

## 第二次课

## 本节任务

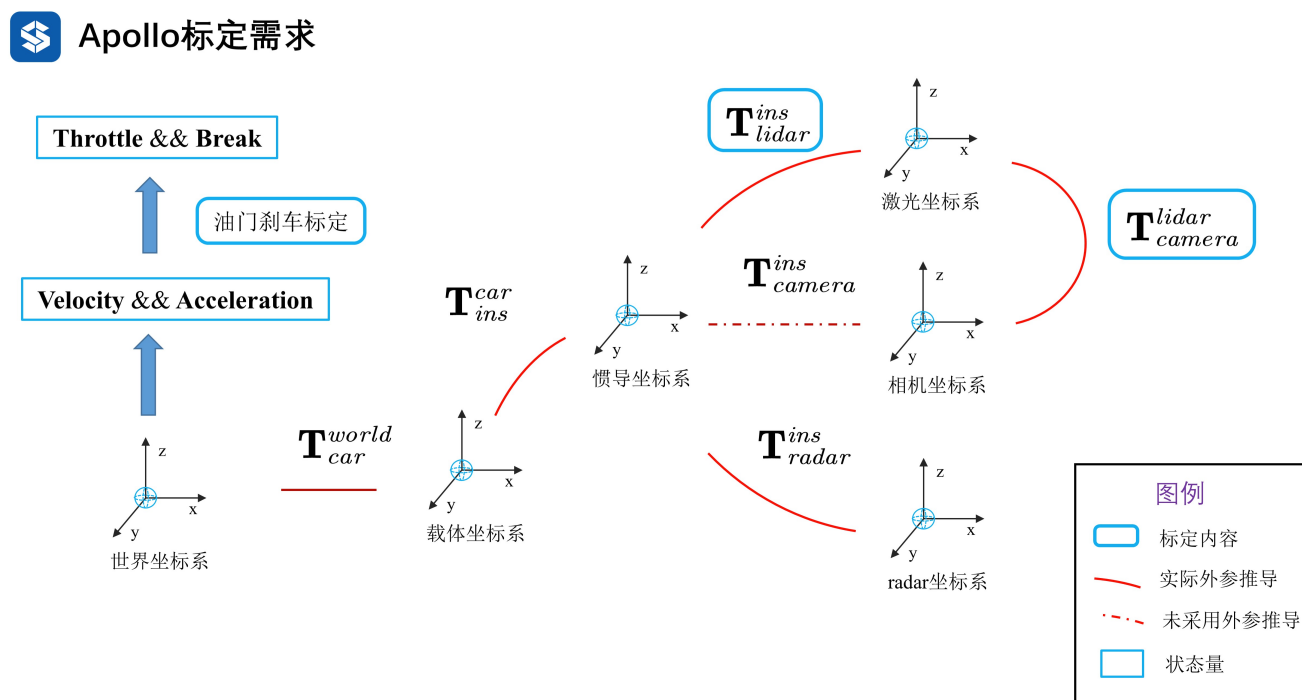
1. 相机内参标定；
2. 激光雷达-组合惯导外参标定；
3. 激光雷达-相机标定；
4. 了解汽车动力学标定方法（制作油门刹车加速度表）。

## 为什么要进行标定，如何标定

在实际环境中，由于安装误差，传感器各自的坐标系不同等因素，需要通过标定获取各个传感器的连接关系，构建出以载体自身为基坐标系的TF树。考虑到环境限制和课程难度，本次实践包含以下内容：

1. 相机内参标定：使用ros程序采集数据，并放入calibration\_kit工具箱自动标定
2. Lidar-INS外参标定：使用apollo采集和解析数据，手动进行对齐标定；
3. Lidar-Camera外参标定：使用apollo采集和解析数据，放入calibration\_kit工具箱，手动进行标定；
4. 油门刹车标定：使用Apollo提供的数据采集和分析工具完成标定；

经过内参，外参标定，可以将所有传感器输出统一到基础坐标中进行表达：



注：理论上，定位模块需要将所有运动转换到载体坐标系下进行输出，但是Apollo定位模块中并没有直接将载体坐标系作为基坐标系，而是将IMU（INS）作为了基坐标系。方便起见，我们将在后续工作中遵从这一做法。

## 1 Camera内参标定

## 使用ROS-UsbCam节点驱动相机并进行标定

## 1.1 使用ROS usb cam驱动相机

```
sudo apt-get install ros-melodic-usb-cam
```

## 1.2 修改launch文件

进入目录：

```
roscd usb_cam  
cd launch  
sudo gedit usb_cam-test.launch
```

目前主要修改device和width两个参数，可以使用`ls /dev/video*`查看系统视频设备。

```
<launch>  
<node name="usb_cam" pkg="usb_cam" type="usb_cam_node" output="screen" >  
  <!-- modify the video device to your device -->  
  <param name="video_device" value="/dev/video0" />  
  <!-- modify the size of your device -->  
  <param name="image_width" value="1920" />  
  <param name="image_height" value="1080" />  
  <param name="pixel_format" value="yuyv" />  
  <param name="camera_frame_id" value="usb_cam" />  
  <param name="io_method" value="mmap"/>  
</node>  
<node name="image_view" pkg="image_view" type="image_view" respawn="false" ou$  
  <remap from="image" to="/usb_cam/image_raw"/>  
  <param name="autosize" value="true" />  
</node>  
</launch>
```

## 1.3 启动相机

## 2 使用ROS进行相机标定

### 2.1 运行标定程序

开启摄像机：

```
roslaunch usb_cam usb_cam-test.launch
```

启动有warning例如提示校准配置文件`head_camera.yaml not found`，这个是正常的，我们标定完后才会生成这个配置文件。

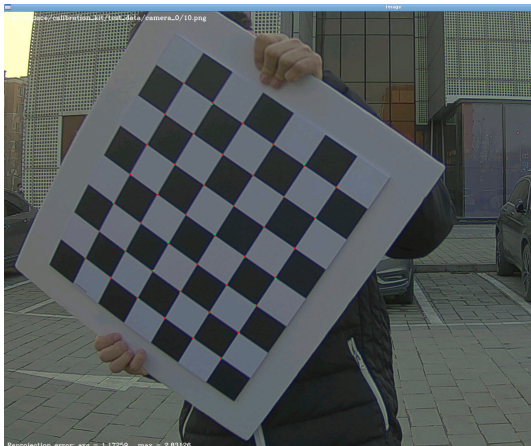
根据你的棋盘格修改参数

- 一个是size参数为棋盘格角点数量比如8x9=72个格子的棋盘格，角点个数为7x8=63个，size参数就要写7x8
- 另外一个参数为square，传入的参数为棋盘格一个小格子的宽度（注意单位为m）
- `image:=/usb_cam/image_raw` 标定当前订阅图像来源自名为/usb\_cam/image\_raw的topic
- `camera:=/usb_cam` 为摄像机名

```
roslaunch camera_calibration cameracalibrator.py --size 7x6 --square 0.05  
image:=/usb_cam/image_raw camera:=/usb_cam
```

## 2.2 图像采集

采集人员分为两组，一组使用ROS程序进行采集；另一组手持棋盘格，在图像视野范围内进行操作和移动。示例使用的标定板为7×6\_50×50大小的标准棋盘格进行。



### 1. 手持棋盘格要求：

- 每次采集尽量保持稳定，最终成像光线适中，图像清晰；
- 手持棋盘格时不能对棋盘格进行遮挡，不能离开相机视野范围内；
- 采集图像类型需要丰富多样，包含：近距离图像、中距离图像、远距离图像、左右倾斜图像、上下倾斜图像、轻微旋转图像、较大旋转图像、相机靠近左视野边缘图像、相机靠近右视野边缘图像等；
- 采集有效图像的数量在15-35张左右；

### 2. 界面中的 X,Y,size,skew的含义：

**X**：表示标定板在视野中的左右位置。

**Y**：表示标定板在视野中的上下位置。

**size**：标定板在占视野的尺寸大小，也可以理解为标定板离摄像头的远近。

**skew**：标定板在视野中的倾斜位置

3. 标定实操技巧：在相机视野范围内且能识别棋盘格的前提下，左右、上下和前后移动范围尽可能大一些，将有助于更快地满足**X,Y,Size**的要求；边移动边扭转标定板，可以更快完成**Skew**。当X、Y、Size、Skew四个都变成绿色，然后就可以看到CALIBRATE这个按钮变成青色，表明已经采到足够多的图片数据可供标定了。

## 2.3 生成标定文件

点击CALCULATE进行标定会稍微有点卡顿，不要担心后台正在进行标定，标定完成后观察当前的相机界面，如果相机成像完全正常了，则说明标定成功了，点击界面右下面的SAVE和COMMIT按钮，可保存标定完成后的文件到路径 `/home/USERNAME/.ros/camera_info/head_camera.yaml`。另外在原来的terminal界面也会有对应的参数D K R P。

参数说明 \*

distortion\_model指定了畸变模型

D: distortion\_coefficients指定畸变模型的系数

K: camera\_matrix规定了摄像头的内部参数矩阵

R: rectification\_matrix为矫正矩阵，一般为单位阵

P: projection\_matrix为外部世界坐标到像平面的投影矩阵

## 3 更改apollo中的配置文件

在原来的terminal中找到标定获得的内参数D K R P，用其替换 `modules/calibration/data/dev_kit_pix_hooke/camera_params/front_camera_intrinsics.yaml` 对应参数并保存，即完成相机内参标定。注意参数后面是逗号: 示例如下

```
header:
  seq: 0
  stamp:
    secs: 0
    nsecs: 0
  frame_id: white_mkz_onsemi_obstacle
height: 1080
width: 1920
distortion_model: plumb_bob
D: [-0.54336, 0.26653, -0.00099, -0.00170, 0.00000]
K: [2033.39968, 0.0, 929.01881, 0.0, 2046.55356, 572.81049, 0.0, 0.0, 1.0]
R: [1.0, 0.0, 0.0, 0.0, 1.0, 0.0, 0.0, 0.0, 1.0]
P: [1729.4515380859375, 0.0, 997.0791139046996, 0.0, 0.0, 1926.0577392578125,
571.4609883012963, 0.0, 0.0, 0.0, 1.0, 0.0]
binning_x: 0
binning_y: 0
roi:
  x_offset: 0
  y_offset: 0
  height: 0
  width: 0
  do_rectify: False
```

## 3 Lidar-INS 标定

这里我们采用手动标定的方法标定Lidar和INS的转换位姿。

### 3.0 相对位置粗测

1. 用直尺测量激光雷达相对INS在x, y, z三个方向上偏移的距离（以INS的坐标系为基准），并填入Lidar外参文件的对应位置：

`modules/calibration/data/dev_kit_pix_hooke/lidar_params/lidar32_novatel_extrinsics.yaml`

### 3.1 数据采集

1. 采集地点的选取。由于需要用到GNSS，Lidar-INS标定需要在室外进行；为了方便点云的标定，选择的地点附近需要有一块面积较大的平整墙体。
2. 检查传感器状态是否正常。将车辆调整到低速的手动驾驶模式，保证车辆位于在空旷、较少动态障碍物、并且周围有标准几何形状的建筑物周围。启动Apollo中的Transform, Lidar, GPS, Localization模块，检查GNSS、惯导以及lidar的状态：
  - `/apollo/sensor/gnss/ins_stat` 中 `pos_type`: 56 为正常
  - `/apollo/sensor/gnss/ins_status` 中 `type`: GOOD 为正常
  - `/apollo/sensor/gnss/best_pose` 中 `sol_type`: NARROW\_INT 为正常
  - 若三者为 `pos_type`: 55, INVALID, NARROW\_FLOAT 等状态，通常开车跑动一圈就可以达到正常状态；若处于更差状态，则需排查是否有障碍物遮挡以及RTK账号是否正常运行等因素
  - `/apollo/sensor/lidar32/compensator/PointCloud2` 查看补偿点云是否开启，如果没有，遛一下车再观测
  - 检查 `/apollo/sensor/gnss/odometry` 中时间戳和系统时间保持一致；
3. 开启cyber\_recorder对数据进行记录：

```
cyber_recorder record -a -i 600 -o calib_lidar2ins.record
```

- `-a`: 表示对所有数据的channel进行记录
  - `-i`: 表示记录600s为一个数据包，这是为了保证尽量所有数据都在一个包内
  - `-o`: 指定输出文件的名称
4. 采集开始后，控制车辆运行15~30米，运动结束后按下组合键`ctrl + c`停止cyber\_recorder记录。录制的`calib_lidar2ins.record`会保存在apollo的目录下，带有后缀`.0000`等，然后将数据包移动到`data/bag/calib_lidar2ins`目录下

```
mkdir data/bag/calib_lidar2ins/  
mv calib_lidar2ins.record.* data/bag/calib_lidar2ins/
```

### 3.2 数据解析

1. 添加数据解析脚本

在/apollo/sripts文件夹下新建lidar\_parse.sh脚本文件，复制以下程序

```
#!/bin/bash
if [ $# -lt 3 ]; then
    echo "Usage: msf_simple_map_creator.sh [records folder] [output folder] [extrinsic_file]
[lidar_type]"
    exit 1
fi

DIR="$(cd "$(dirname "${BASH_SOURCE[0]}")" && pwd)"
cd "${DIR}/.."

source "${DIR}/apollo_base.sh"

GNSS_LOC_TOPIC="/apollo/localization/msf_gnss"
LIDAR_LOC_TOPIC="/apollo/localization/msf_lidar"
FUSION_LOC_TOPIC="/apollo/localization/pose"
ODOMETRY_LOC_TOPIC="/apollo/sensor/gnss/odometry"

GNSS_LOC_FILE="gnss_loc.txt"
LIDAR_LOC_FILE="lidar_loc.txt"
FUSION_LOC_FILE="fusion_loc.txt"
ODOMETRY_LOC_FILE="odometry_loc.txt"

IN_FOLDER=$1
OUT_MAP_FOLDER=$2
EXTRINSIC_FILE=$3
LIDAR_TYPE=${4:-lidar32}

PARSED_DATA_FOLDER="${OUT_MAP_FOLDER}/parsed_data"
CLOUD_TOPIC="/apollo/sensor/${LIDAR_TYPE}/compensator/PointCloud2"

function data_exporter() {
    local BAG_FILE=$1
    local OUT_FOLDER=$2
    /apollo/bazel-
bin/modules/localization/msf/local_tool/data_extraction/cyber_record_parser \
    --bag_file $BAG_FILE \
    --out_folder $OUT_FOLDER \
    --cloud_topic $CLOUD_TOPIC \
    --gnss_loc_topic $GNSS_LOC_TOPIC \
    --lidar_loc_topic $LIDAR_LOC_TOPIC \
    --fusion_loc_topic $FUSION_LOC_TOPIC \
    --odometry_loc_topic $ODOMETRY_LOC_TOPIC
}

function poses_interpolation() {
    local INPUT_POSES_PATH=$1
    local REF_TIMESTAMPS_PATH=$2
    local EXTRINSIC_PATH=$3
    local OUTPUT_POSES_PATH=$4
    /apollo/bazel-bin/modules/localization/msf/local_tool/map_creation/poses_interpolator
\
    --input_poses_path $INPUT_POSES_PATH \
```

```

--ref_timestamps_path $REF_TIMESTAMP_PATH \
--extrinsic_path $EXTRINSIC_PATH \
--output_poses_path $OUTPUT_POSES_PATH
}

cd $IN_FOLDER
mkdir -p $OUT_MAP_FOLDER
mkdir -p $PARSED_DATA_FOLDER
for item in $(ls -l *.record* | awk '{print $9}'); do
    SEGMENTS=$(echo $item | awk -F'.' '{print NF}')
    DIR_NAME=$(echo $item | cut -d . -f ${SEGMENTS})
    DIR_NAME="${PARSED_DATA_FOLDER}/${DIR_NAME}"
    mkdir -p ${DIR_NAME}

    data_exporter "${item}" "${DIR_NAME}" # 导出数据
    poses_interpolation "${DIR_NAME}/pcd/${ODOMETRY_LOC_FILE}"
    "${DIR_NAME}/pcd/pcd_timestamp.txt" "${EXTRINSIC_FILE}"
    "${DIR_NAME}/pcd/corrected_poses.txt" # 位姿插值

done

echo "Done."

```

## 2. 运行数据解析脚本文件

```

bash scripts/lidar_parse.sh \
/apollo/data/bag/calib_lidar2ins \
/apollo/data/bag/calib_lidar2ins \

/apollo/modules/calibration/data/dev_kit_pix_hooke/lidar_params/lidar32_novatel_extrinsics.yaml \
lidar32

```

- 如果解析没成功或者重新解析，请**一定要删掉**calib\_lidar2ins文件夹下生成parsed\_data文件夹，因为文件夹里面的txt文件不会被覆盖掉，新的数据会在txt文本末端不断累加写入，造成后续解析不成功。

## 3. 查看点云数据

数据解析完成后会在calib\_lidar2ins文件夹下生成parsed\_data，里面存放了Lidar 点云的pcd文件，用于进行标定。

- 在apollo的docker容器内运行pcl\_viewer，对点云数据进行查看

```

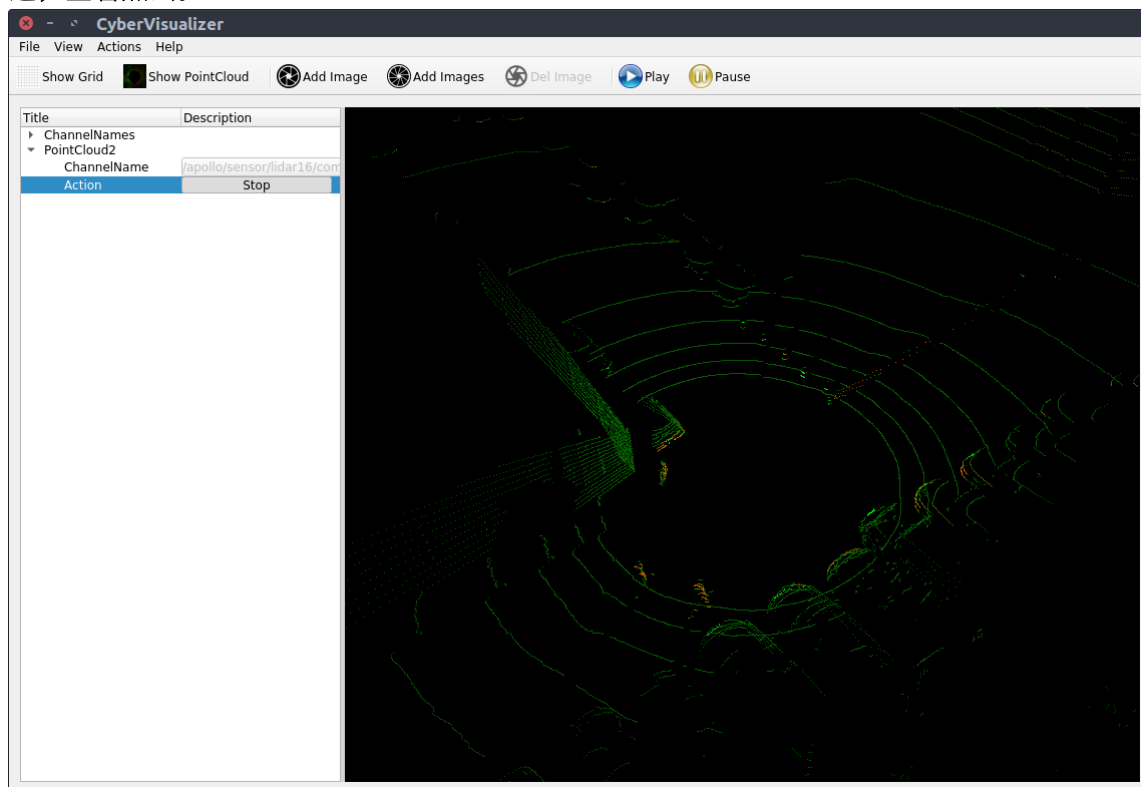
pcl_viewer data/bag/calib_lidar2ins/parsed_data/00000/pcd/1.pcd
#查看第1帧的点云

```

- 也可以开启`cyber_visualizer`，关闭车上所有的传感器(可直接在dreamview上切换车型就能关闭整车传感器)，播放录制好的包：

```
cyber_recorder play -f data/bag/calib_lidar2ins/*.record.* -l
```

- 首先在`cyber_monitor`上查看录制包里面的所有通道信息，然后在`cyber_visualizer`选择点云通道，查看点云。



### 3.3 标定外参

执行标定文件：

这里需要用到interactive slam包，可以让我们手动对齐点云。

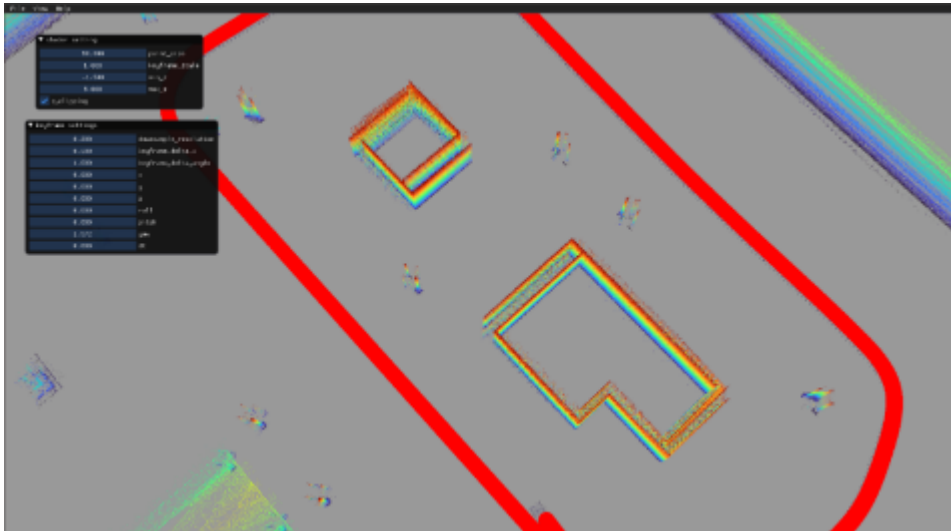
```
# 以下命令均在docker外执行
# 安装依赖，若已安装请跳过
sudo apt-get install libglm-dev libglfw3-dev
sudo apt-get install ros-melodic-geodesy ros-melodic-pcl-ros ros-melodic-nmea-msgs ros-melodic-libg2o

# interactive slam包已经下载好在 /apollo/catkin_ws
cd /apollo/catkin_ws
catkin_make -j4
roscore

# 新建一个终端
cd /apollo/catkin_ws
source devel/setup.bash
roslaunch interactive_slam odometry2graph
```



选择导入，Apollo数据类型，选择上一步中生成的pcd文件所在的文件夹  
(data/bag/calib\_lidar2ins/parsed\_data/00000/pcd)



将平整的墙体作为参照物，通过调整对应的yaw角和平移量（主要是yaw角，平移通过直尺进行测量），尽可能将墙体的点云调整到最薄。

### 3.4 外参标定输出

调整外参完毕后，记录屏幕中输出的**平移量**和**旋转四元数**，并将该外参数据放入下述文件中：

modules/calibration/data/dev\_kit\_pix\_hooke/lidar\_params/lidar32\_novatel\_extrinsics.yaml

## 4 Lidar-Camera标定

### 4.1 数据采集

启动Apollo中的Transform, Lidar, Camera模块，将车辆静止在一处**有明显阶梯**处建筑或者建筑物**角落**附近。为了方便对齐，最好使某一束激光打到建筑物的上边缘处。启动cyber\_recorder，记录1s左右的数据包，并保存在data/bag/calib\_lidar2camera文件目录下。

```
mkdir data/bag/calib_lidar2camera
cyber_recorder record -a -i 600 -o data/bag/calib_lidar2camera/calib_lidar2camera.record
```

### 4.2 数据解析

#### 4.2.1 图像数据解析

该部分的目标是將的录制包中的image保存成jpeg格式的图片；

##### 1. 修正解析文件：

在modules/tools/record\_parse\_save/parse\_camera.py中将第39行修改为：

```
msg_camera.ParseFromString(msg)
# msg_camera.ParseFromString(str(msg))
```

## 2. 修改配置文件：

在/apollo/modules/tools/record\_parse\_save文件目录下，打开parser\_params.yaml文件：

- filepath: 改为我们存放数据包的文件夹/apollo/data/bag/calib\_lidar2camera/
- parse: 选为camera
- camera的channel\_name: 选为我们实际压缩图像的topic名，如/apollo/sensor/camera/front\_6mm/image/compressed



- 执行数据解析程序

```
./bazel-bin/modules/tools/record_parse_save/record_parse_save
```

解析完成后，会将图像保存在我们数据包的上一级目录下文件夹下data\_camera\_6mm\_front。

### 4.2.2 激光数据解析

\*说明：\*操作同Lidar-INS 标定部分，这里我们没有打开GNSS，那么激光雷达是没有去畸变的，也就是没有运动补偿，通道/apollo/sensor/lidar32/compensator/PointCloud2是没有数据的，这个没关系，因为标定过程中小车也是静止的。数据解析只能用到原始的激光雷达数据，也就是通道/apollo/sensor/lidar32/PointCloud2，因此应先修改/apollo/scripts/lidar\_parse.sh脚本文件的CLOUD\_TOPIC：

```
# CLOUD_TOPIC="/apollo/sensor/$LIDAR_TYPE/compensator/PointCloud2"
CLOUD_TOPIC="/apollo/sensor/$LIDAR_TYPE/PointCloud2"
```

然后再执行解析命令：

```
bash scripts/lidar_parse.sh \
/apollo/data/bag/calib_lidar2camera \
/apollo/data/bag/calib_lidar2camera \
```

```
/apollo/modules/calibration/data/dev_kit_pix_hooke/lidar_params/lidar32_novatel_extrinsics.y  
aml\  
lidar32
```

## 4.3 外参标定

我们把calibration\_kit里面的lidar-camera标定工具单独拿了出来，在路径 `/apollo/lidar_camera_calib`下，编译：

```
cd /apollo/lidar_camera_calib  
mkdir build  
cd build  
cmake ..  
make -j4
```

1. 任选一帧采集数据(一般习惯选择第一帧)，拷贝至标定工具下的`/apollo/lidar_camera_calib/test`文件夹下，并重命名为`1.jpeg`和`1.pcd`。（数据位置：camera数据位置参考4.2.1末尾，激光数据位于`/apollo/data/bag/calib_lidar2camera`的下级目录中）
2. 执行以下命令，将`modules/calibration/data/dev_kit_pix_hooke/camera_params/`下的 相机内外参文件（`front_6mm_intrinsics.yaml`, `front_6mm_extrinsics.yaml`）拷贝到`test`文件夹下。

```
cd /apollo/lidar_camera_calib  
mkdir test  
cp modules/calibration/data/dev_kit_pix_hooke/camera_params/front_6mm_extrinsics.yaml  
/apollo/lidar_camera_calib/test/  
cp modules/calibration/data/dev_kit_pix_hooke/camera_params/front_6mm_intrinsics.yaml  
/apollo/lidar_camera_calib/test/
```

注：这两个文件分别对应相机的内参（经过标定矫正后的），和相机-雷达外参的初始值（其中平移由直尺测量获得）。

## 4.4 外参标定输出

在`/apollo/lidar_camera_calib/build`文件下运行：

```
./lidar_camera_calib_tool
```

- 如果图像大小无法缩放，可在`lidar_camera_calib/lidar_camera_calib.cc`中第149行（`LidarCameraCalib::Project`函数末尾）添加：

```
cv::resizeWindow("mainWin", test_image.cols, test_image.rows);
```

并进行重新编译。

调整拖动条，使点云强度和建筑物重合(绿色的深浅分别代表建筑物颜色的深浅程度)，即可得到较为准确的外参标定结果。最终结果将在终端上进行打印。



调整外参完毕后，记录屏幕中输出的平移量（translation）和旋转四元数（quaternion）。

```
cam_extrinsic_final translation
-0.010
-0.080
-0.210
cam_extrinsic_final rotation
0.076 -0.038 0.996
-0.997 0.011 0.076
-0.014 -0.999 -0.037
cam_extrinsic_final quaternion qx qy qz qw
-0.525 0.493 -0.468 0.512
Projected Finished!
```

最后，将该外参数据放入下述文件中：

`modules/calibration/data/dev_kit_pix_hooke/camera_params/front_6mm_extrinsics.yaml`

#### 4.5 如何判断标定的结果是准确的？

可以小车换一个地方或者方向录一个数据包，参照前面的4.1-4.3.1步骤，把我们刚才标定好的外参结果 `front_6mm_extrinsics.yaml` 以及原有的相机内参 `front_6mm_intrinsics.yaml` 拷贝到 `test` 文件夹下。

在 `/apollo/lidar_camera_calib/build` 文件下运行：

```
./lidar_camera_calib_tool
```

观测此时新的激光点云是否和相机图片是否一致，如果一致，说明标定的结果是对的。

## 5 了解油门刹车标定方法

车辆在某一速度基础上，需要通过车辆的油门和刹车来获得期望加速度。汽车在不同的行驶速度下，想要获取相同的加速度，则其油门和刹车的大小也会不同。基于汽车速度和加速度之间的关系，可以更好的实现对车辆的控制，本节内容利用apollo的标定工具来学习汽车的油门刹车标定表的制作过程。

## 5.1 油门数据采集

1. **启动依赖模块：**启动Transform，GPS，Canbus，Control模块；检查GNSS和惯导的状态：

- /apollo/sensor/gnss/ins\_stat 中 pos\_type: 56
- /apollo/sensor/gnss/ins\_status中 type: GOOD
- /apollo/sensor/gnss/best\_pose中sol\_type: NARROW\_INT

检查/apollo/sensor/gnss/odometry中时间戳和/apollo/sensor/gnss/best\_pose时间戳保持一致；

2. **选择标定场地：**手动控制汽车至具有一段较长的公路上。标定场地及操作要求如下：

- 标定场地必须包含一段较长的直线道路；
- 由于涉及到自动行驶，因此请选择周围行人较少或无行人环境；
- 时刻注意按急停按钮，不允许采用切换模式的方式替代急停。

3. **修复软件源并安装缺失的依赖：**

首先修改软件源

```
sudo vim /etc/apt/sources.list
```

在文件中修改：（将https修改为http）

```
deb http://mirrors.tuna.tsinghua.edu.cn/ubuntu/ bionic main restricted universe
multiverse
# deb-src https://mirrors.tuna.tsinghua.edu.cn/ubuntu/ bionic main restricted universe
multiverse
deb http://mirrors.tuna.tsinghua.edu.cn/ubuntu/ bionic-updates main restricted universe
multiverse
# deb-src https://mirrors.tuna.tsinghua.edu.cn/ubuntu/ bionic-updates main restricted
universe multiverse
deb http://mirrors.tuna.tsinghua.edu.cn/ubuntu/ bionic-backports main restricted
universe multiverse
# deb-src https://mirrors.tuna.tsinghua.edu.cn/ubuntu/ bionic-backports main restricted
universe multiverse
deb http://mirrors.tuna.tsinghua.edu.cn/ubuntu/ bionic-security main restricted universe
multiverse
# deb-src https://mirrors.tuna.tsinghua.edu.cn/ubuntu/ bionic-security main restricted
universe multiverse
```

更新并安装缺失的依赖库

```
sudo apt update
sudo apt-get install tcl-dev tk-dev python3-tk
```

**注意：**上述修改涉及Apollo系统，因此使用`dev_start.sh`时会重建一个`docker`容器，此时对系统的修改会全部失效，需要重新换源操作；但是`docker start + 容器id/tag`的方式并不会重建容器，而是会继续使用之前容器，因此可以不用重新换源。

#### 4. 执行数据收集程序

在docker内执行以下命令：

```
// 手动挂挡
bash scripts/canbus_teleop.sh
```

启动手动挂挡的程序后，分别按次序按下,m0, m1, g1,然后在该终端下按下ctrl+c, 暂停该程序的运行(这一步非常重要!!),防止后续我们输入的油门刹车指令和该程序冲突。

```
// 执行数据收集程
./bazel-bin/modules/tools/vehicle_calibration/data_collector
```

```
it@in-dev-docker:/apollo$ ./bazel-bin/modules/tools/vehicle_calibration/data_collector
Enter q to quit.
Enter p to plot result from last run.
Enter x to remove result from last run.
Enter x y z, where x is acceleration command, y is speed limit, z is deceleration command.
Positive number for throttle and negative number for brake.
Enter commands: 
```

根据提示，x，y，z分别为油门、速度、刹车。我们通过多次尝试来决定汽车的油门死区，在死区基础上不断提高这三个变量值。如输入：

x	y	z
6	1	-8
7	1.1	-10
8	1.2	-12
10	1.2	-15
15	1.4	-20
20	1.4	-25

每次输入后，车辆将会按照该油门（x值大小）不断加速，直到到达指定速度（y值，单位为m/s）。然后不断踩刹车（z值，一定为负值），直到车辆停止结束。

**注意：**若刹车油门尚未标定，该过程比较危险，需要时刻注意控制急停！

车辆停止后，如果对当次数据不满意，可以按x键清除本次缓存。继续输入xyz值可以继续进行数据采集，获取足够数据后（一般5组以上），按q键则结束数据采集。

这些采集的数据均保存在apollo的根目录下，如“t6b-10r0\_recorded.csv”。将上述数据打包，拷贝至新建文件夹vehicle\_calibration\_data

```
mkdir vehicle_calibration_data
mv *.csv ./vehicle_calibration_data
```

## 5.2 油门刹车标定

### 1. 数据处理

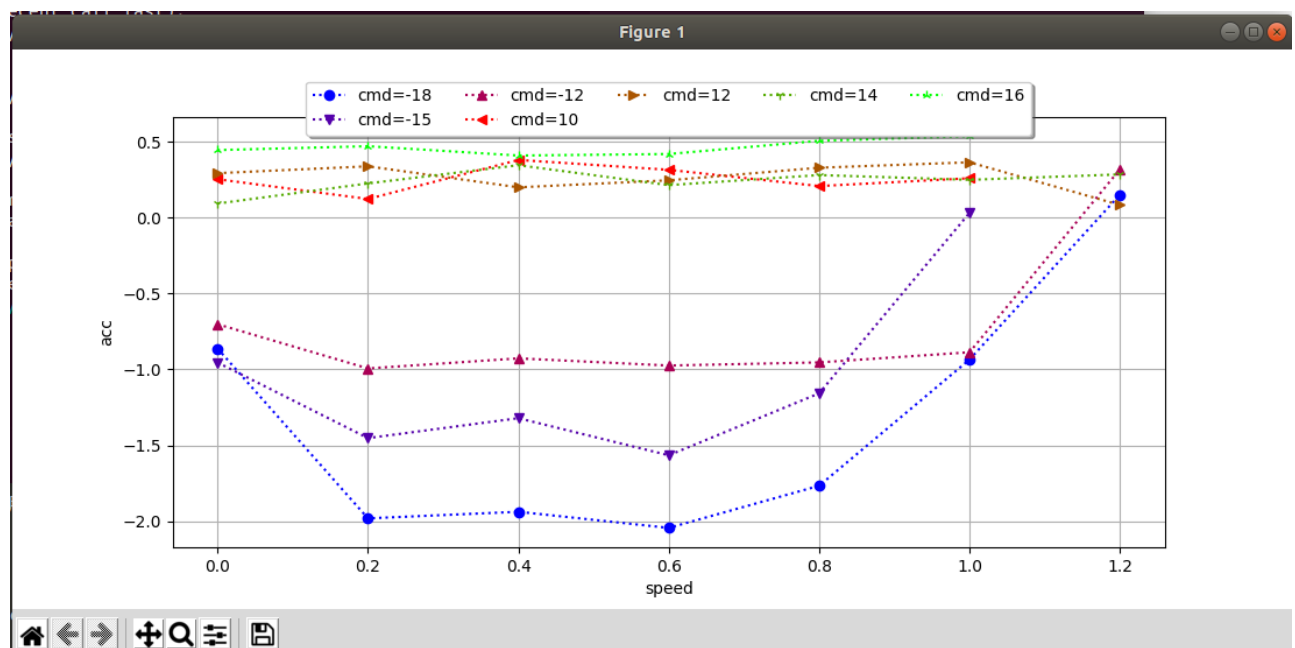
执行下述命令将每次采集数据合并为单个数据文件，最终会在apollo的根目录下，会生成结果文件result.csv：

```
bash modules/tools/vehicle_calibration/process_data.sh vehicle_calibration_data
```

### 2. 查看标定结果

```
./bazel-bin/modules/tools/vehicle_calibration/plot_results result.csv
```

注：由于tkinter的问题，这里可能会无法查看



### 3. 生成标定文件表

```
bash modules/tools/vehicle_calibration/result2pb.sh result.csv
```

---

在执行终端的目录下会生成`control_conf.pb.txt`的控制器相关的配置文件，包括横纵向控制器参数及油门刹车标定表，其中`lon_controller_conf`中`calibration_table`字段即为标定结果。

- 注意，生成的`control_conf.pb.txt`文件配置是基于`modules/control/conf/control_conf.pb.txt`原始文件生成的，请确保该文件内容正确。
- 用该文件中的`calibration_table`部分替换至车辆校正文件`/apollo/modules/calibration/data/<对应车型>`中`control_conf.pb.txt`的对应部分，即可完成该车型的油门刹车标定。但是由于**pix底盘**在出厂时已做过标定，我们在实践课中不必完成最终的替换，学习整个油门刹车标定过程和方法即可。