

视觉AI接口实验

1. 文件目录
2. 总体说明
3. 关键功能的实现
4. 相关文献

附加资源

3. 文件目录

例程目录：[\[安装目录\]\RflySimAPIs\8.RflySimVision\0.ApiExps\3-VisionAIPI](#)

序号	实验名称	简介	文件地址
1	双目摄像机系统的标定实验	通过运行 BinocularCameraCalib4.py ，演示改变棋盘的位置和姿态，用于双目摄像机系统的标定。	0.BinocularCameraCalib\Readme.pdf
2	自动生成 AI 训练书数据集实验	通过Python接口VisionCaptureApi.py使用，去建立自动生成 AI 训练书数据集。	1.GenObjectDataSet\Readme.pdf
3	相机标定实验	通过Python接口VisionCaptureApi.py获取RflySim3D图像并实时更新相机参数（姿态、位置、FOV等）并进行相机标定实验。	2.CameraCalcDemo\Readme.pdf
4	理论上推导 UE4 相机的理想模型实验	通过Python接口VisionCaptureApi.py获取RflySim3D图像并实时更新相机参数（姿态、位置、FOV等）。	3.CameraCalcDemo2\Readme.pdf
5	获取相机、物体、靶标中心精确三维位置方法实验	通过调用平台接口获取相机、物体、靶标中心精确三维位置。	4.GetRelativePosDemo\Readme.pdf
6	自动生成 YOLO 数据集实验	运行 get_daset.py 文件即可自动生成 YOLO 格式的数据集。再运行 maketxt.py 对生成数据分成训练集和测试集。对已有数据集进行划分运行 maketxt.py 文件即可对已有数据集进行划分，但是需要将其中的一些地址更改为所要划分的数据集地址。	5.GenVisionDataSet\Readme.pdf

| 总体说明

| 关键功能的实现

| 相关文献

| 附加资源

官方文档：RflySim官方文档：<https://rflysim.com/doc/zh/>

社区交流：加入RflySim技术交流群：951534390

