

模组数据采集软件使用说明

一、打开用户软件（windows 客户端）

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

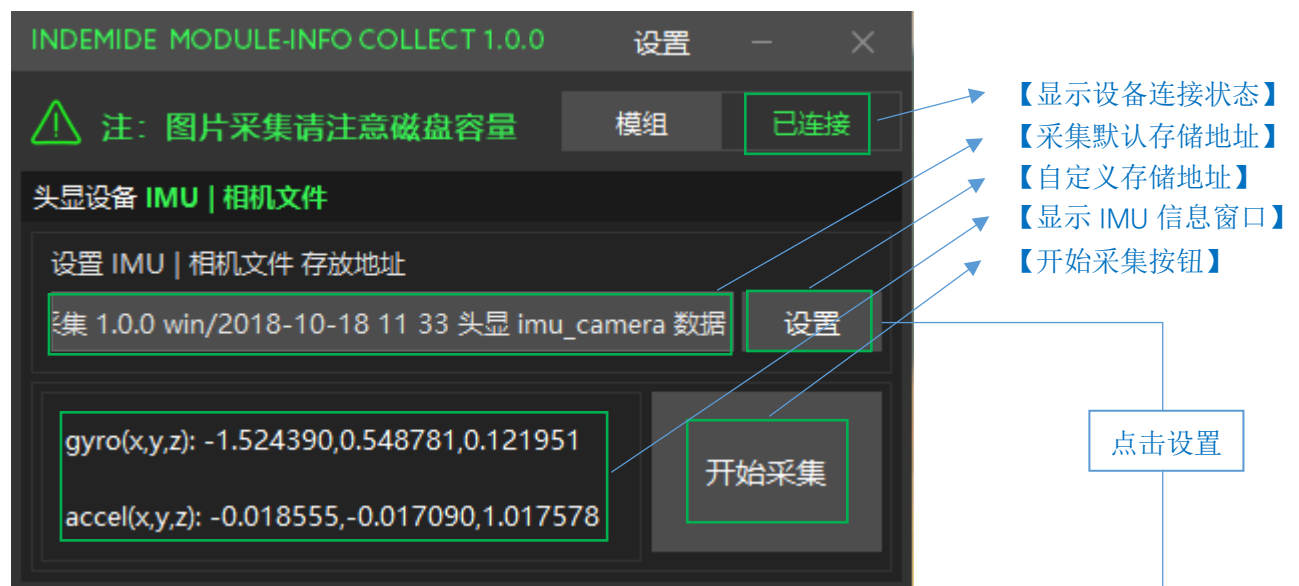


注：Linux 客户端下载地址：https://github.com/indemind/ModuleInfo_Linux，软件使用方式与 windows 版一致。

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。

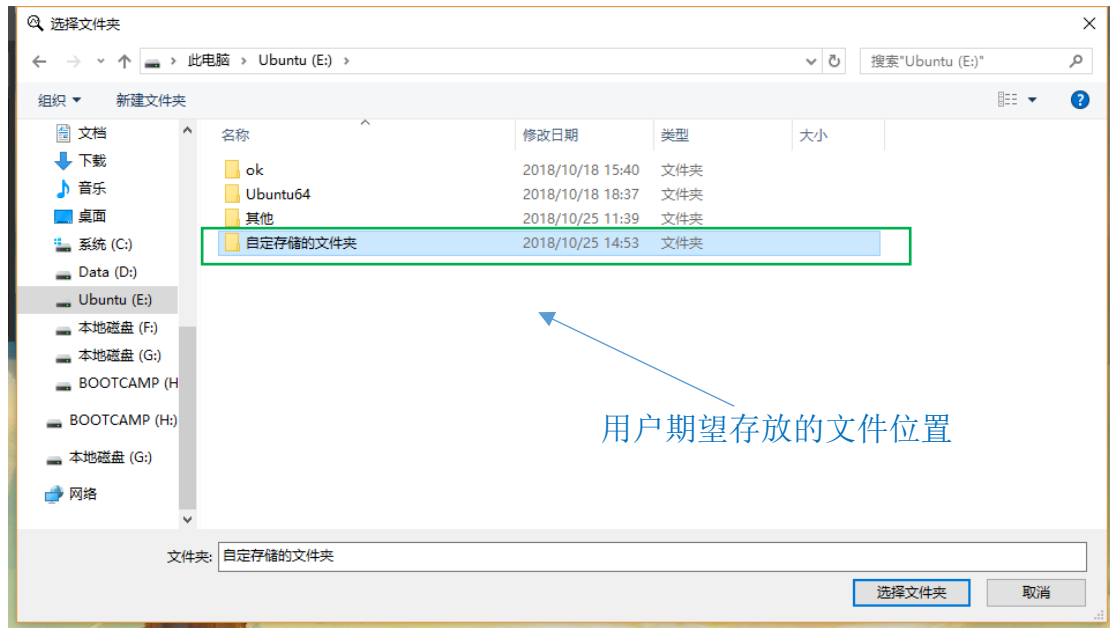
二、 软件主页

2.1 主操作页 （已连接）

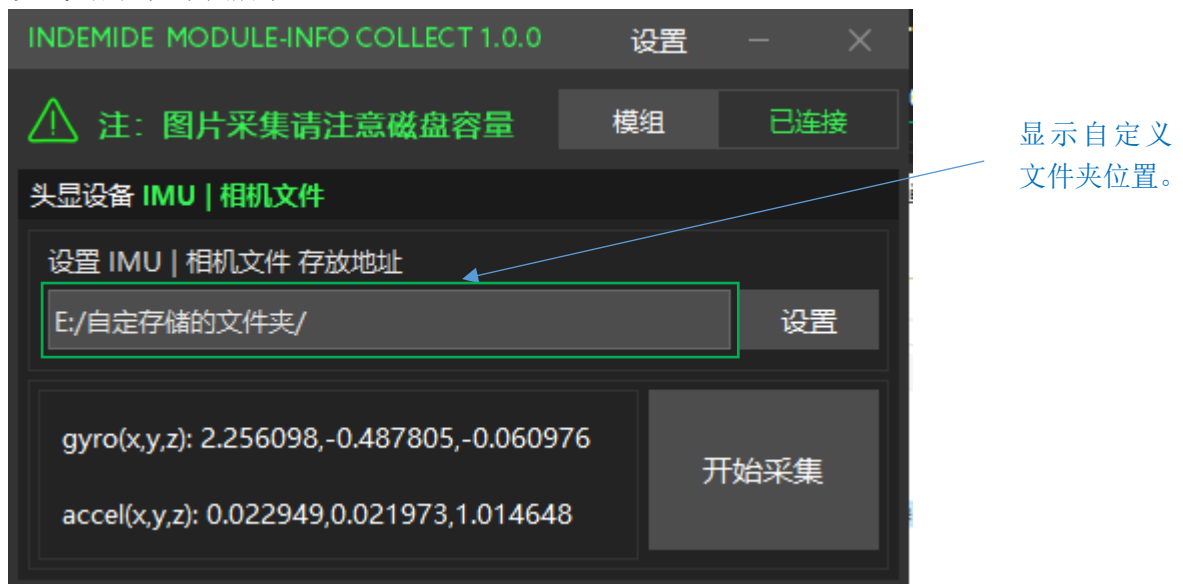


2.1.1 数据存储路径设置

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。

图像采集及存储过程中，为防止干扰数据存储，图像显示窗口（左、右）会暂时停止显示，点击采集关闭会自动打开。



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

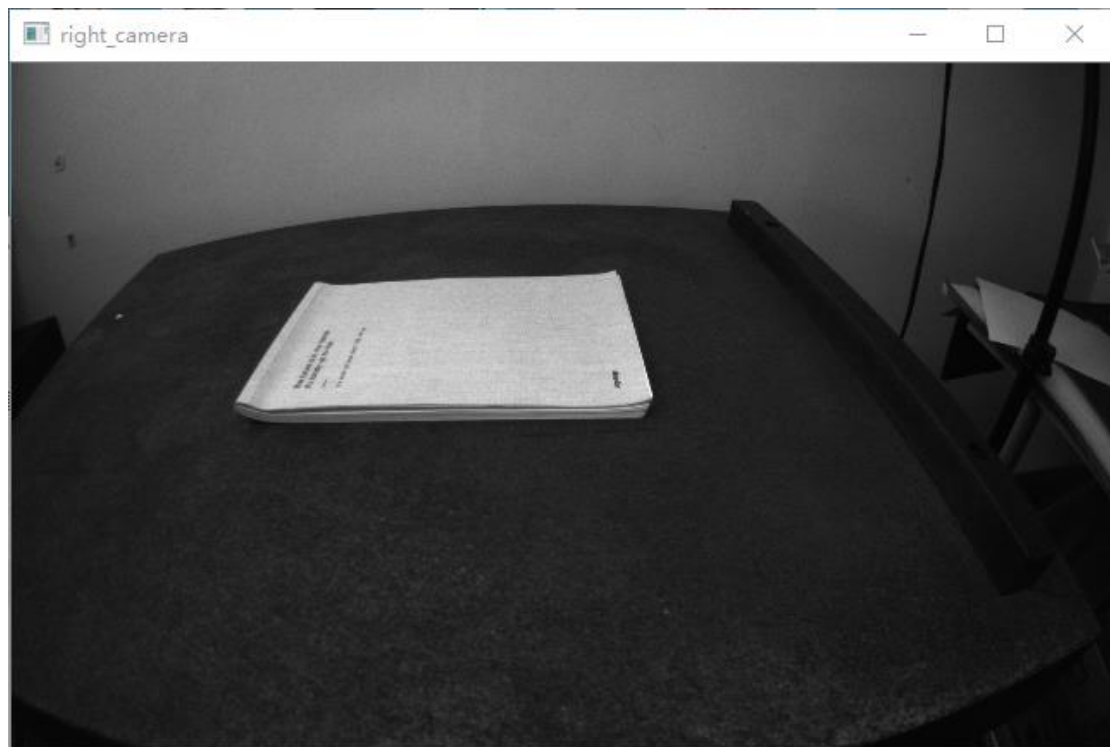
2.3 图像显示

模组数据采集软件左右目分开显示，图像采集及存储过程中，为防止干扰数据存储，图像显示窗口（左、右）会**暂时停止显示**，点击采集关闭会自动打开。

左右目摄像头显示如下所示。



左目摄像头



右目摄像头