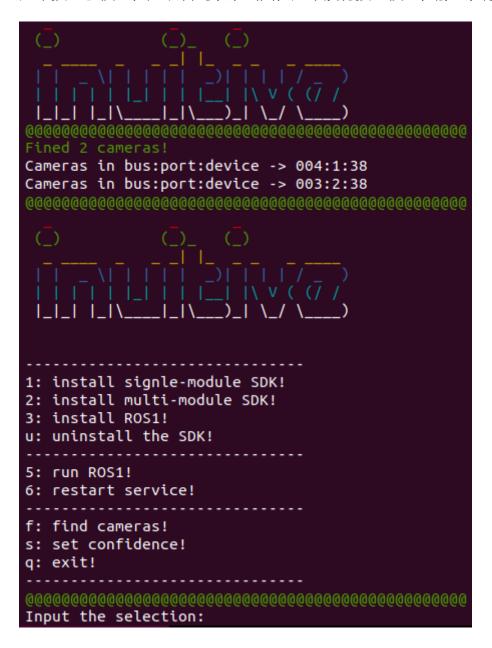
1.把模组插入USB接口

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 inulnstall.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。



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)

4.安装单模组

在命令行中直接输入: Input the selection: 1

等待一段时候后, 再次回到命令界面, 安装成功

5.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,这样会加快一点点启动时间,建议不绑定。

等待一段时候后, 再次回到命令界面, 安装成功

6.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。

等待一段时候后,再次回到命令界面,安装成功

7.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

8.重启service

在命令行中直接输入: Input the selection: 6

调试使用

9.卸载

在命令行中直接输入: Input the selection: u

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。