

ROS 机器视觉：单目相机内参标定

1. 安装 usb_cam 驱动

```
sudo apt-get install ros-noetic-usb-cam
```

2. 接上一个相机后，启动摄像头测试

```
roslaunch usb_cam usb_cam-test.launch
```

3. 安装摄像头标定包

```
sudo apt-get install ros-noetic-camera-calibration
```

4. 启动测试

```
roslaunch camera_calibration cameracalibrator.py --size 11x8 --square 0.02
```

```
image:=/usb_cam/image_raw camera:=/usb_cam
```

(标黄参数需要根据具体使用的棋盘格型号修改)

5. 上下左右远近移动摄像头，直到 calibrate 按钮变色



6. 依次点击 save 和 commit

7. 标定参数文件在 home/.ros/camera_info 中（找不到用 ctrl+h 显示隐藏文件）。