Socket

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| 名称 | 端口 | 类型 | 文件名 | 备注 |
| tcpSerSock | 10223 | 服务端 | server.py | 配置 |
| tcpCliSock | 10223 | 服务端 | server.py | 接收/发送指令 |
| tcpClicSock | 10223 | 客户端 | GUI.py | 接收/发送指令 |
| Info\_Socket | 2256 | 客户端 | server.py | 发送CPU信息 |
| InfoSock | 2256 | 服务端 | GUI.py | 接收CPU信息 |

zmq

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| 名称 | 端口 | 类型 | 文件名 | 备注 |
| footage\_socket | 5555 | 服务端 | GUI.py | 图像接收，zmq.SUB模式 |
| footage\_socket | 5555 | 客户端 | FPV.py | 图像发送 |

Threading

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 名称 | target | 文件名 | 备注 |
| info\_threading | info\_send\_client | server.py | 发送CPU信息 |
| ap\_threading | ap\_thread | server.py | 新建热点 |
| fps\_threading | FPV\_thread | server.py | 图像发送，图像循迹（负片，调整误差和距离），颜色追踪，动作捕获 |
| servo\_move |  | server.py | 舵机控制，循迹，自动模式，固定云台。 继承threading.Thread的类，靠run运行。 |
| fps\_threading | get\_FPS | GUI.py | 帧数清零 |
| video\_threading | video\_thread | GUI.py | 图像接收 |
| connection\_threading | connection\_thread | GUI.py | 指令执行成功的回调，按钮变颜色 |
| info\_threading | Info\_receive | GUI.py | 接收CPU信息 |
| video\_threading（local） | opencv\_r | GUI.py | 展示图像窗口，在图像窗口显示CPU信息，计算帧数 |