

算法库调用说明 (Linux .so 版)

库文件: libCylinderTravelDetector.so

运行环境: Ubuntu 20.04/22.04 (x64), 依赖 OpenCV 4.x (core, imgproc) 及 ONNX Runtime。

头文件声明 (CylinderTravelDetector.h)

为了在 C++ 中使用, 且支持 C 风格的 dlopen 动态加载, 必须使用 extern "C" 包裹接口。

cpp

```
#ifndef CYLINDER_TRAVEL_DETECTOR_H
```

```
#define CYLINDER_TRAVEL_DETECTOR_H
```

```
#include <string>
```

```
// 检测结果结构体
```

```
struct DetectionResult {
```

```
    float confidence;    // 缸体识别置信度
```

```
    float stroke_px;     // 活塞杆行程像素距离
```

```
    float stroke_mm;     // 换算后的实际物理距离 (mm)
```

```
    float cx1, cy1;     // 行程起点坐标
```

```
    float cx2, cy2;     // 行程终点坐标
```

```
};
```

```
// 使用 extern "C" 防止 C++ 名称修饰 (Name Mangling)
```

```
#ifdef __cplusplus
```

```
extern "C" {
```

```
#endif
```

```
    // 初始化算法配置
```

```
    // 返回值: 0 成功, 其他失败
```

```
    int Init(const char* config_path);
```

```
    // 检测输入图像并计算行程
```

```
    // image_path: 输入图片路径
```

```
    // px_per_mm: 像素标定系数 (例如 1mm = 2.5 像素)
```

```
    // result: 输出检测结果结构体指针
```

```
    int Detect(const char* image_path, float px_per_mm, DetectionResult* result);
```

```
    // 释放资源
```

```
    void Release();
```

```
#ifdef __cplusplus
```

```
}
```

```
#endif
```

```
#endif // CYLINDER_TRAVEL_DETECTOR_H
```

调用方式一：静态链接 (推荐)

在编译你的主程序 `main.cpp` 时，使用 `-l` 参数链接生成的 `.so` 文件。

```
bash
```

```
# 编译命令 (假设头文件在 include 目录，库文件在 lib 目录)
```

```
g++ main.cpp -I./include -L./lib -lCylinderTravelDetector -lopencv_core -lopencv_imgproc -o detector
```

调用方式二：动态加载 (`dlopen` / `dlsym`)

适用于不想在编译期硬依赖库，或者开发插件系统的场景。

```
cpp
```

```
#include <dlfcn.h>
```

```
#include <iostream>
```

```
int main() {
```

```
    // 1. 加载动态库
```

```
    void* handle = dlopen("./libCylinderTravelDetector.so", RTLD_LAZY);
```

```
    if (!handle) {
```

```
        std::cerr << "加载库失败: " << dlerror() << std::endl;
```

```
        return -1;
```

```
    }
```

```
    // 2. 获取函数指针
```

```
    typedef int (*InitFunc)(const char*);
```

```
    typedef int (*DetectFunc)(const char*, float, DetectionResult*);
```

```
    typedef void (*ReleaseFunc)();
```

```
    auto Init = (InitFunc)dlsym(handle, "Init");
```

```
    auto Detect = (DetectFunc)dlsym(handle, "Detect");
```

```
    auto Release = (ReleaseFunc)dlsym(handle, "Release");
```

```
    // 3. 调用
```

```
    Init("model_config.yaml");
```

```
    DetectionResult res;
```

```
    if (Detect("frame_001.jpg", 2.5f, &res) == 0) {
```

```
        std::cout << "置信度: " << res.confidence
```

```
            << ", 行程: " << res.stroke_mm << " mm" << std::endl;
```

```
    }
```

```
    Release();
```

```
    // 4. 卸载库
```

```
    dlclose(handle);  
    return 0;  
}  
(注意：编译上述代码时需加 -ldl 参数)
```