结构体

class CNetTransmission

{

public:

int camera\_ID;//相机的编号

long \_time;//时间戳

cv::Mat frame;//压缩的视频帧图像

std::vector<DetectResults> mDetectObjects;//高空抛物检测结果保存

//std::vector<cv::Point2d> trace;//运动对象运动轨迹坐标

//cv::Point2d first\_trace;//保存高空抛物的起始位置

CNetTransmission clone()

{

CNetTransmission a;

a.camera\_ID = this->camera\_ID;

a.\_time = this->\_time;

a.frame = this->frame.clone();

a.mDetectObjects = this->mDetectObjects;

return a;

}

};

分为两个集合，一个集合是检测追踪算法，该集合可能有多台计算机，设为A；另一个集合是拼接显示模块，该集合只有一台计算机，设为B。

UDP：广播信号

B发送一个广播信号，该广播信号包含自身的IP地址，然后局域网中的其它计算机收到该信号，返回自身IP，从而实现主动发现局域网内计算机的功能。

TCP：A集合需要两个接口，一个是发送消息的接口，另一个 是接收消息的接口，剩余的函数都是私有函数，类对象自己调用。

Void Sendmassage（CnetTransmission para）；即可以发送一个CnetTransmission结构的数据。

String Recievemessage（）

{

解析消息

return string;

}

接收消息，并解析出消息时什么指令，并将解析出的消息作为返回值。

B集合也是需要两个接口，一个是发送消息的接口，另一个 是接收消息的接口，剩余的函数都是私有函数，类对象自己调用。

Void Sendmassage（string para）；即可以发送一个控制信息，控制信息应该是id+具体控制信息的形似。

Recievemessage（）

{

解析消息,将消息解析成CnetTransmission格式的数据；

Return CnetTransmission;

}