

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。

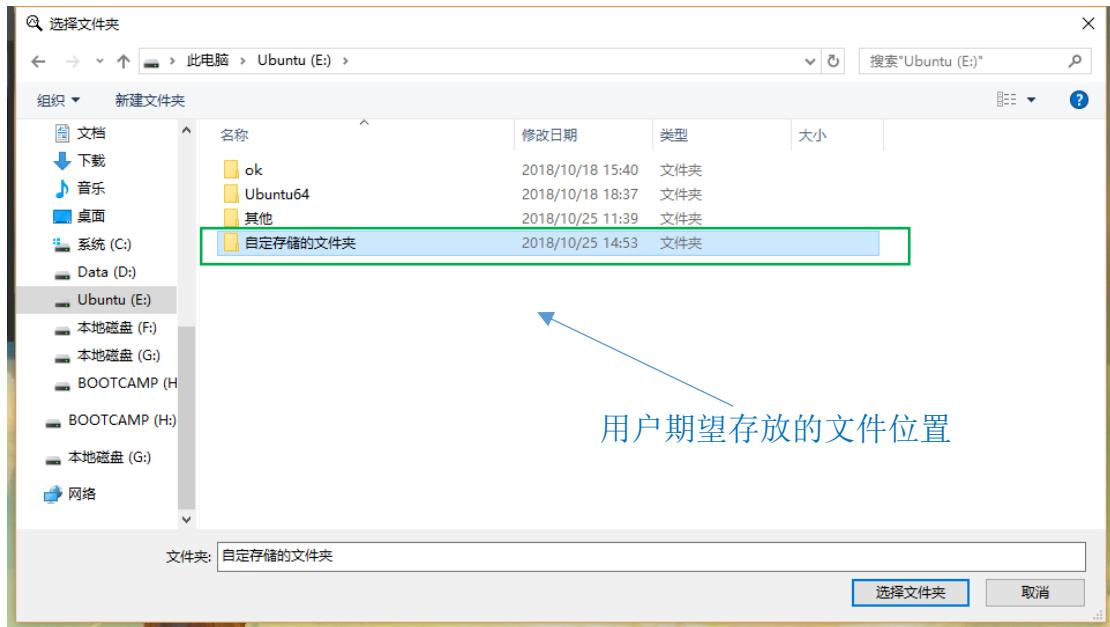
二、软件主页

2.1 主操作页（已连接）

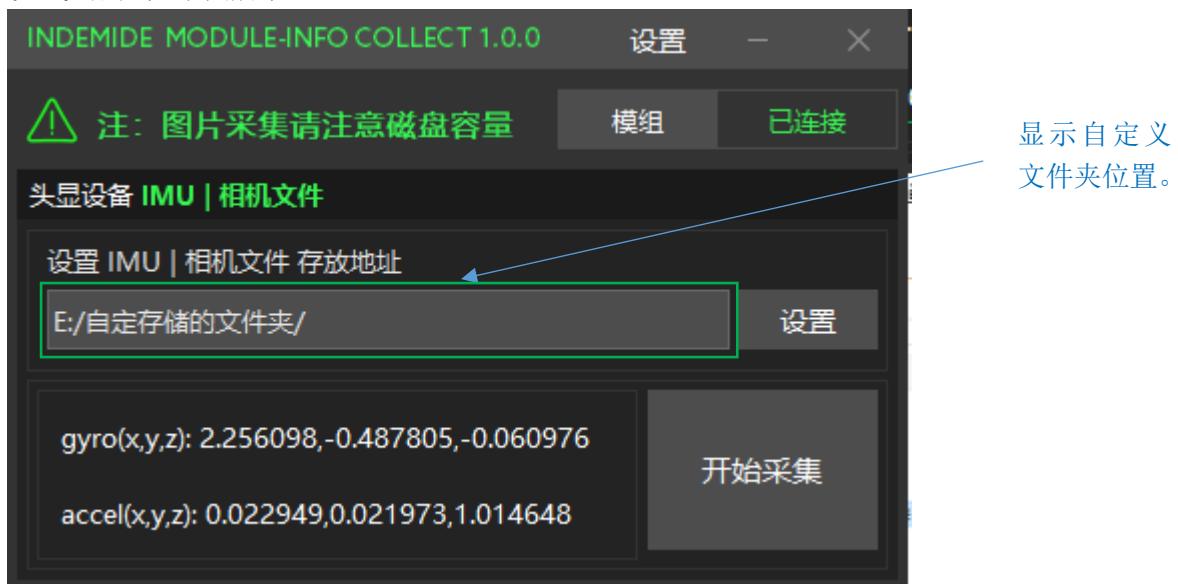


2.1.1 数据存储路径设置

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。



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

2018-10-25 14:58 自定存储的文件夹 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：



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