|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 文件名/目录名 | 类型 | 说明 |
| imu\_calib\_kit | 目录 | 用于IMU标定和验证的可执行工具(windows) |
| CMH83 | 目录 | 示例标定参数，包含IMU标定参数和Camera标定参数 |
| include | 目录 | 编译库头文件及错误码定义 |
| lib | 目录 | 编译库，分windows和linux |
| thirdparty | 目录 | 依赖第三方库，包含glog, CeleX5 |
| CeleX\_IMU\_SDK\_Reference\_CN.pdf | 文件 | IMUProc模块的接口说明 |
| CeleX\_IMU\_Demo.cpp | 文件 | 图像防抖示例代码  代码中有用到OpenCV库，其版本为3.4.5，需要使用者自己下载安装 |
| conf.ini | 文件 | 程序配置参数 |
| FPN.txt | 文件 | CeleX5原图去噪补偿文件 |

# 简要说明：

Demo运行需要准备正确的IMU和Camera标定参数，IMU的标定参数可通过标定工具自动生成(详见calibration\_tools目录下的说明及工具)，相机标定可用opencv或matlab工具箱，用fullpic模式获取灰度图进行标定。

# Conf.ini说明

配套的conf.ini中，“threshold”用于配置实时event输出阈值设定，越高输出的event数据越少，需结合实际场景设定。

app\_mode是使用场景设置，0表示实车采集场景，1表示手持sensor显示场景。

camera的标定参数可用opencv或matlab标定工具包得到。需要注意的是，相机标定之后相机焦距应该固定，如果焦距变动则需要重新标定，并通过