

RS2_OPTION_BACKLIGHT_COMPENSATION	启用/禁用彩色背光补偿
RS2_OPTION_BRIGHTNESS	彩色图像亮度
RS2_OPTION_CONTRAST	彩色图像对比度
RS2_OPTION_EXPOSURE	控制彩色相机的曝光时间。设置任何值将禁用自动曝光
RS2_OPTION_GAIN	彩色图像增益
RS2_OPTION_GAMMA	彩色图像伽玛设置
RS2_OPTION_HUE	彩色图像色调
RS2_OPTION_SATURATION	彩色图像饱和度设置
RS2_OPTION_SHARPNESS	彩色图像清晰度设置
RS2_OPTION_WHITE_BALANCE	控制彩色图像的白平衡。设置任何值将禁用自动白平衡
RS2_OPTION_ENABLE_AUTO_EXPOSURE	启用/禁用彩色图像自动曝光
RS2_OPTION_ENABLE_AUTO_WHITE_BALANCE	启用/禁用彩色图像自动白平衡

最新文章

2022年 1篇

RS2_OPTION_VISUAL_PRESET	提供对深度相机的几组推荐选项预设的访问
RS2_OPTION_LASER_POWER	激光发射器的功率，0表示投影仪关闭
RS2_OPTION_ACCURACY	设置每帧投影的图案数量。准确度值越高，投射的模式就越多。增加模式的数量有助于实现更好的准确性。请注意，此控件正在影响深度 FPS
RS2_OPTION_MOTION_RANGE	运动与范围的权衡，较低的值允许更好的运动灵敏度和较高的值允许更好的深度范围
RS2_OPTION_FILTER_OPTION	设置过滤器以应用于每个深度帧。每个过滤器都根据应用要求进行了优化
RS2_OPTION_CONFIDENCE_THRESHOLD	深度算法管道使用的置信度阈值，用于设置像素将获得有效范围还是将标记为无效范围
RS2_OPTION_EMITTER_ENABLED	发射器选择：0 – 禁用所有发射器。1 – 启用激光。2 – 启用自动激光。3 – 启用 LED。
RS2_OPTION_FRAMES_QUEUE_SIZE	每个流允许用户保留的帧数。试图保持更多帧将导致丢帧。
RS2_OPTION_TOTAL_FRAME_DROPS	从所有流中检测到的丢帧总数
RS2_OPTION_AUTO_EXPOSURE_MODE	自动曝光模式：静态、防闪烁和混合
RS2_OPTION_POWER_LINE_FREQUENCY	电源线频率控制防闪烁关闭/50Hz/60Hz/自动
RS2_OPTION_ASIC_TEMPERATURE	当前 Asic 温度
RS2_OPTION_ERROR_POLLING_ENABLED	禁用错误处理
RS2_OPTION_PROJECTOR_TEMPERATURE	当前投影仪温度
RS2_OPTION_OUTPUT_TRIGGER_ENABLED	在每个深度帧上启用/禁用从相机输出到任何外部设备的触发器
RS2_OPTION_MOTION_MODULE_TEMPERATURE	当前运动模块温度
RS2_OPTION_DEPTH_UNITS	单个深度单位表示的米数
RS2_OPTION_ENABLE_MOTION_CORRECTION	启用/禁用运动数据的自动校正
RS2_OPTION_AUTO_EXPOSURE_PRIORITY	允许传感器根据照明条件动态调整帧速率
RS2_OPTION_COLOR_SCHEME	数据可视化的配色方案
RS2_OPTION_HISTOGRAM_EQUALIZATION_ENABLED	对深度数据进行直方图均衡后处理
RS2_OPTION_MIN_DISTANCE	到目标的最小距离
RS2_OPTION_MAX_DISTANCE	到目标的最大距离
RS2_OPTION_TEXTURE_SOURCE	纹理映射流唯一 ID
RS2_OPTION_FILTER_MAGNITUDE	2D滤镜效果。具体解释在过滤器的上下文中给出
RS2_OPTION_FILTER_SMOOTH_ALPHA	2D 滤波器参数控制平滑的权重/半径。
RS2_OPTION_FILTER_SMOOTH_DELTA	二维滤波器范围/有效阈值
RS2_OPTION_HOLES_FILL	通过适当的孔填充增强深度数据后处理
RS2_OPTION_STEREO_BASELINE	基于立体的深度相机中第一个和第二个成像器之间的距离（以毫米为单位）
RS2_OPTION_AUTO_EXPOSURE_CONVERGE_STEP	允许在自动曝光算法中动态调整目标曝光的收敛步长值
RS2_OPTION_INTER_CAM_SYNC_MODE	实施相机间硬件同步模式。适用于 D400/L500/卷帘 SKU
RS2_OPTION_STREAM_FILTER	选择 要处理的流
RS2_OPTION_STREAM_FORMAT_FILTER	选择 要处理的流格式
RS2_OPTION_STREAM_INDEX_FILTER	选择 要处理的流索引
RS2_OPTION_EMITTER_ON_OFF	支持时，此选项使相机每帧切换发射器状态。0 表示禁用，1 表示启用
RS2_OPTION_ZERO_ORDER_POINT_X	已弃用！！！ - 零点 x
RS2_OPTION_ZERO_ORDER_POINT_Y	已弃用！！！ - 零订单点 y
RS2_OPTION_LLD_TEMPERATURE	LDD温度
RS2_OPTION_MC_TEMPERATURE	MC温度
RS2_OPTION_MA_TEMPERATURE	平均温度
RS2_OPTION_HARDWARE_PRESET	硬件流配置
RS2_OPTION_GLOBAL_TIME_ENABLED	禁用全球时间
RS2_OPTION_APD_TEMPERATURE	APD温度
RS2_OPTION_ENABLE_MAPPING	启用内部地图
RS2_OPTION_ENABLE_RELOCALIZATION	启用基于外观的重定位
RS2_OPTION_ENABLE_POSE_JUMPING	启用位置跳跃
RS2_OPTION_ENABLE_DYNAMIC_CALIBRATION	启用动态校准
RS2_OPTION_DEPTH_OFFSET	从传感器到深度原点的偏移量（以毫米为单位）

RS2_OPTION_LED_POWER	LED（发光二极管）的功率，0表示LED关闭
RS2_OPTION_ZERO_ORDER_ENABLED	已弃用！ - 切换零阶模式
RS2_OPTION_ENABLE_MAP_PRESERVATION	开始时保留以前的地图
RS2_OPTION_FREEFALL_DETECTION_ENABLED	检测到自由落体时启用/禁用传感器关闭（默认开启）
RS2_OPTION_AVALANCHE_PHOTO_DIODE	更改接收器中雪崩光电二极管的曝光时间
RS2_OPTION_POST_PROCESSING_SHARPENING	更改后处理图像中的锐化量
RS2_OPTION_PRE_PROCESSING_SHARPENING	更改预处理图像中的锐化量
RS2_OPTION_NOISE_FILTERING	控制边缘和背景噪声
RS2_OPTION_INVALIDATION_BYPASS	启用像素失效
RS2_OPTION_AMBIENT_LIGHT	已弃用！ - 改用RS2_OPTION_DIGITAL_GAIN。
RS2_OPTION_DIGITAL_GAIN	更改深度数字增益， 请参见rs2_digital_gain 的值
RS2_OPTION_SENSOR_MODE	分辨率模式：有关值， 请参见rs2_sensor_mode
RS2_OPTION_EMITTER_ALWAYS_ON	持续启用激光开启（仅限 GS SKU）
RS2_OPTION_THERMAL_COMPENSATION	选定 D400 SKU 的深度热补偿
RS2_OPTION_TRIGGER_CAMERA_ACCURACY_HEALTH	通过定期校准启用深度和颜色帧同步， 以实现正确对齐
RS2_OPTION_RESET_CAMERA_ACCURACY_HEALTH	
RS2_OPTION_HOST_PERFORMANCE	设置主机性能模式以优化设备设置， 以便主机能够跟上工作负载，例如 USB 事务粒度， 将选项设置为低性能主机会导致更大的 USB 事务大小并减少事务数量， 从而在主机相对较弱的情况下提高性能和稳定性与工作量相比
RS2_OPTION_HDR_ENABLED	启用/禁用 HDR
RS2_OPTION_SEQUENCE_NAME	HDR 序列名称
RS2_OPTION_SEQUENCE_SIZE	HDR 序列大小
RS2_OPTION_SEQUENCE_ID	HDR 序列 ID - 0 不是 HDR；HDR 配置的序列 ID 从 1 开始
RS2_OPTION_HUMIDITY_TEMPERATURE	湿度温度 [摄氏度]
RS2_OPTION_ENABLE_MAX_USABLE_RANGE	给定场景中的环境光量， 打开/关闭最大可用深度传感器范围
RS2_OPTION_ALTERNATE_IR	打开/关闭交替红外， 当启用交替红外时， 红外图像保持深度相关的幅度。
RS2_OPTION_NOISE_ESTIMATION	噪声估计 - 指示 IR 图像上的噪声
RS2_OPTION_ENABLE_IR_REFLECTIVITY	启用数据收集以计算 IR 像素反射率
RS2_OPTION_AUTO_EXPOSURE_LIMIT	以微秒为单位设置并获取自动曝光限制。 默认值为 0，表示全曝光范围。 如果请求的曝光限制大于帧时间， 它将在运行时设置为帧时间。 设置将在下一个流会话之前生效。
RS2_OPTION_AUTO_GAIN_LIMIT	设置和获取范围从 16 到 248 的自动增益限制。默认值为 0，表示完全增益。 如果请求的增益限制小于 16， 则设置为 16。 如果请求的增益限制大于 248， 则设置为 248。设置将在下一个流会话之前生效。
RS2_OPTION_COUNT	枚举值的数量。 不是有效输入： 旨在用于 for 循环。

RealSense官方文档链接:

librealsense2: rs_option.h File Reference

https://docs.ros.org/en/kinetic/api/librealsense2/html/rs_option_8h.html#a8b9c011f705cfab20c7eaaa7a26040e2a1b190100d8ca308207b66...

librealsense2: TinyCThread API Reference

<https://docs.ros.org/en/kinetic/api/librealsense2/html/index.html>

该 文章知识点与官方知识档案匹配，可进一步学习相关知识

OpenCV技能树 > 首页 > 概览 > 12943 人正在系统学习中

RealSense:RealSense深度相机的ROS驱动程序 05-18
实感 RealSense深度相机的ROS驱动程序 概述 此代码基于ROS 节点，该代码经过修改以与Intel RealSense RGB-D摄像机通信。 此代码已通过测试， U...

realsense.zip_RealSense版_Z767_realsense_realsense/c++/opencv 07-15
通过opencv，打开realsense相机头，并读取文件流

intel RealSense D/T系列 kalibr标定 nbutz的博客 309

鱼眼相机去畸变 Python/C++实现 最新发布 Solitude的博客 340
鱼眼图像去畸变 Python/C++实现

这才是真正的三国志名将传，经典再现，值得珍藏！ 少年三国志单机版 5

机器学习-算法进阶(7): 聚类 JJJJJJames的博客 58
初始点对于k-means聚类的影响

VS连接realsense D435i摄像头 (4) ——使用PCL绘制点云图 sl_dog的博客 1691

C/C++ 回调函数是什么？ Intel Realsense里的回调（callback）是什么？ 参考文章：CALLBACK	Dontla的博客	224
opencv打开realsense 用opencv来打开realsense,可以把realsense的彩色图像，深度图像，以及深度和彩色的配准图像以Mat的格式读入。		10-07
关于 Intel Realsense 深度图像处理.1(C++) Realsense SDK2.0 + C++ rs-hello-realsense rs-hello-realsense示例演示了连接到英特尔实感设备以及通过打印到摄像头视野中心物体的距离来利用深度...	DDsoup 24小时不打烊芜湖！	5275
调整realsense相机以获得最佳性能 调整深度相机以获得最佳性能 文章目录调整深度相机以获得最佳性能从相机的最佳深度分辨率开始操作确保图像正确曝光定期在平坦的墙壁或目标上验证...	ahelloyou的博客	2528
【体感】Intel Realsense开发： C++环境配置+语音合成Demo (不需要硬件也能运行) Realsense的环境配置+语音合成易于阅读以及入门的Demo。	朱铭德的博客	5696
VS连接realsense D435i摄像头初始化（1） 关于VS连接realsense摄像头的博客已经有很多了，这里我只列一下我连接过程中遇到的问题以及我是如何解决的。 电脑系统：win10 x64 Visual Studio 2...	st_dog的博客	1495
C++读取realsense视频和手眼标定（opencv） 这段时间在用realsense，前期走了很多弯路，把代码写下来，方便自己以后回顾，也方便大家对照。首先要说明，我用的是realsense D435，驱动是SD...	Mr_zhuzy的博客	5143
Intel Realsense D435 自动曝光以及如何设置曝光参数（exposure） Intel Realsense D435 自动曝光 以及如何设置曝光参数（exposure） 参考文章1：https://github.com/IntelRealSense/librealsense/issues/4636#issuecom...	学习、记录、分享	2326
realsenseD435i ros auto_exposure设置 realsense取消自动曝光设置	诺有缸的高飞鸟的博客	173
python opencv Intel Realsense 使用滑动条调整图片的曝光率 pass	Dontla的博客	1115
【无标题】 深度相机相关知识	weixin_67395586的博客	470
Xavier Intel realsense从安装到使用 参考github上的SDK安装思路，在此做一下备份。 安装librealsense Build and Patch Kernel Modules for Jetson L4T Navigate to the root of librealsense...	qq_34697739的博客	2290
realsense相机两种获取相机内外参的方式 https://www.it610.com/article/1296417297711308800.htm 命令：~\$ rs-sensor-control 这个命令是一个exe文件，可以去 C:\Program Files (x86)\Intel Rea...	mystyle_的博客	6406
Intel RealSense D系列自定义曝光度 Intel RealSense D系列自定义曝光度通过json文件修改realsense相机参数 通过json文件修改realsense相机参数 假设已经安装好realsense SDK、ROS等...	qq_34697739的博客	452

“相关推荐” 对你有帮助？

😞

非常没帮助

😐

没帮助

😐

一般

😄

有帮助

😄

非常有帮助

©2022 CSDN 皮肤主题：深蓝海洋 设计师：CSDN官方博客 返回首页

关于我们 招贤纳士 商务合作 寻求报道 400-660-0108 kefu@csdn.net 在线客服 工作时间 8:30-22:00

气动式半自动睡觉机 关注

1

0

0

0

Beta