高分辨率相机数据采集

使用自己编写的mindvision的ROS平台驱动进行采集

1. 配置以太网，添加以太网，点击IPV4设置，添加以下数据：

地址：192.168.1.x

掩码：255.255.255.0

网管：192.168.1.1

注：x可为2到254之间除201之外的任意整数

1. 进入ros的工程目录，将mindvison的高分辨率相机的ros驱动进行编译，并添加到配置环境。

$ catkin\_make

$ source devel/setup.bash

1. 打开一个终端输入：

$ roscore

启动ros平台

1. 打开一个新终端输入：

$ rosrun rviz rviz

启动rviz可视化软件

1. 打开一个新终端输入：

$ rosrun mindcam pubcam

启动mindvision的ros驱动

1. 进入rviz点击add，增加两个image，分别给两个image添加topic：

/mindcamera/image0 /mindcamera/image1

1. 打开一个新终端输入：

$ rosbag record /mindcamera/image0 /mindcamera/image1

对视频信息进行采集

1. 显示效果如下图(其中一个相机因为没有安装镜头所以显示为灰蓝图像)：

