

The image is a composite screenshot of a Chinese tech blog post. On the left, there's a sidebar with user statistics (30万+ followers, 11万+ posts, etc.), a 'hot topic' banner for 'RealSense', and a 'latest comments' section. The main content area shows the Intel RealSense Viewer software interface with a depth map grid. On the right, there's another sidebar with travel-related ads (e.g., '深圳飞往大阪平价机票 HK\$930.00') and a 'category sidebar' with links like 'QT学习之路', 'Linux使用之路', etc.

linux下创建文件夹软链接  
windows10下 iperf3测试带宽  
QT编译报错stdlib.h:No such file or directory  
2023年 27篇 2022年 31篇

电脑cmd指令大全 ① 12389  
Linux 下找不到iostream: 没有那个文件或目录 ① 10454  
报错: terminate called after throwing an instance of std::bad\_alloc what:  
std::bad\_alloc ① 10297  
未定义标识符 ① 5891  
【系统】无法获得锁 /var/lib/dpkg/lock - open  
(13: 资源暂时不可用)原因 ① 5628

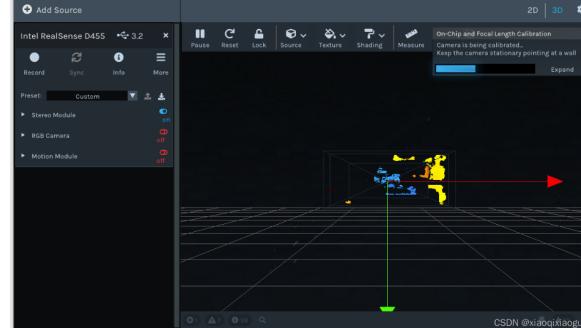
#### 最新评论

图像相关知识 (分辨率、帧率、数据格式...)  
radarsmile: PCLC pixel clock(像素频率)计算方法如下: 以1920x1080@60hz为例, ...  
图像相关知识 (分辨率、帧率、数据格式...)  
radarsmile: (1920+220) \* (1080+36+5 +4) \* 30 = 74.25M?  
Linux 下找不到iostream: 没有那个文件...  
编程小白Roy: 明明写入了profile但是还是不行  
QTlineEdit控件限制输入内容 (白留 仅...  
xiaoqixiaoguai: 设置范围内一整数使用 (例100-65535); ui->lineEdit->set...  
Intel RealSense D400系列相机校准细...  
xiaoqixiaoguai: 这情况的话你试试重新安装吧, 我好久不用这个了, 你看着重新安装...  
您愿意向朋友推荐“博客详情页”吗?

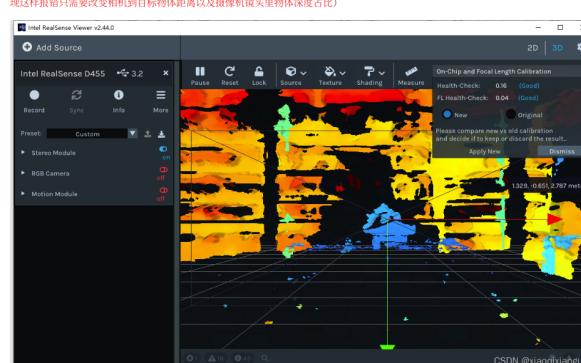
强烈不推荐 不推荐 一般般 推荐 强烈推荐  
最新文章

linux下创建文件夹软链接  
windows10下 iperf3测试带宽  
QT编译报错stdlib.h:No such file or directory

2023年 27篇 2022年 31篇



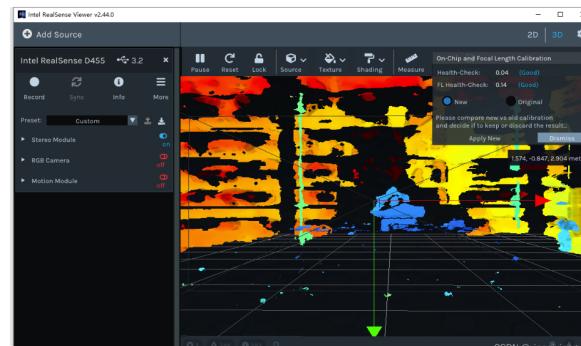
等待进度条加载完成 (注意距离以及深度可能会影响自校准, 导致校准失败报错: occ all calibrator cannot work with this camera 如果出现这样报错只需要改变相机到目标物体距离以及摄像头镜头里物体深度占比)



上方出现的弹窗中, 我们能够看到两项数值Health-Check (下面简称HC) 和FL Health-Check (下面简称FL HC)

校准标准:

当HC<0.25, FL HC<0.15, 我们可以保留原有校准数据, 即点击“Dismiss”忽略。



当HC>0.25, FL HC>0.15, 我们需要改善原有校准数据, 即点击“Apply New”应用新的校准数据, 并且再运行一次On-Chip Calibration, 继续观察两项数值, 直至它们分别低于0.25和0.15,



若HC或FL HC>0.75, 原有校准数据必须要进行改善, 并且建议直接使用动态校准或OEM校准 (Intel英特尔RealSense实感深度摄像头OEM校准操作步骤讲解OEM Calibration 恢复出厂精度)

#### 文章知识点与官方知识档案匹配, 可进一步学习相关知识

OpenCV技能树 首页 > 概览 26134 人正在系统学习中

觉得还不错? 一键收藏



intel-realsense Intel D455 目标RGB和深度图像流 实时读取并保存RGB和深度视频 深入保存numpy矩阵数组 如何下载英特尔RealSense SDK 2.0 步骤1: 安装RealSense驱动包

intel-realsense 44364 机器人中文文档

如果用户更喜欢使用自己的工具设备满足特定的应用需求, 结果可以按照rs-imu-calibration.py中演示的方法插入设备。IMU校准表格请参见pdf...

D405摄像头 自校准 (自校准)

intel-realsense D400系列 深度摄像头在出厂时就已经进行过校准 确保用户拿到设备即可上手使用,但随着时间推移或环境的影响,如果摄像头长期暴露...

RealSense 相机校准\_realsense 使用校准的校准图案下载

RealSense 相机校准 (Dynamic Calibration) 适用于RealSense摄像头模组在集成安装出厂时须使用OEM校准,由于重量...远...

RealSense 相机SDK学习 (一) ——librealsense 使用方法及bug解决 (不使用Ros)

RealSense 相机SDK学习 (一) ——librealsense 使用方法及bug解决 (不使用Ros) 979

RealSense 相机 自校准 (Self-Calibration) 操作步骤讲 D400系列适用: https://blog.csdn.net/weixin\_43042683/article/details/125...

Intel RealSense D455深度相机的标定及使用(二)——对内IMU和双目相...

Intel RealSense D455深度相机的标定及使用(二)——对内IMU和双目相... 4-24

realSense D435 标定(calibration)\_d435标定

1.从LER摄像头获取图像,包括深度图(实时) 在两个图像中检测智能手机上的目标 3.类似于无目标校准 用户移动手机,使其覆盖大部分图像,重复步骤2-4...

intel RealSense 3d摄像头驱动 V1.4.27 官方版

RealSense3D200驱动是英特尔RealSense摄像头正常运行所必备的驱动程序, 用户在安装后能实现摄像头精确人脸识别等相关操作, 欢迎下载安装。较...

Intel RealSense Viewer.exe

快速查看RealSense 的深度图, 相关, 可视化点云, 对相机进行配置

调整realsense相机以获得最佳性能\_摄像头min.z...

#### 最新文章

强烈不推荐 不推荐 一般般 推荐 强烈推荐

linux下创建文件夹软链接  
windows10下 iperf3测试带宽

电脑cmd指令大全 ◎ 12389  
Linux 下找不到ostream: 没有那个文件或目录 ◎ 10454  
报错: terminate called after throwing an instance of 'std::bad\_alloc' what(): std::bad\_alloc ◎ 1097  
未定义标识符 ◎ 5981  
【无法获得锁 /var/lib/dpkg/lock - open (1: 资源暂时不可用)】 ◎ 5628

**最新评论**

图象相关知识 (分辨率、帧率、数据格式... radarsmile: PCLK: pixel clock(像素频率)计算方法如下: 以1920x1080@60hz为例,... 图像相关知识 (分辨率、帧率、数据格式... radarsmile: (1920+220) \* (1080+36+4) \* 90 = 74.25M? Linux 下找不到ostream: 没有那个文件... 编程小白Roy: 明明写入了profile但是还是不行 QT QLineEdit控件限制输入内容 (自留 仅... xiaoqiaoguai: 设置范围内任一参数使用 (例100-65535); ui->lineEdit->set... Intel RealSense D400系列相机校准... xiaoqiaoguai: 这情况的话建议重新安装吧, 我好久不用这个了, 你看重新安装...  
  
**您愿意向朋友推荐“博客详情页”吗?**

强烈不推荐 不推荐 一般般 推荐 强烈推荐

**最新文章**

linux下创建文件夹软链接  
windows10下 iperf3测试带宽  
QT编译报错stdlib.h:No such file or directory

**Intel RealSense D400摄像头互不干扰。API提供时间戳和帧计数器,但如果需要在几微秒(即帧时间)内进行硬件同步,则也可以通过外部同步电极将摄像头...**

**Intel RealSense 深度摄像头的校准功能(self-calibration)for-dep... 3-24**  
%22hd%22%3A%22125 Intel RealSense 动态校准(Dynamic Calibration)适用于RealSense摄像头校准,但不能代替OEM校准。摄像头校准在集成安装出厂时须...

**RealSense d435驱动安装、配置及校准 热门推荐**  
ubuntu20.04 RealSense d435驱动安装、配置及校准 u010196944的博客 ◎ 1万+

**Intel RealSense Viewer 使用教程**  
本文主要介绍了 Intel RealSense Viewer 的使用教程,深度相机的可视化展示。

**Intel RealSense 实感深度摄像头自校准 (Self-Calibration) 步骤详细, D400系列适用 2012**  
善爱国庆8天工作乐, 设代码真的很快, 才辛苦一下, 这篇博客的由来是因为我做实验了, 然后摄像头的有效距离偏差, 打了技术人员的电话说他们的有效...

**Intel 英特尔RealSense 实感深度摄像头 自校准 (Self-Calibration) 操作步骤讲解 D400系列适用 行秋的博客 ◎ 3068**  
启动摄像头,观察所处环境中的深度画面,注意确保画面中有效的深度覆盖率达到50%以上,确认放置在合适位置后,点击“More”-“On-Chip Calibration”右...

**Intel realSense 使用3D视图时点状云消失的问题 476**  
使用Intel realSense viewer 查看3D视图的时候,点状云能正常呈现,但几秒钟后会自动消失,并且不再显示。其实是因为 GLSL 是一个可选的图形加速功...

**RealSense 动态校准工具包 07-11**  
参考链接: [https://blog.csdn.net/weixin\\_43042683/article/details/125619968](https://blog.csdn.net/weixin_43042683/article/details/125619968); csdn\_share\_tai=%7B%22ype%22%3A%22blog%22%2C%22Type%22%3A%22...

**Intel RealSense D400 Series Dynamic Calibration Tools\_v2.11.0.0\_rar 06-13**  
intel realSense动态校准工具, user guide和标定打印用print target fixed-width.pdf都在压缩包里面。使用教程:<https://blog.csdn.net/a2824256/article/details/125619968>

**Intel RealSense D400 Series Dynamic Calibration Tools\_v2.11.0.0.zip 05-06**  
intel RealSense D400 Series Dynamic Calibration Tools\_v2.11.0.0

**Intel-RealSense-D400-Series-Datasheet-May-2020.pdf 05-23**  
英特尔® 实感™ D400 系列摄像头采用先进的便携式设计, 支持高深度分辨率, 并包括具有标准或宽视场的主动红外双目传感器。对于高精度应用...

**计算机视觉—基本矩阵的计算 929**  
最近在上研究生的课程《计算机视觉》,完成了老师布置的大作业,结合我看的一些感悟和收获完成这篇博客。在学习的过程中我发现很多算法并没有开...

**三个目前主流的计算机视觉软件 重新发布 555**  
这些软件在计算机视觉领域都有很重要的地位,它们提供了一系列的工具和库,使得研究人员和开发者能够构建复杂的视觉系统。尽管如此,将计算机视觉...

**YOLOv9目标检测-训练-验证-推理 1231**  
今天的深度学习方法关注的是如何设计最合适的目标函数,使模型的预测结果最接近地面的真实情况。同时,必须设计一个适当的体系结构,以便获取...

**intel realsense d400 series dynamic calibration software tools 01-24**  
Intel RealSense D400系列动态校准软件工具是专门为RealSense D400系列深度摄像头设计的一款软件工具。这款软件工具可以帮助用户对深度摄像头进...

**关于[我们](#) 招聘[纳士](#) 商务合作 寻求[报道](#) 400-660-0108 [kefu@csdn.net](#) 在线客服 工作时间:8:30-22:00  
公[告牌](#)号1101050030143 京ICP备19004650号 京网文〔2020〕1039-165号 经营性网站备案信息 北京互联网违法和不良信息举报中心  
家长监护 网络110报警服务 中国互联网举报中心 Chrome商店下载 版权管理规范 版权与免责声明 版权申诉 出版物许可证 营业执照  
© 2024 CSDN. All Rights Reserved. #隐私政策 #条款协议**

**登录后您可以享受以下权益:**

免费复制代码 和博主大V互动  
下载海量资源 动态发布/写文章/加入社区

**立即登录**