时序动目标判断服务说明文档V1.0

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 请求服务(demo) | | | |
| CURL模拟请求命令 | **curl -X POST 'http://192.168.15.100:** **9828/user' -d '**  **{**  **"data":**  **[{**  **"imgPath": "image path",**  **"cls": ["class"],**  **"score": ["score"],**  **"xmax": [xmaxs],**  **"xmin": [xmins],**  **"ymax": [ymaxs],**  **"ymin": [ymins]**  **}, {**  **"imgPath": "image path",**  **"cls": ["class"],**  **"score": ["score"],**  **"xmax": [xmaxs],**  **"xmin": [xmins],**  **"ymax": [ymaxs],**  **"ymin": [ymins]**  **}],**  **"param": {**  **"scoreth": 0.9,**  **"aveth": 20,**  **"iouth": 0.7**  **}**  **}**  **-H 'Content-Type: application/json'** | | |
| 通过post命令发送json | **my\_json\_data：**  **{**  **"data":**  **[{**  **"imgPath": "image path",**  **"cls": ["class"],**  **"score": ["score"],**  **"xmax": [xmax],**  **"xmin": [xmin],**  **"ymax": [ymax],**  **"ymin": [ymin]**  **}, {**  **"imgPath": "image path",**  **"cls": ["class"],**  **"score": ["score"],**  **"xmax": [xmaxs],**  **"xmin": [xmins],**  **"ymax": [ymaxs],**  **"ymin": [ymins]**  **}],**  **"param": {**  **"scoreth": 0.9,**  **"aveth": 20,**  **"iouth": 0.7**  **}**  **}**  **headers = {'Content-Type': 'application/json'}**  **url = "http://192.168.15.100:9828/user"**  **req = requests.post(url,** **headers=headers,data=my\_json\_data)**  **【示例代码】**  **s = requests**  **data=**  **{**  **"data":**  **[{**  **"imgPath": "/opt/ligang/Detectron/test\_xml/test1/42/20190122083614001.jpg ",**  **"cls": ["autotruck","forklift"],**  **"score": ["1.00","0.98"],**  **"xmax": [51,21],**  **"xmin": [151,30],**  **"ymax": [151,51],**  **"ymin": [251,151]**  **},**  **{**  **"imgPath": "/opt/ligang/Detectron/test\_xml/test1/42/20190122083615001.jpg ",**  **"cls": ["autotruck","forklift"],**  **"score": ["1.00","0.98"],**  **"xmax": [51,24],**  **"xmin": [151,33],**  **"ymax": [151,52],**  **"ymin": [251,154]**  **}],**  **"param": {**  **"scoreth": 0.9,**  **"aveth": 20,**  **"iouth": 0.7**  **}**  **}**  **headers = {'Content-Type': 'application/json'}**  **r = s.post(' http://192.168.15.100:9828/user'** **, headers=headers, data = data)** | | |
| 参数(json类型) | | | |
| 数据类型 | | **说明** | |
| Data | | 需要处理的一组图片地址及该图片对应检测到的bbox信息，其中地址可使用网络图片路径、服务所在宿主机中的图片路径、服务所能访问到的地址 | |
| class | | 图片中目标的类别信息，示例**[“digger”，“ autotruck”]** | |
| score | | 图片中目标的置信度信息，示例**[“0.98”，“ 0.86”]** | |
| xmin | | 图片中目标bbox的左上角x坐标，示例[889,1622] | |
| ymin | | 图片中目标bbox的左上角y坐标，示例[670,366] | |
| xmaz | | 图片中目标bbox的右下角x坐标，示例[1431,1857] | |
| ymax | | 图片中目标bbox的右下角y坐标，示例[996,475] | |
|  | | **备注**：class、score、xmin、ymin、xmax、ymax的长度必须一致 | |
| iouth | | 如果一组bbox的iou大于iouth，初步认为是同一个目标 | |
| scoreth | | 如果图片中目标置信度大于scoreth，认为该目标为动（意思不处理该目标），反之继续通过ave判断 | |
| aveth | | 如果一组bbox的相邻差的绝对值的均值的最大值大于aveth,认为该目标动，反之为静 | |
|  | | **备注：**  红外的阈值：scoreth=0.85, aveth=10~20, iouth=0.7;  可见光的阈值：scoreth=1.0, aveth=35~45, iouth=0.7; | |
| 返回值(json类型) | | | |
| 返回结果 | | | **说明** |
| data=  {  "data":  [{  "imgPath": "/opt/ligang/Detectron/test\_xml/test1/42/20190122083614001.jpg ",  "cls": ["autotruck","forklift"], "statics":[1,1],  "score": ["1.00","0.98"],  "xmax": [51,21],  "xmin": [151,30],  "ymax": [151,51],  "ymin": [251,151]  },  {  "imgPath": "/opt/ligang/Detectron/test\_xml/test1/42/20190122083615001.jpg ",  "cls": ["autotruck","forklift"], "statics":[0,0],  "score": ["1.00","0.98"],  "xmax": [51,24],  "xmin": [151,33],  "ymax": [151,52],  "ymin": [251,154]  }]  } | | | 返回结果为json数组，每一个对象对应一个物体的预测结果；  **cls 为检测物体名称**  [truckbig 大卡车, trucksmall 小卡车, forklift 铲车, digger 挖掘机, car 小汽车, bus 客车, tanker 罐车, person人, minitruck皮卡,  minibus面包车, suv, tricycle 三轮车, bicycle非机动车 （自行车和摩托车）  **]**  **xmin、ymin、xmax、ymax**为检测到物体的矩形框的坐标，依次为左上角的x,y坐标，和右下角的x,y坐标；  **score**预测这类的置信度，取值范围[0~1]  **statics**预测目标是否为动目标，1为静止，0为动 |
| 参数(json类型) | | | |
| 数据类型 | | **说明** | |
| statics | | 预测的目标是否为动目标，1为静止，0为动 | |

【备注】上述只是接口的说明，并不是代码实际返回的json串。不能将上面的返回结果直接拷贝到代码中。（会有半角和全角等的格式问题。）