨識為unknown

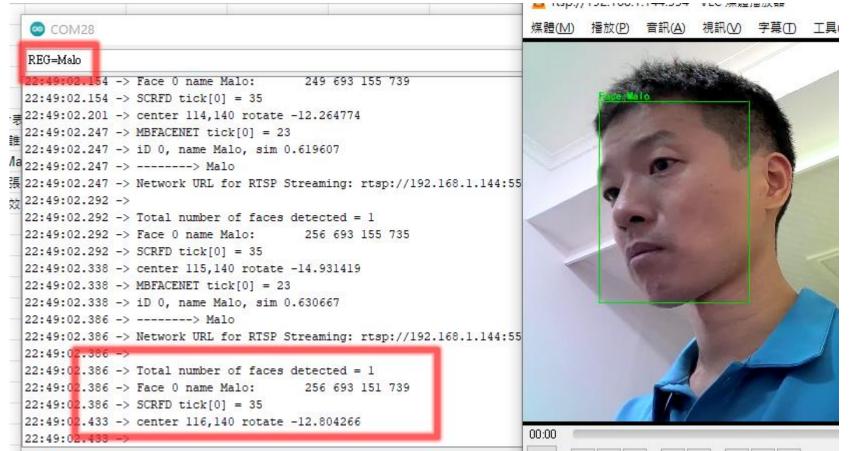
COM28

```
22:47:35.366 -> SCRFD tick[0] = 36
22:47:35.411 -> center 217,180 rotate -7.305760
22:47:35.411 -> MBFACENET tick[0] = 23
22:47:35.459 -> -----> no registered face data
22:47:35.459 -> Network URL for RTSP Streaming: rtsp://192.168.1.144:554
22:47:35.459 ->
22:47:35.459 -> Total number of faces detected = 1
22:47:35.459 -> Face 0 name unknown:
                                       623 969 337 826
22:47:35.459 -> SCRFD tick[0] = 36
22:47:35.504 -> center 218,180 rotate -7.305760
22:47:35.504 -> MBFACENET tick[0] = 23
22:47:35.551 -> -----> no registered face data
22:47:35.551 -> Network URL for RTSP Streaming: rtsp://192.168.1.144:554
22:47:35.551 ->
22:47:35.551 -> Total number of faces detected = 1
22:47:35.551 -> Face 0 name unknown: 626 969 337 826
22:47:35.597 -> SCRFD tick[0] = 35
22:47:35.597 -> center 217,180 rotate -7.305760
22:47:35.643 -> MBFACENET tick[0] = 24
22:47:35.643 -> >>>>>> MBFACENET FPS = 9.93, 288 28996
```



□ 下指令「REG=Malo」時,只能有目標在影像中

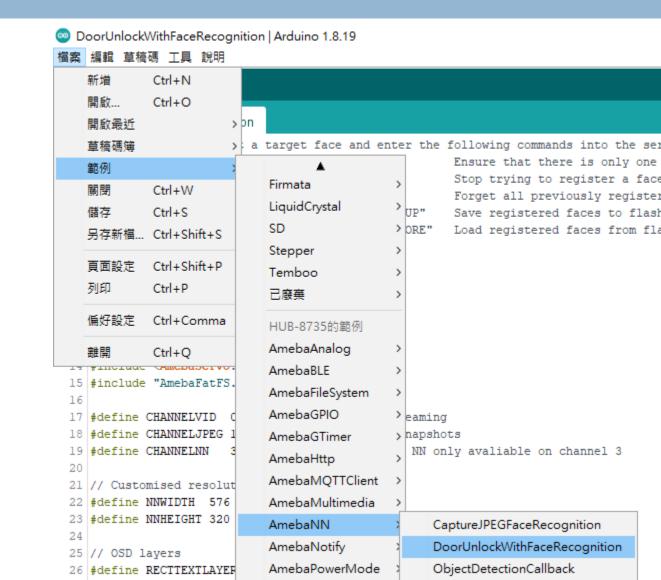
□ 之後看到Malo就會標記出來



人臉辨識門禁系統

DoorUnlockWithFaceRecognition

DoorUnlockWithFaceRecognition



DoorUnlockWithFaceRecognition

- □ 修改ssid, pass
- □確認接到pin8
- □ 完整版加入以下

```
29 // Pin Definition
30 #define RED_LED 2 //p2(A1)
31 #define GREEN_LED 3 //p3(A0)
32 #define BUTTON_PIN 5 //p5(A2)
33 #define SERVO_PIN 8 //F7
34
```

■ DoorUnlockWithFaceRecognition | Arduino 1.8.19 檔案 編輯 草稿碼 工具 說明

```
DoorUnlockWithFaceRecognition §
31 #define GREEN LED 4
     efine BUTTON PIN 5
 #define SERVO PIN 8
35 VideoSetting configVID(VIDEO FHD, 30, VIDEO H264, 0);
36 VideoSetting configJPEG(VIDEO FHD, CAM FPS, VIDEO JPEG, 1);
37 VideoSetting configNN(NNWIDTH, NNHEIGHT, 10, VIDEO RGB, 0);
38 NNFaceDetectionRecognition facerecog;
39 RTSP rtsp;
40 StreamIO videoStreamer(1, 1);
41 StreamIO videoStreamerFDFR(1, 1);
42 StreamIO videoStreamerRGBFD(1, 1);
43 AmebaServo mvservo;
44
                "物政人"如"安治的政治"
                                // vour network SSID (name)
45 char ssid[]
// your network password
47 int status = WL TDLE 51.
```

上傳完畢。

```
c:/users/x270/appdata/local/arduinol5/packages/ideashatch/tools/ameba

草稿碼使用了 14278656 bytes (85%) 的程式儲存空間。上限為 16777216 bytes。

Enter Flash Mode!

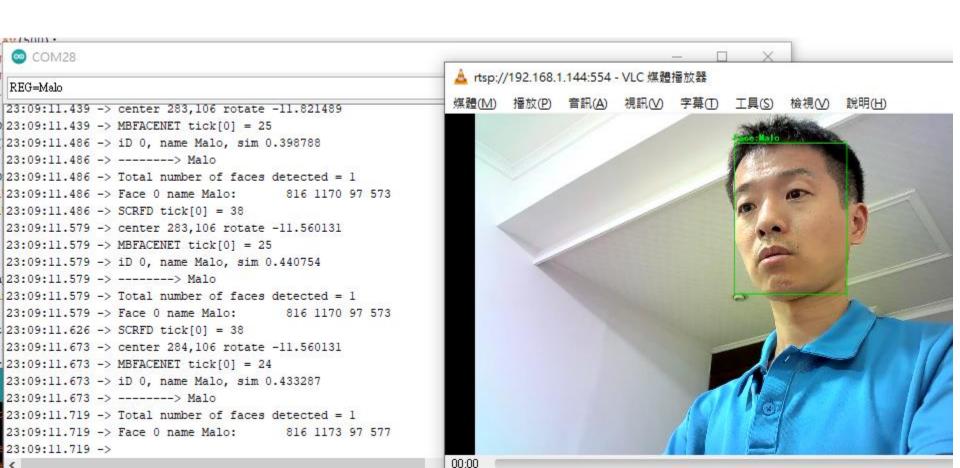
Start Upload Flash

Uploading.....upload success

End Upload Flash
```

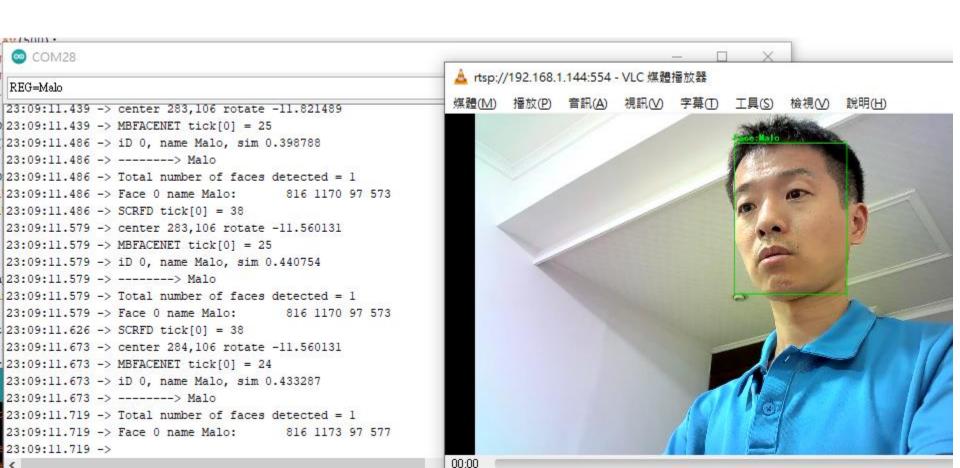
DoorUnlockWithFaceRecognition

□同臉部辨識一樣使用REG去註冊一張臉



DoorUnlockWithFaceRecognition

□同臉部辨識一樣使用REG去註冊一張臉



測試範例: RTSPFaceDetection_Track

- □人臉追踨雲台應用
- □ 人臉離開影像正中央時,攝影機會自動跟隨轉 動