

障碍物检测模块使用说明

障碍物检测模块的源代码为 src/detection/vision_TensorRT_yolov3,生成可执行文件为 vision_TensorRT_yolov3。

障碍物检测模块输入原始图像数据，输出障碍物检测数据。

一、使用方法

1、该模块链接了 libmodulecomm.so 和 libxmlparam.so,使用前需要确认是否编译以上两个共享内存库。

2、该模块引用了 rawpic.proto、cameraobject.proto 和 cameraobjectarray.proto 生成的 protobuf 文件，使用前需要确保该.pb.h 和.pb.cc 文件存在，且是在该系统中编译生成。

3、该模块输入为摄像头原始数据，运行该模块前，需要运行摄像头驱动程序，确保摄像头有数据。

4、编译：

方法一、直接使用 Qt Creator 进行编译，生成可执行文件；

方法二、a) 在工程路径下新建 build 文件夹，mkdir build;

b) 进行 qmake 编译，在 build 路径下执行 qmake ..

c) 在 build 路径下执行 make，生成可执行文件。