

## Linux 配置 opencv、Realsense 环境

## (一) 安装 Realsense SDK

### 一、首先需要在

<https://github.com/IntelRealSense/librealsense/releases>  
上获取 RealSense 最新的 SDK，并解压（解压如果不会请自行百度）。  
或者使用 git 命令

### 二、打开命令行，按顺序运行命令，安装依赖

```
sudo apt-get update
sudo apt-get install wget git cmake
sudo apt-get install git libssl-dev libusb-1.0-0-dev pkg-config libgtk-3-dev
```

### 三、在命令行中进入 Realsense SDK 的根目录，安装位于 librealsense 源目录中的

Intel Realsense 权限脚本：

```
sudo cp config/99-realsense-libusb.rules /etc/udev/rules.d/
sudo udevadm control --reload-rules && udevadm trigger
```

### 四、进入到 librealsense 根目录并运行

```
mkdir build && cd build
```

### 五、重新编译并安装 librealsense 二进制文件

```
cmake ..
##如果出现 TM2/FW 下载失败 cmake BUILD_WITH_TM2=FALSE ../ 或者 sudo apt
update
make && sudo make install
##如果出现 C++: internal compiler error 查看链接
## https://blog.csdn.net/qq\_27148893/article/details/88936044
```

### 六、插入 Realsense 运行 re-capture 看到图像说明安装成功

## (二) 安装 opencv

### 一、在 <https://github.com/opencv/opencv/releases> 上下载 Opencv 最新的 source code

解压并进入 Opencv 根目录并运行

```
mkdir build && cd build
sudo apt-get install freeglut3-dev
sudo apt-get install libglfw3-dev
```

### 二、重新编译并安装 opencv 二进制文件

```
cmake ../
make && sudo make install
```