

1.把模组插入USB接口

电脑的USB 规格比较多，有些是USB3.0，有些是 USB2.0，最好都是接入USB3.0。如果使用 USB HUB接入，最好是带供电功能的HUB。实际使用中，USB 口的稳定性对模组的影响比较大，当程序没有起来时，最好先尝试单模组方式，然后找到稳定的USB口，再尝试多模组。也可以找到一个稳定的USB口后，使用HUB扩展。

2.启动 inuInstall.sh

```
sudo ./inuInstall.sh
```

如果接入了模组，应该看到以下画面，如果没有接入模组，那么程序会直接退出。

[illegible]

图一

3.检测相机

在命令行中直接输入：

Input the selection: f

如果有相机则输出如下： (示例中插入了2个相机)

```
Input the selection:f
Fined 2 cameras!
Cameras in bus:port:device -> 004:1:9
Cameras in bus:port:device -> 003:2:31
```

4.卸载

在命令行中直接输入：

Input the selection: u

5.安装单模组

在命令行中直接输入：

Input the selection: 1

等待一段时间后，再次回到命令界面，安装成功

6.安装多模组

在命令行中直接输入：

Input the selection: 2

在安装过程中，会提示：

camera number(Max=5):2

最大支持 5 个相机，注意这里相机个数要和检测到的相机个数一致。

Bind the camera with USB port: (No - 0 Yes - 1)

bind the USB port:

如果需要绑定端口，则输入1

端口绑定的意义是：

相机绑定到USB 端口上，这样会加快一点启动时间，建议绑定。

等待一段时间后，再次回到命令界面，安装成功

7.安装ROS1

在命令行中直接输入：
Input the selection: 4

首先要确保系统中已经安装了对应的ROS

在安装过程中，会提示：

camera number(Max=5):2

最大支持 5 个相机，注意这里相机个数要和检测到的相机个数一致。

等待一段时间后，再次回到命令界面，安装成功

8.启动ROS

在命令行中直接输入：
Input the selection: 5

可以看到ROS启动的打印，可以通过 rviz 查看图片

9.重启service

在命令行中直接输入：
Input the selection: 6

10.设置置信值

在命令行中直接输入：
Input the selection: s

请确认明白此值的意义，只能输入 1, 3, 5, 7

值越大，结果越准确，但是输出的数据越少。