

Hongkai_Ding

博客园 首页 新随笔 联系 管理 订阅

随笔- 27 文章- 0 评论- 7

昵称: Hongkai_Ding
园龄: 1年8个月
粉丝: 1
关注: 1
+加关注

Ubuntu 16.04 + Realsense D435i + ROS 环境配置

参考:

[1] Realsense-Ros: <https://github.com/IntelRealSense/realsense-ros#installation-instructions>

[2] librealsense: <https://github.com/IntelRealSense/librealsense>

注意: realsense-ros 要和 librealsense 版本匹配, realsense-ros 2.2.7 对应的 Realsense SDK 为 librealsense 2.24.0

2.2.7
31fa75e

ROS Wrapper 2.0 for Intel® RealSense™ Devices (build 2.2.7)

doronhi released this on Jul 10 · 36 commits to development since this release

New features:

- Add external_manager option to launch files.
- Enable configuring ddynamic_reconfigure parameters before start streaming using rosparam.

Fixed issues:

- publish imu info
- fix scaling issue with SR300.

Supported RealSense SDK

- LibRealSense v2.24.0

1. 源码安装 librealsense

参考: <https://github.com/IntelRealSense/librealsense/blob/master/doc/installation.md>

- 更新系统

```
sudo apt-get update && sudo apt-get upgrade && sudo apt-get dist-upgrade
```

- 下载源码
 - git 下载

```
git clone -b v2.24.0 https://github.com/IntelRealSense/librealsense.git
```

- 或手动下载: <https://github.com/IntelRealSense/librealsense/archive/master.zip>

- 安装依赖, 若有 realsense 连接, 先unplug

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

```
sudo apt-get install libglfw3-dev
```

- 安装包根目录, run Intel Realsense permissions script

```
./scripts/setup_udev_rules.sh
```

- Download, patch and build realsense-affected kernel modules (drivers)

<	2020年1月						>
日	一	二	三	四	五	六	
29	30	31	1	2	3	4	
5	6	7	8	9	10	11	
12	13	14	15	16	17	18	
19	20	21	22	23	24	25	
26	27	28	29	30	31	1	
2	3	4	5	6	7	8	

搜索

常用链接

我的随笔
我的评论
我的参与
最新评论
我的标签

我的标签

OpenCV(4)
Linux(3)
Matlab(3)
Shell(3)
realsense(2)
RL(2)
ROS(2)
UR5(1)
Numpy(1)
Python(1)
更多

随笔分类

C#(1)
C++
Computer Vision(2)
Linux(14)
Mathematica
Matlab(2)
Motion Planning
OpenCV
Pose Estimation
Python(3)
ROS(3)
Tools
Vrep

随笔档案

- 2019年10月(1)
- 2019年9月(1)
- 2019年8月(11)
- 2019年7月(3)
- 2019年6月(1)
- 2019年5月(1)
- 2019年4月(5)
- 2019年3月(4)

最新评论

1. Re:Ubuntu 16.04 安装 mujoco, mujoco_py 和 gym
@ gyminstall按照提示来看，肯定是 mujoco200 有问题，要么文件夹名称不对，要么没加入到环境变量，要么环境变量内容写错了等等；如果完全按照文中步骤，应该不会有啥问题。...
--Hongkai_Ding
2. Re:Ubuntu 16.04 安装 mujoco, mujoco_py 和 gym
楼主你好，装好后运行python，import mujoco_py，提示这样，是目录不对吗 (gym lab) yushen@yushen-NH5x-7xEDx-RCx-RDx:~\$ python Py...
--gyminstall
3. Re:Ubuntu 16.04 安装 mujoco, mujoco_py 和 gym
好的，谢谢
--gyminstall
4. Re:Ubuntu 16.04 安装 mujoco, mujoco_py 和 gym
@ gyminstall是的...
--Hongkai_Ding
5. Re:Ubuntu 16.04 安装 mujoco, mujoco_py 和 gym
楼主你好，我在运行了(gym lab) \$./Xdummy-entrypoint后退出了gym lab环境，但是你后面的操作都是在gym lab下进行的，我是不是应该再将环境激活
--gyminstall

阅读排行榜

1. Ubuntu 16.04 安装 CUDA10.1 （解决循环登陆的问题） (2376)
2. 解决 ubuntu 开机卡死在输入密码界面 & 键盘鼠标失灵！!(1929)
3. 解决 Ubuntu16.04 + opencv4.1 源码编译错误 Makefile:160: recipe for target 'all' failed(1872)
4. OpenCV 相机标定 findChessboardCorners() 与 cornerSubPix() 函数(1181)
5. ubuntu 16.04 + eigen3 安装 （解决 fatal error: Eigen/Core: No such file or directory) (1151)

评论排行榜

1. Ubuntu 16.04 安装 mujoco, mujoco_py 和 gym(6)
2. 解决 ubuntu 开机卡死在输入密码界面 & 键盘鼠标失灵！!(1)

推荐排行榜

1. Ubuntu 16.04 安装 mujoco, mujoco_py 和 gym(1)
2. ubuntu 16.04 + eigen3 安装 （解决 fatal error: Eigen/Core: No such file or directory) (1)

```
./scripts/patch-realsense-ubuntu-lts.sh
```

- 编译安装

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

```
cmake ../ -DCMAKE_BUILD_TYPE=Release -DBUILD_EXAMPLES=true
```

```
sudo make uninstall && make clean && make -j8 && sudo make install
```

The shared object will be installed in /usr/local/lib, header files in /usr/local/include.
The binary demos, tutorials and test files will be copied into /usr/local/bin

2. 源码编译 realsense-ros

- 创建工作空间

```
mkdir -p ~/catkin_ws/src && cd ~/catkin_ws/src
```

- 下载源码，并检查依赖

```
git clone -b 2.2.7 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`
```

```
sudo apt-get install ros-kinetic-ddynamic-reconfigure
```

- 编译

```
cd ~/catkin_ws  
catkin_make clean  
catkin_make -DCATKIN_ENABLE_TESTING=False -DCMAKE_BUILD_TYPE=Release  
catkin_make install  
echo "source ~/catkin_ws/devel/setup.bash" >> ~/.bashrc  
source ~/.bashrc
```

- 启动相机节点

```
roslaunch realsense2_camera rs_camera.launch
```

分类: [ROS](#)

标签: [realsense](#), [ROS](#)

好文要顶

关注我

收藏该文



[Hongkai_Ding](#)
[关注 - 1](#)
[粉丝 - 1](#)

[+加关注](#)

« 上一篇: [ROS Tricks](#)

» 下一篇: [ROS kinetic + Realsens D435i + ORK + LINEMOD 物体识别](#)

posted @ 2019-08-07 03:05 [Hongkai_Ding](#) 阅读(963) 评论(0) 编辑 收藏

[刷新评论](#) [刷新页面](#) [返回顶部](#)

注册用户登录后才能发表评论，请 [登录](#) 或 [注册](#)，[访问](#) 网站首页。

【推荐】超50万行VC++源码: 大型组态工控、电力仿真CAD与GIS源码库

【推荐】阿里云双11返场来袭，热门产品低至一折等你来抢！

【活动】开发者上云必备，腾讯云1核4G 2M云服务器11元/月起

【推荐】百度智能云岁末感恩季，明星产品低至1元新老用户畅享

【活动】京东云限时优惠1.5折购云主机，最高返价值1000元礼品！

【推荐】那些年，人们问王坚博士的33个问题

【推荐】3大阶段，30+教程，超全年度 Python 礼包大放送

相关博文：

- [Ubuntu16.04ROS环境配置](#)
- [Ubuntu 16.04 python和OpenCV安装](#)
- [Ubuntu下ROS开发环境搭建\(QT+ros_qtc_plugin\)](#)
- [Ubuntu 16.04下安装Tensorflow\(GPU\)](#)
- [ubuntu16.04安装ros\(kinetic版本\)](#)

» [更多推荐...](#)

[《Flutter in action》开放下载！闲鱼Flutter企业级实践精选](#)

最新 IT 新闻：

- [谷歌计划用太阳能和电池为拉斯维加斯数据中心供电](#)
- [甲骨文挖来AWS全球营销副总裁担任首席营销官](#)
- [北航成立人工智能研究院：整合全校AI资源，建设“新工科”典范](#)
- [紫光推出高性能SSD P5160，读速达到3200MB/s](#)
- [柳传志为联想提三条建议：把平安放在第一位 守好中国大本营](#)

» [更多新闻...](#)

Copyright © 2020 Hongkai_Ding
Powered by .NET Core 3.1.0 on Linux