## AlienGo通过realsense-viewer调用相机

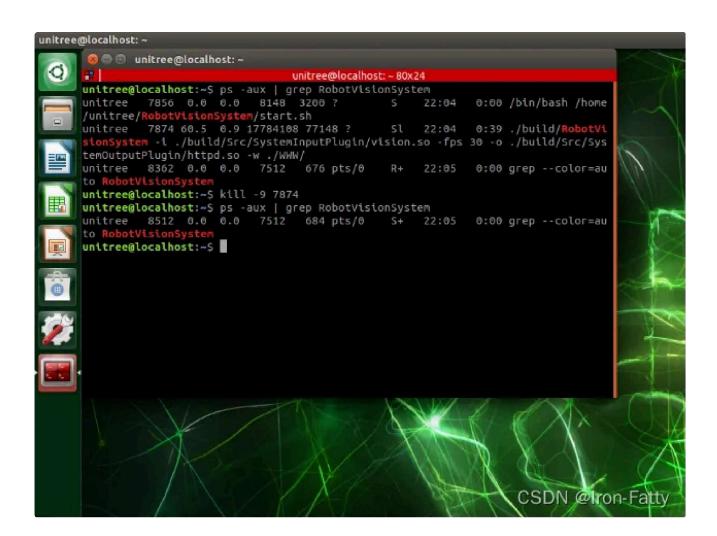
# AlienGo通过realsense-viewer调用相机

使用机器狗时,有时需要通过TX2上的系统来查看调用相机,可以通过realsense提供的 realsense-viewer来查看。但是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。

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

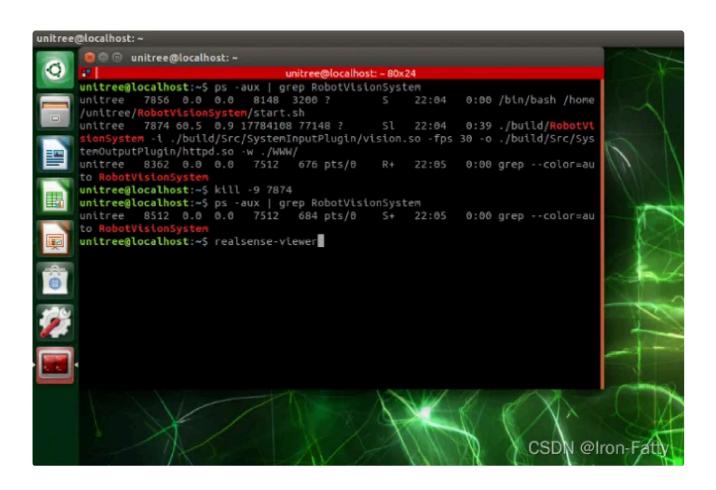
1 ps -aux | grep RobotVisionSystem
2 kill -9 7874 #这里查询到的进程号是7874,需要改成实际查询到的
```

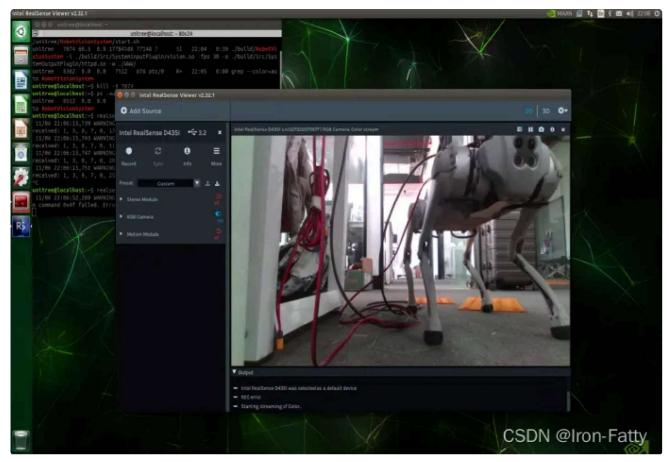


2.输入realsense-viewer命令调用相机程序

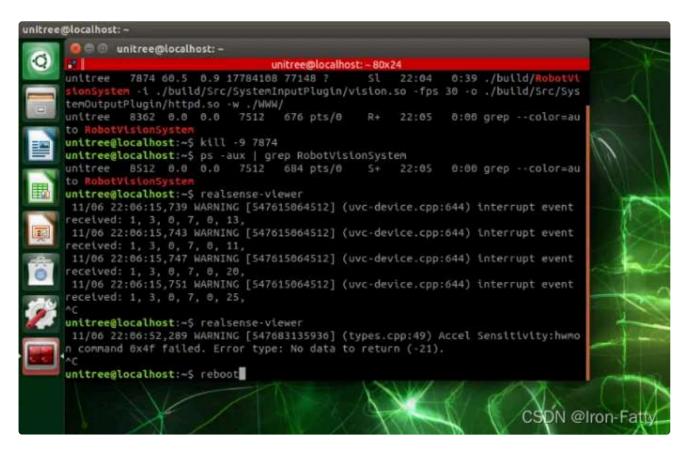
Plain Text | 🖸 复制代码

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:



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