

目录

相机使用：	1
相机采集点云图及方法选择：	1
相机触发机制	1
LMI 和海康相机对比：	1

相机使用：

相机采集点云图及方法选择：

针对细节比较多的地方需要特别注意，对于刚开始直接扫描整个手机的想法予以否定，直接扫描整个手机会丢失很多特征，当然后续可以进行尝试，例如扫描整个手机+点云补全或者分别扫描四个边框+点云拼接，目前来看肯定是后者比较简单，比较适合实际的项目，但或许前者更有研究意义。

相机触发机制

相机触发意味着相机开启取流，当采集的是原始图时，如果不进行干预，相机会一直开启取流，如果是 3D 图就需要进行设置，例如 LMI 的忽略后移(只采取一个方向运动的点云以及固定时间或者固定行高的点云)和 LMI 的录制和回放(可以查看录制到的每一个点云进行挑取保存)。

至于海康相机好像是触发一次采集固定行高(行高会根据步进间距和行程进行调节)或者固定时间的点云(配合行程长度，及触发一次之后的单行程：类似于 LMI 的忽略后移?)。保存可以使用抓图和连续抓图来保存点云。

- 行高和行程及步进间距不匹配时会出现多图拼接的情况。
- 帧率对应于 1s 输出多少行(固定时间时会用到)
- 固定时间，settingtype 是补黑输出，realtype 是有多少行高出多少行高

LMI 和海康相机对比：

1.海康的桌面应用很卡，后续尝试使用 sdk 进行取图