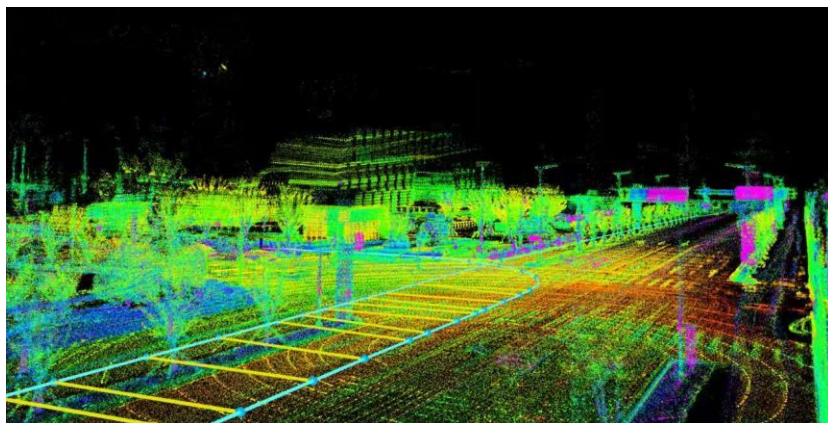




微信扫码加入星球

自动驾驶中实战课之相机与Lidar的同步实战

Camera + LiDAR + Radar + IMU



主 讲 人：帅的丑小鸭

公 众 号：3D 视 觉 工 坊

内容

一、相机与Lidar为什么要同步？

二、代码讲解



环境和代码配置说明

1. 配置内容均是在docker 下进行，在docker下/home/下：

```
root@6dc69d3505b5:/home# ls
3rdparty workspace
root@6dc69d3505b5:/home#
```

```
root@6dc69d3505b5:/home/workspace# ls
ad_sensor_fusion data
root@6dc69d3505b5:/home/workspace#
```

2. 下载网盘数据和3rdparty配置如下：（如果之前配置过，可以忽略该步骤）
文件夹3rdparty, 这个opencv版本是为了特征点提取专门编译的，同时与其同级放置的还有workspace工作空间，
在workspace下放置ad_sensor_fusion和data，后面我们的数据统一放置在data中。

```
path:      test.bag
version:   2.0
duration:  24.5s
start:     Aug 03 2021 16:45:05.47 (1627980305.47)
end:       Aug 03 2021 16:45:29.00 (1627980330.00)
size:      3.4 GB
messages:  10553
compression: none [737/737 chunks]
types:     geometry_msgs/TwistStamped [98d34b0043a2093cf9d9345ab6eef12e]
           nav_msgs/Odometry          [cd5e73d190d741a2f92e81eda573aca7]
           sensor_msgs/Image          [060021388200f6f0f447d0fcd9c64743]
           sensor_msgs/Imu            [6a62c6daae103f4ff57a132d6f95cec2]
           sensor_msgs/NavSatFix      [2d3a8cd499b9b4a0249fb98fd05cfa48]
           sensor_msgs/PointCloud2    [1158d486dd51d683ce2f1be655c3c181]
topics:    /cgi610/imu                2454 msgs : sensor_msgs/Imu
           /cgi610/nav_fix            2454 msgs : sensor_msgs/NavSatFix
           /cgi610/twist              2454 msgs : geometry_msgs/TwistStamped
           /localization/odom         2454 msgs : nav_msgs/Odometry
           /raw_image                 491  msgs : sensor_msgs/Image
           /velodyne_points           246  msgs : sensor_msgs/PointCloud2
```

3. 重新pull代码，更新到最新版本，查看log，确认更新了camera_lidar_sync



购买该课程请扫描二维码



微信扫码加入星球



感谢聆听

Thanks for Listening