Ａ=====>>>>>安装:

所需第三方库：boost，zmq，opencv3

其中：zmq: sudo apt-get install libzmq3-dev

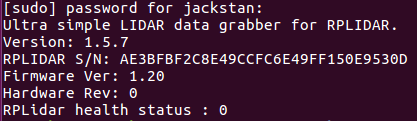
进入Radar文件夹，输入“make”，即可。

Ｂ=====>>>>>运行:

一，取激光雷达序列号

运行环境：linux

运行步骤：

1.一次只连接一个激光雷达到电脑上，输入“sudo ./radar\_no”来运行radar\_no，出现如图所示输出，其中RPLIDAR S/N:

所示的序列码：AE3BFBF2C8E49CCFC6E49FF150E9530D

即雷达序列号。

２.存储该激光雷达序列号，依次获取所有的激光雷达的序列号。

二，取坐标

运行环境：linux

运行步骤：

１.以摄像头定位坐标系为准，当雷达在货架的上方或者右侧时，依次取得货架左下角，左上角，右上角，右下角，以及对应所属的激光雷达三维坐标；当雷达在货架的左侧时，依次取得货架右下角，右上角，左上角，左下角，以及对应所属的激光雷达三维坐标

２.存储该组坐标系列，单位为厘米。

三，存储格式如下

 每一行包括：

１.雷达编号（自定义，一般顺序递增，不可重复）

２.雷达唯一序列号

３.对应的坐标系列（５个三维坐标点，共１５个数据）

数据之间用空格隔开，不可有其他任何无关的字符出现在坐标文档中，将此坐标文档命名为“cord.txt”。参考文本“cord\_template.txt”中的格式。

Note：

１.一行数据为一个组合单位。

２.如若后续有多个激光雷达共同负责同一个货架（例如：货架体积较大，太长，一个激光雷达无法完全覆盖该货架检测区域），则《二》中，将货架的左下角，左上角，右上角，右下角三维坐标点，改为该激光雷达所辖矩形检测区域的四角，顺序依旧为：左下角，左上角，右上角，右下角。

四，生成标定文件

在根目录下，输入”sudo ./cal\_radar”，运行标定程序，在此程序同级目录下，会生成标定文件“CalbrationFile\_Radar.txt”,至此，标定完成。

五，运行雷达检测识别程序

在根目录下，输入”sudo ./run\_radars”， 运行检测识别程序，效果如图所示：

