启用内置的EKF,这会极大的减小震动,同时导致明显的延迟感。

开启关闭后请调节EKFConfig页 面的相关设置和Opentrack的滤 波器。

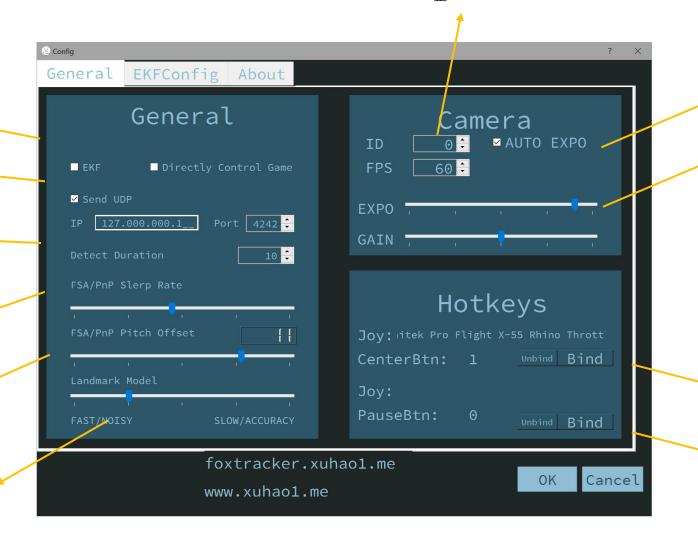
是否发送UDP和对应的IP地址 以及端口。

重识别的间隔,如果CPU富裕可以适度开小,最小为1,反之如果占用过大可以适度增加。对精度有一定影响。

FSA/PnP的混合率。仅在非EKF模式有效,两个模型对光照摄像头适应不同。请酌情调整。

FSA和PnP方法的修正,需要调节至左右拉FSA/PnP时,上下基本不动。

Landmark方法使用的模型。坐标速度 快精确度低,右边精度高速度慢。狗 斗推荐左边档,BVR/操作仪表/冷启动 推荐右边。 相机编号和采样率。根据你的设备调整



是否开启自动曝光

手动曝光和增益调节, 越右边越明亮。注意 过大的增益会导致过 量噪点,影响数据稳 定。在自动曝光不适 当的情况下请酌情调 节。

绑定摇杆回中热键。键盘目前只支持 默认左Alt+C回中。

绑定暂停键,用于暂停头瞄功能。