

模组数据采集软件使用说明

一、用户软件（windows 客户端）

为方便用户基于 INDEMIND 模组采集数据，进行 SLAM 等算法开发，开发模组数据采集软件，采集模组图像及 IMU 数据，并保存成 EuRoC 数据集格式。

在网站 https://github.com/indemind/ModuleInfo_Win64 下载软件模组数据采集软件。



注：Linux 客户端下载地址：https://github.com/indemind/ModuleInfo_Linux，软件使用方式与 windows 版一致。

因 IMU 及图像帧率较高，为保证数据稳定，Linux 客户端建议在超级管理员权限下操作，或者使用“`sudo ./ModuleInfo`”运行。

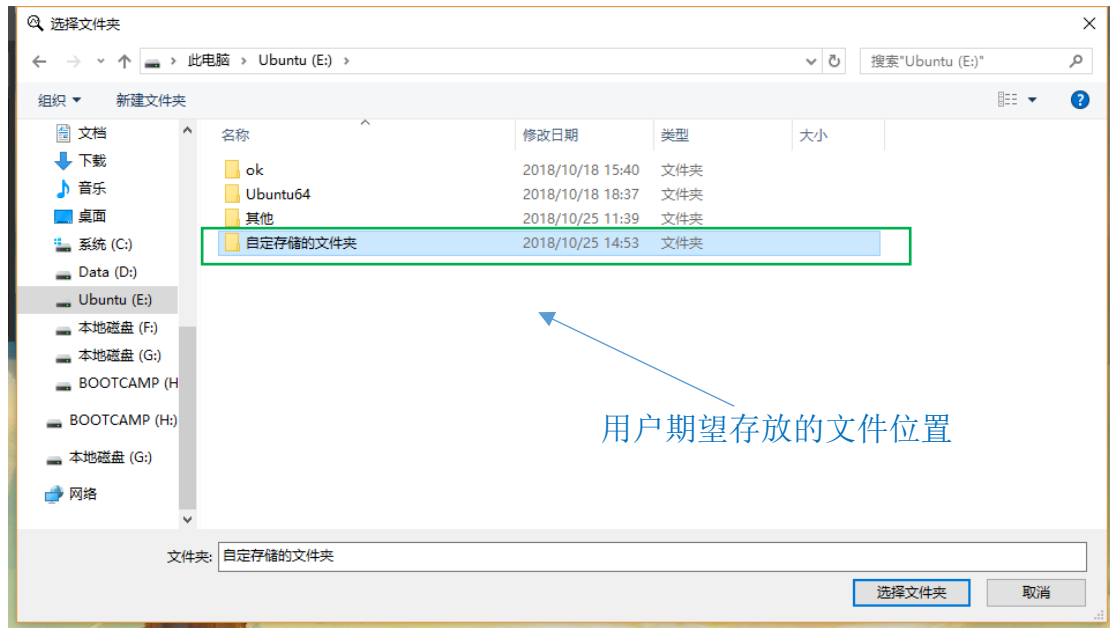
二、 软件主页

2.1 主操作页 （已连接）

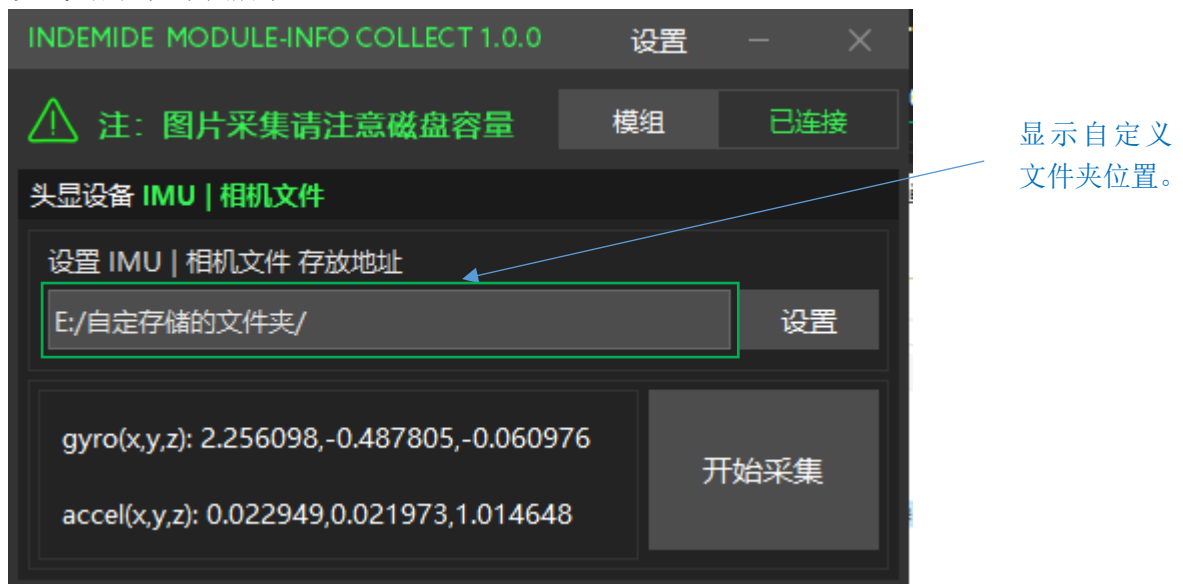


2.1.1 数据存储路径设置

点击设置按钮弹出选择文件存储位置窗口，根据需要自定义文件存储位置。



设置完成后如下图所示：



2.1.2 数据采集

点击“开始采集”按钮，未设置自定义文件存储位置的前提下，会在软件同级目录下生成以当前日期命名的文件夹，如果事先已经设置，则会在用户期望生成的文件目录下生成对应的文件夹。



表示正在进行数据采集。

2018-10-18 11 33 头显 imu_camera	2018/10/18 12:00	文件夹
默认会在软件目录下生成		
自定义存储的文件夹	2018/10/25 14:58	文件夹
自定义会在需要生成的位置生成		
cam0	2018/10/18 12:00	文件夹
cam1	2018/10/18 12:00	文件夹
imu0	2018/10/18 12:00	文件夹

1. cam0 文件夹存储 左目摄像头采集的图像信息
2. cam1 文件夹存储 右目摄像头采集的图像信息
3. imu0 文件夹存储 模组设备的 IMU 信息存储

2.2 主要操作页（未连接）

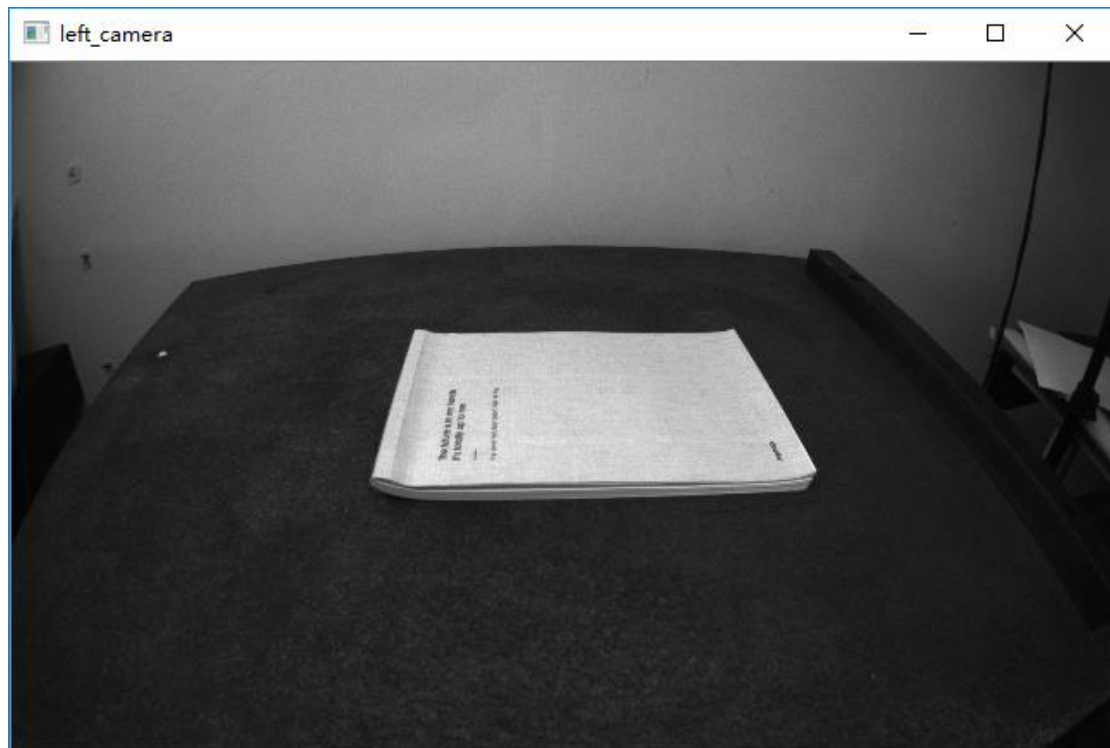
当模组设备未连接时，会显示设备如下图所示状态：



- 1、未连接，禁止使用
- 2、未连接时状态
- 3、设备连接状态
- 4、数据显示部分

2.3 图像显示

模组数据采集软件左/右目分开显示，左右目摄像头显示如下所示。



左目摄像头



右目摄像头