基于面阵雷达

基础

串口读取、解包Json数据

testserial.py

serialunpack.py

使用QT designer 创建界面(该文件非最终版)

serialshow.py

界面业务逻辑

testqt.py

qtserial.py

test230324.py 串口滚动显示

主线程QT串口显示

Qthread线程串口读取

绘图方式的讨论

QT

OPENGL

testopengl.py

主线程: UI显示

QT线程 串口读取、三维绘图

testopenglcolor.py 解决点色彩问题

OPEN3D

不兼容于QT组件中,只能单独显示

界面卡顿

testopen3d.py 可以显示3维坐标界面,但不能嵌入QT组件中

主线程: UI显示

QT线程 串口读取、三维绘图

testopen3d2.py 绘制特定已知点

多线程方案的讨论

基于不同包的多线程方案: QThread threading

testopenglsigTr.py 测试单线程效率效果 testopenglpool.py 尝试线程池

存在的的问题

testopengltr.py 试图不用qtread,因为据说qtread 没有真正起到线程的作用 但是没成功多父类继承问题

testopengltr2.py 怀疑非run下的不在线程里

testopengltr2-copy.py 适配系统皿

work.trigger

testopen3dserial.py多进程

运算优化方案

多线程

使用矩阵进行运算 (解决运算太慢的问题)

serialunpackNumpy.py 终端显示版本

testopenglarraycope.py

主线程: UI显示

QT线程 串口读取、三维绘图

更换绘图方案

读写数据方案 使用pcd文件

读取数据写入文件

testpcd.py

因为没有做出定时读取而失败 (Timer)

示例及测试文件:

EXopen3dgui.py

EXqttest.py

EXserialplot.py

EXserialui.py

EXtestplot.py

EXtestselplot.py

testarray.py