视觉组研发改进表

**测试日期：2019.03.11**

测试时各配置：

电脑型号 ： 小米air13.3 i5 7200U CPU

系统版本 &&编译器： Ubuntu 16.04 + Qt 5.9.1 + opencv 3.4.0

相机：小黑 镜头焦距：8mm

分辨率 ： 1280 X 1204

**测试过程：**

单目测距，直接按照镜头标注的焦距进入运算，以及装甲板两矩形中点实际距离的偏差，使预测距离出现较大误差。

**是否解决问题、怎样解决问题：**

--问题已解决，调试基本稳定。--

**解决办法：**

① 求出相机的准确焦：根据几组自定义数据，测出被测物的实际宽度W，设定适当的被测物与相机距离D，算出准确的焦距，再给镜头焦距定值。

②精确装甲板两矩形中点实际距离：先用尺子量出最准确的长度进行初调，在给镜头焦距定值后，通过预测距离D的测量值与实际值对比，给定最合适的实际距离。

③实现单目测距：通过步骤①②，已有较精确的W、F，此时就能直接运用求实距的公式实现测距。若输出结果与实际误差较大，那就需要重新①②步骤了。

**是否对修改前版本进行备份：**

否

参与人： 孔永佳