

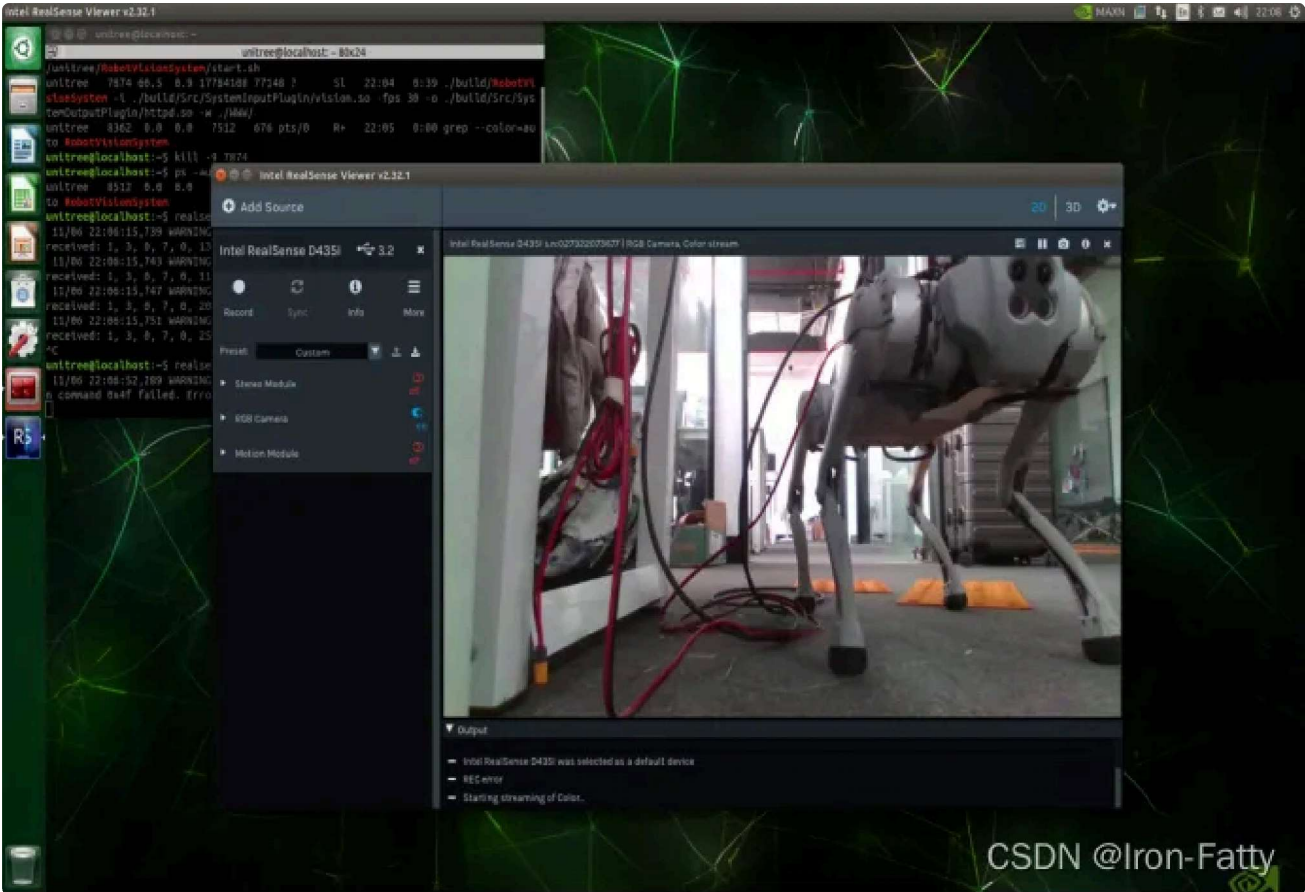
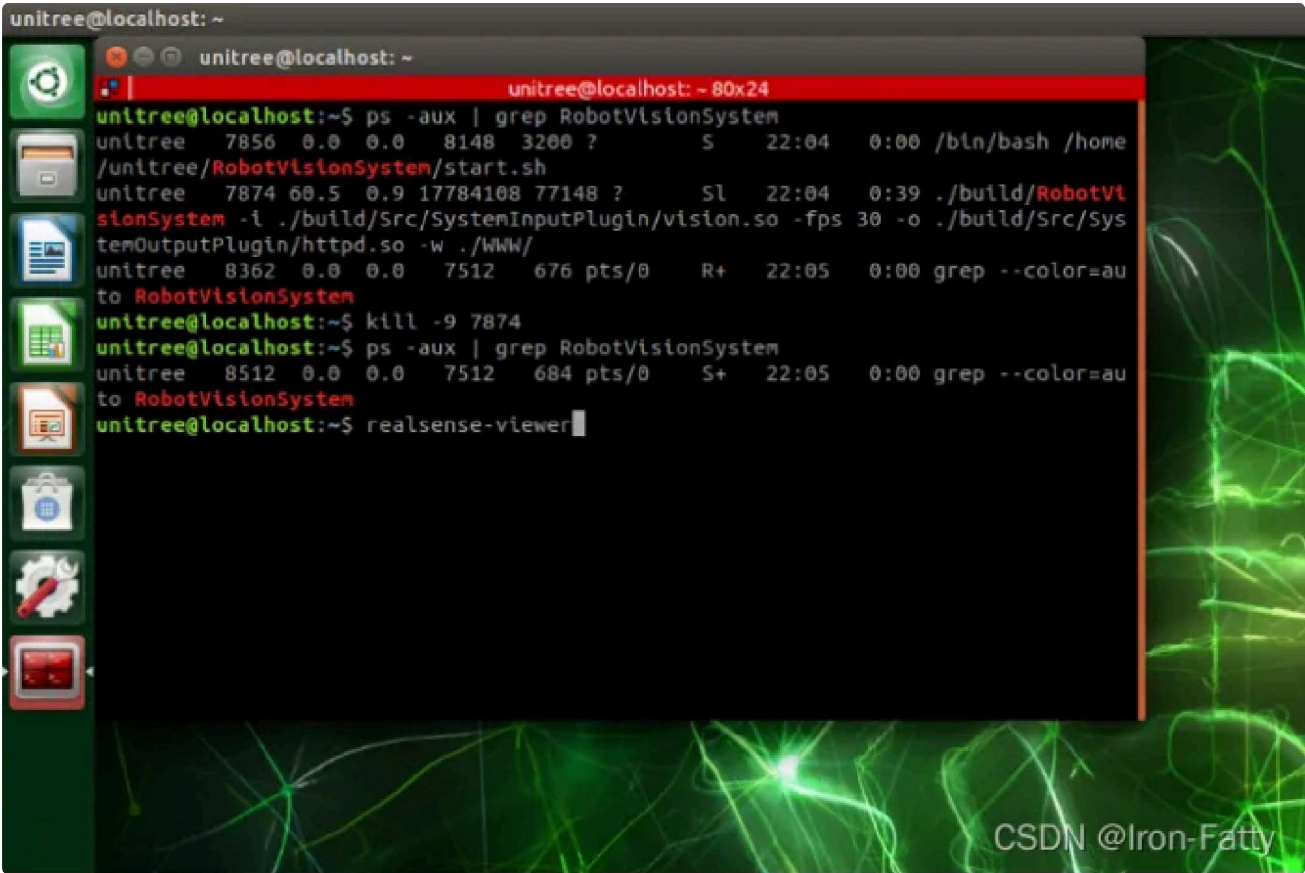
AlienGo通过realsense-viewer调用相机

1.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

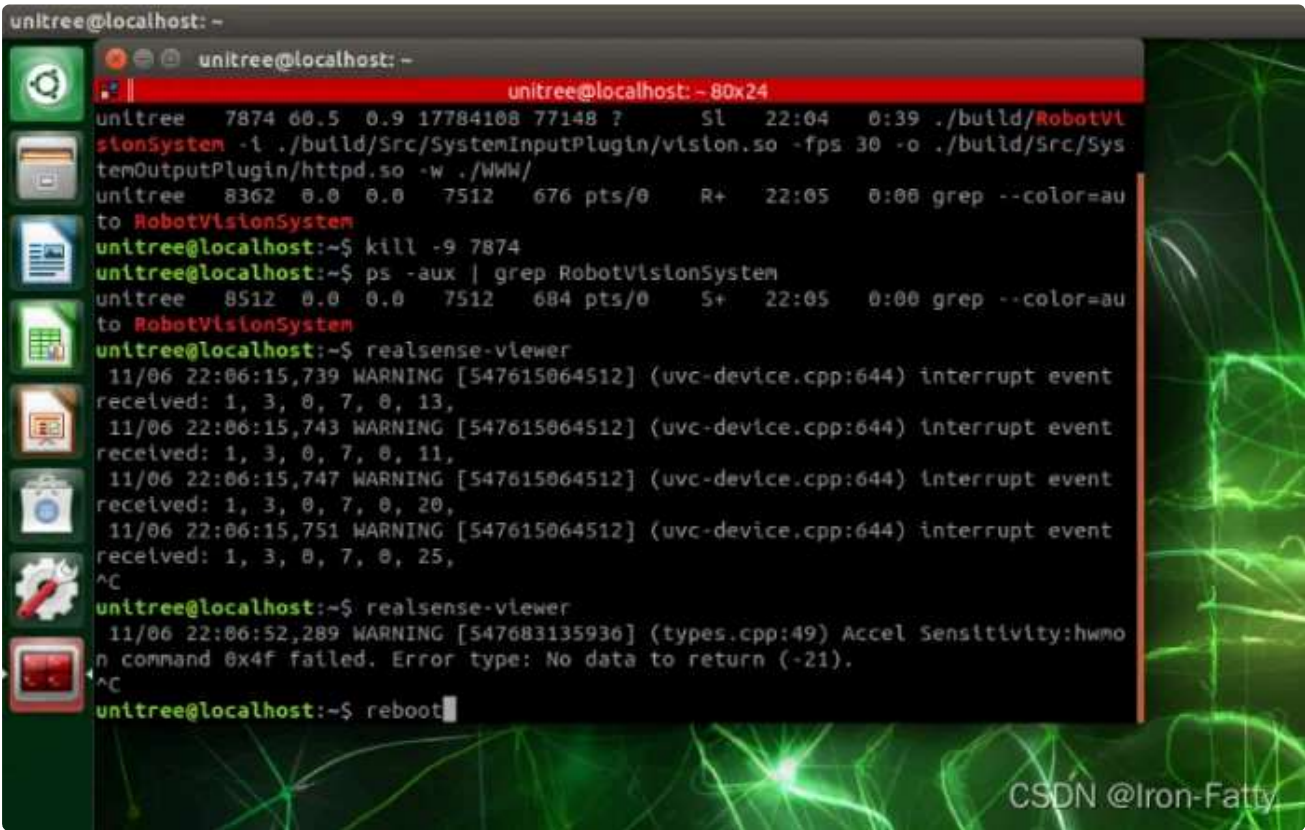
Plain Text |  复制代码 $\frac{1}{4}$

Plain Text | 复制代码

```
1 realsense-viewer
```



3.使用完，回到终端窗口，Ctrl+C结束程序



4.重启机器狗恢复

PS:

如果自己开发的视觉程序需要调用相机，可以取消自带的视觉程序的开机自启：

▼ Plain Text 复制代码

```
1 cd
2 cd RobotVisionSystem
3 gedit start.sh
```

弹出来的文本编辑器里，将启动脚本的最后一行注释掉即可。

viewer%E6%9D%A5%E6%9F%A5%E7%9C%8B%E3%80%82%E4%BD%86%E6%98%AF%E6%9C%BA