A进程

1. 读取一段视频数据

将视频数据按帧分割，便于传输和处理，视频传输数据较为庞大，为了减少传输带宽和存储空间，对视频进行压缩处理。

1. 将视频传送给B进程

将压缩处理后的视频数据通过TCP/UDP协议进行传输，传输给B进程。

1. 响应B进程的指令

采用yolov5算法对视频中的障碍物类型进行批量检测，对检测结果进行分析。

B进程:  
1. 接受并播放视频数据  
 接收后台传入的将要识别的视频文件，在这里我们也会将获取到的视频资源展示给用户端，进行实时播放。  
2. 发识别指令  
 以上只是基础功能，前台进程还扮演了一个至关重要的角色，就是发出识别命令指挥后台进行识别----不同的识别物有不同的命令，用以控制模型的识别。

功能框图

