

3D打印

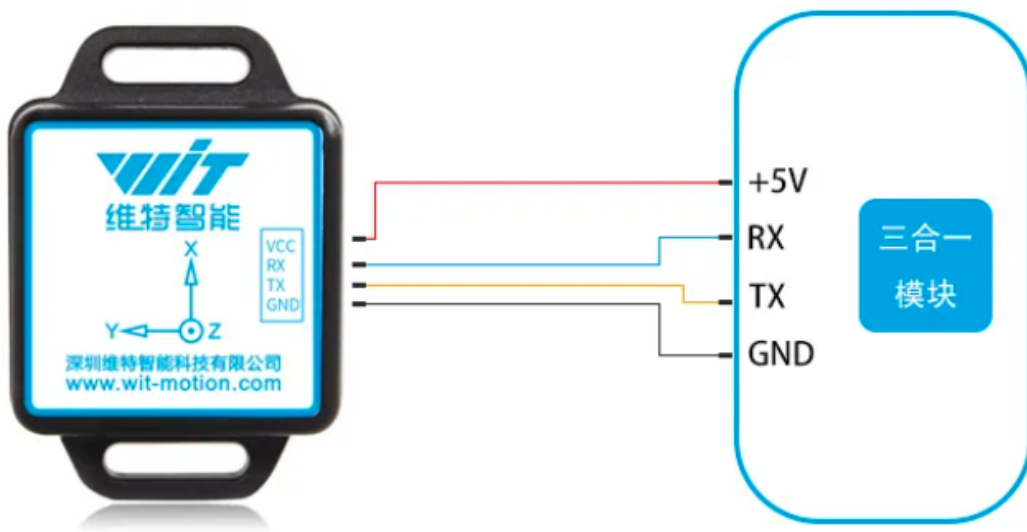
输出STL文件就行

环境配置

IMU配置

见各种配置文件中的WT901C

[连接线](#)



D435i配置

联合标定

[柿哞运行过程](#)用的是火星实验室的[标定程序](#)

1. 启动d435i的ros驱动

```
roslaunch realsense2_camera rs_camera_d435i.launch
```

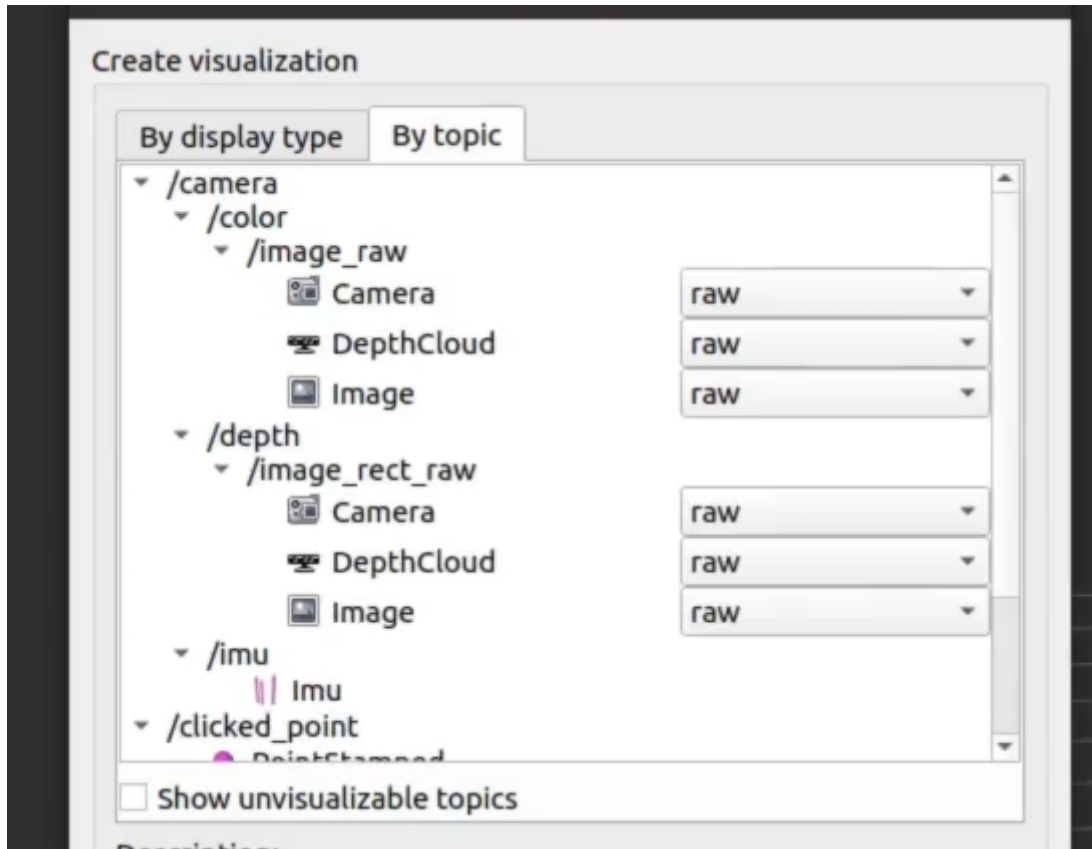
2. 打开相机

```
rqt_image_view
```

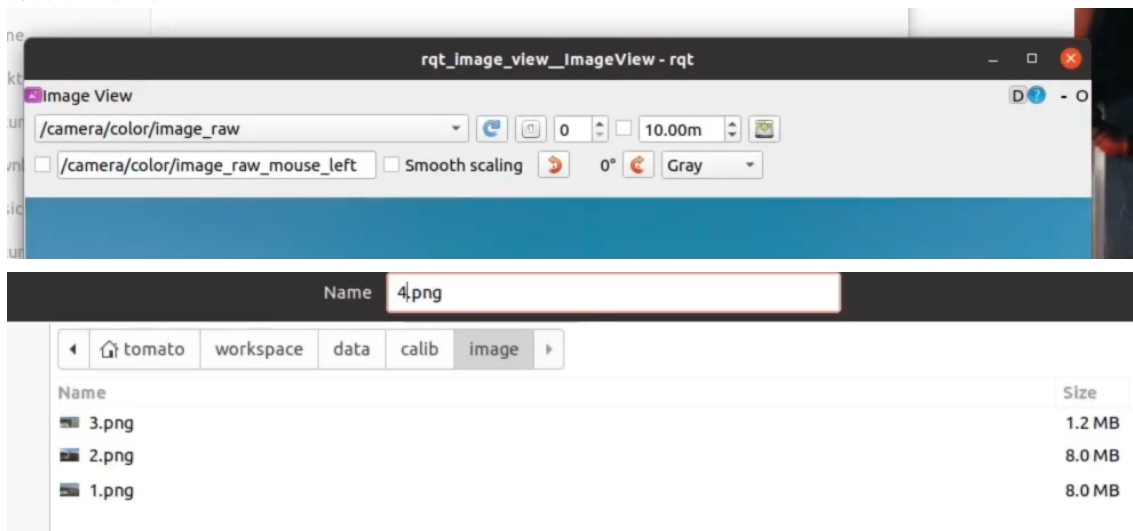
3. 打开livox_ros_driver

```
roslaunch livox_ros_driver livox_lidar_rviz.launch
```

4. rviz中添加画面



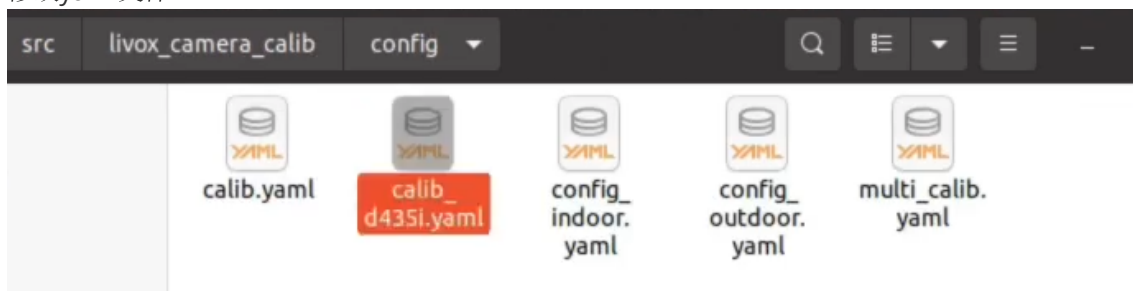
5. 保存标定图片



6. 录制标定用的rosvag包

```
rosvag record /livox/lidar /camera/color/image_raw
```

7. 修改yaml文件





- 修改outdoor.yaml
- 8. 修改launch文件, calib_d435i.launch
- 9. 更改bag包名, 与, 保存的图片一致
- 10. 关闭livox_ros_driver, 关闭相机驱动
- 11. 将bag转换成pcd

```
roslaunch livox_camera_calib bag_to_pcd.launch
```

- 12. 运行标定程序

```
roslaunch livox_camera_calib calib_d435i.launch
```

外参txt会输出到calib目录下

- 13. 最后可以再rviz中, 打打对钩看看标定效果

- 14.



- 用外参修改配置目录下的

```
param_d435i.yaml
~/workspace/livox_color_ws/src/LIVOX_COLOR/config
```

- 15. 查看彩色点云静态效果

- 启动相机和雷达驱动, 可以用 `rostopic list` 看下topic,

```
roslaunch livox_color color_livox_d435i.launch
```

-