

# AlienGo Realsense SDK 使用示例

# AlienGo Realsense SDK 使用示例

机器狗感知主板上已经配置好Realsense的环境，可以通过librealsense来使用D435i相机。

## 1. 相机信息

- 相机型号：Intel RealSense D435
- 官网说明：<https://www.intelrealsense.com/zh-hans/depth-camera-d435/>  
<<https://www.intelrealsense.com/zh-hans/depth-camera-d435/>>
- DataSheet：<https://www.intelrealsense.com/wp-content/uploads/2020/06/Intel-RealSense-D400-Series-Datasheet-June-2020.pdf>  
<<https://www.intelrealsense.com/wp-content/uploads/2020/06/Intel-RealSense-D400-Series-Datasheet-June-2020.pdf>>
- 开发sdk：<https://github.com/IntelRealSense> <<https://github.com/IntelRealSense>>

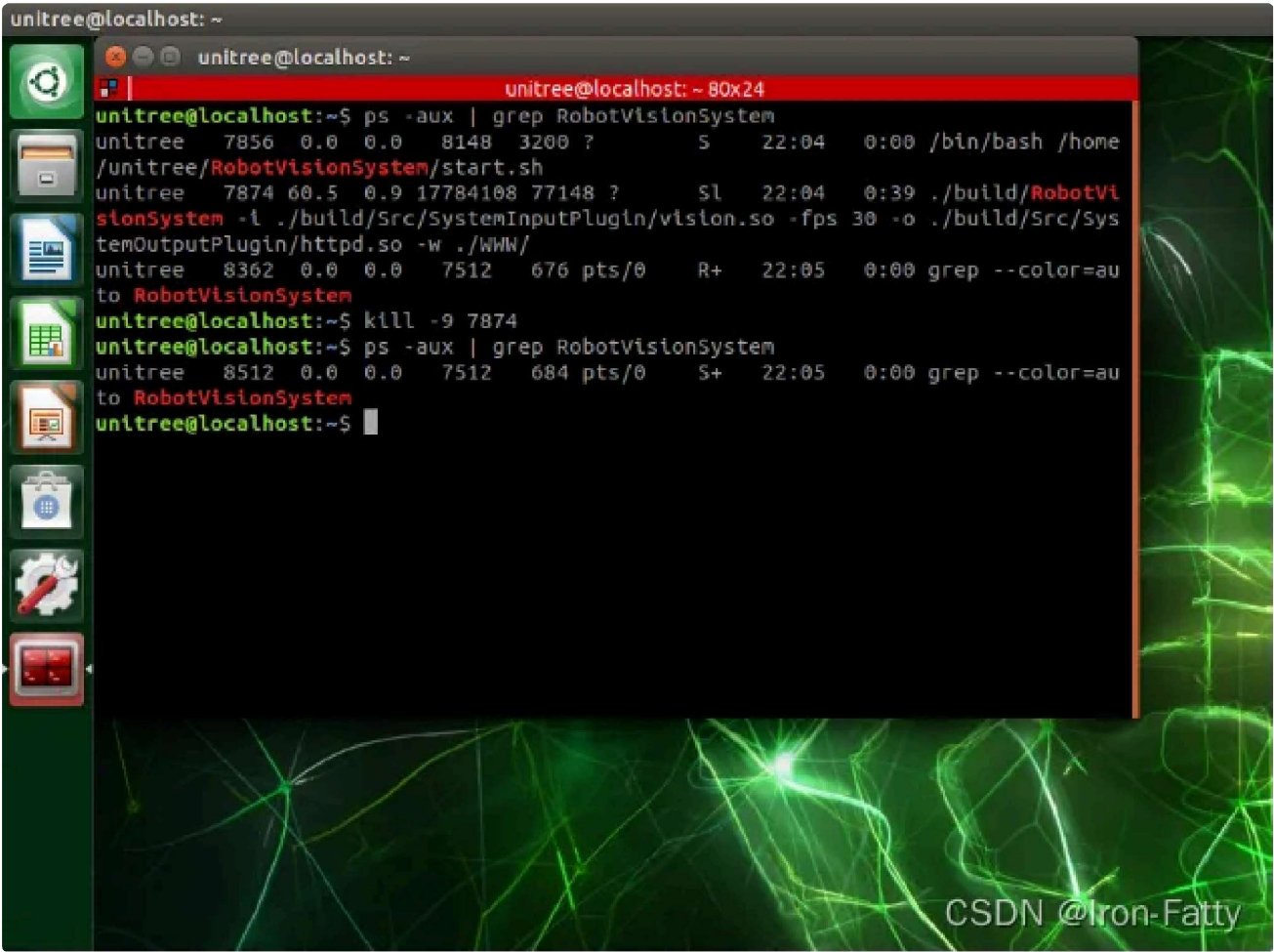
## 2. 关闭自带程序占用

同样的，机器狗自带的视觉程序会开机自启占用相机，所以首先需要杀掉这个进程。

打开终端，通过ps命令查询视觉应用的进程号，并通过kill命令杀掉该进程

▼ Plain Text | 复制代码

```
1 ps -aux | grep RobotVisionSystem
2 kill -9 7874    #这里查询到的进程号是7874，需要改成实际查询到的
```



### 3. 查询OpenCV版本

▼ Plain Text | 复制代码

```
1 pkg-config --modversion opencv4
2 pkg-config --modversion opencv3
3 # 哪一条语句有返回版本信息，就是哪个版本
```

### 4. 示例程序

根据OpenCV的版本，选择相应的测试程序，编译运行即可。

 realsense\_getColorDepthColorSample\_opencv4.1.zip (9 KB)

 realsense\_getColorDepthColorSample\_opencv3.3.zip (9 KB)