Intel相机使用

Intel相机使用

1、SDK+ROS

2、网页监控

官网: https://www.intelrealsense.com/

安装: https://github.com/IntelRealSense/librealsense/blob/master/doc/installation.md

Wiki: http://wiki.ros.org/RealSense

realsense2_camera: http://wiki.ros.org/realsense2 camera

librealsense2: http://wiki.ros.org/librealsense2

librealsense: https://github.com/IntelRealSense/librealsense

realsense-ros: https://github.com/IntelRealSense/realsense-ros

1. SDK+ROS

注意: 安装前,注意版本是否对应。librealsense的版本和realsense_ros的版本需要对应的。

例如: librealsense的版本是v2.48.0; realsense_ros的版本是2.3.1。

注意:由于官方不定期的更新维护。最新安装方法请查看GitHub源码中的介绍。

安装依赖库

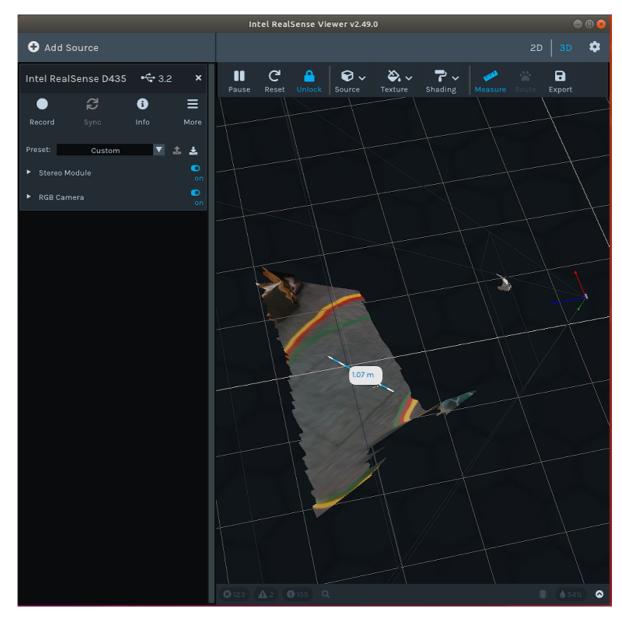
sudo apt install ros-melodic-ddynamic-reconfigure ros-melodic-realsense2-camera ros-melodic-realsense2-description git libssl-dev libusb-1.0-0-dev pkg-config libgtk-3-dev libglfw3-dev

安装Intel® RealSense™ SDK 2.0 ,可以加【-b v2.48.0 】指定本版

```
mkdir -p librealsense && cd librealsense/
git clone https://github.com/IntelRealSense/librealsense.git
cd librealsense
./scripts/setup_udev_rules.sh
mkdir build && cd build
cmake ..
make -j8
sudo make install
```

RealSense Viewer

realsense-viewer



在3D模式下可以测量,如图所示,与实际1米相差无几。

推荐:使用我们提供的源码,略过下一步安装的过程,realsense_ros的版本是2.3.1。

从源代码安装Intel® RealSense™ ROS

https://github.com/IntelRealSense/realsense-ros

```
mkdir -p ~/realsense_ros/src
cd ~/realsense_ros/src/
git clone https://github.com/IntelRealSense/realsense-ros.git
cd realsense-ros/realsense2_camera
git checkout `git tag | sort -V | grep -P "^\d+\.\d+\.\d+" | tail -1`
//编译
cd ~/realsense_ros
catkin_make
echo "source ~/realsense_w/devel/setup.bash" >> ~/.bashrc
source ~/.bashrc
```

启动相机

roslaunch realsense2_camera rs_camera.launch

2、网页监控

环境搭建

sudo apt-get install ros-melodic-async-web-server-cpp ros-melodic-web-videoserver ros-melodic-usb-cam

启动相机

roslaunch realsense2_camera rs_camera.launch

启动web_video_server

rosrun web_video_server web_video_server

查看

本地web浏览器查看

http://localhost:8080/

必须在同一个局域网下,其他设备查看 http://192.168.2.103:8080/ (192.168.2.103为该主控的IP地址)

注意:建议使用谷歌浏览器或手机QQ浏览器,其他浏览器可能无法打开图像