

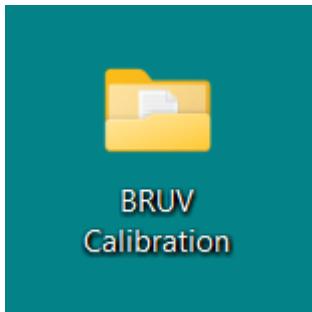
Guia Rápido CAL/ SeaGIS

Supervisor de Pesquisa SC

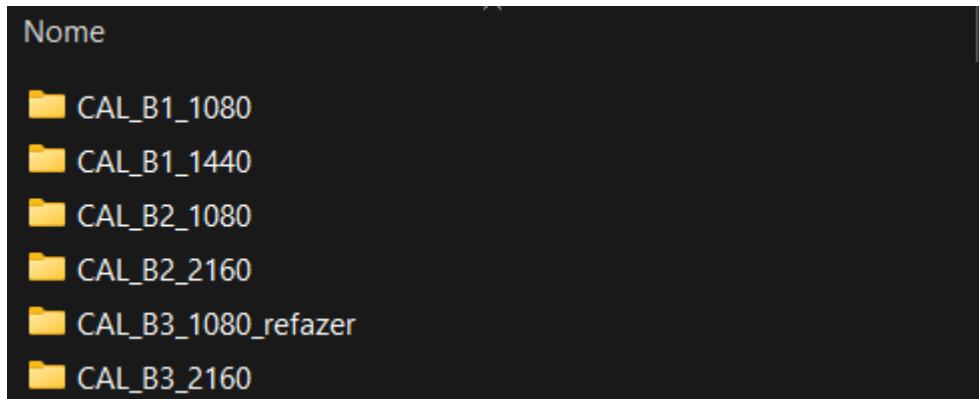
Este Guia Rápido foi criado parte do Projeto Meros do Brasil para direcionar a calibração do nosso sistema Stereo-BRUV. Portanto, cada BRUV representa um set up de duas câmeras, uma esquerda e outra direita, de mesmo modelo e configuração.

Organize-se!

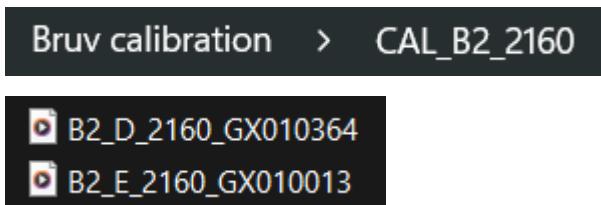
1. Crie um novo diretório (pasta) para armazenar seus projetos de calibração.



2. Dentro desta pasta, crie novos diretórios (multiplas pastas) para cada configuração de BRUV. Estas distinções se baseiam principalmente na resolução da câmera utilizada e no campo de visão (*Field of View*).



3. Dentro das respectivas pastas de BRUV, **cole** os respectivos os arquivos de vídeo (.MP4). Lembre-se, serão dois, um da câmera esquerda (E) e outro da câmera direita (D).

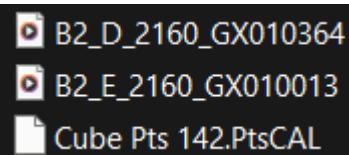


 Para facilitar, **renomei** os arquivos de vídeo (.MP4) conforme a **ID do BRUV**, o **lado da câmera** e a **resolução** utilizada, seguindo necessariamente esta ordem. Ao final, **mantenha o nome do arquivo original** gerado pela câmera. Não utilize espaços nem caracteres especiais.

Ex: B2_D_2160_GX010364 (*bruvID_lado_resolucao_nome original*).

4. Na mesma pasta de trabalho, adicione também a **cópia** do arquivo de calibração do cubo (**.PtsCAL**).

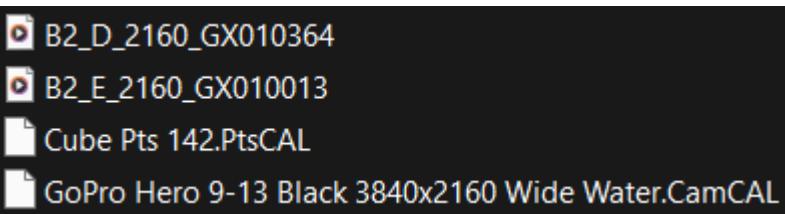
Bruv calibration > CAL_B2_2160



 O arquivo de calibração do cubo (**.PtsCAL**) variam de acordo com o modelo de cubo de calibração utilizado. Estes arquivos são fornecidos pela SeaGIS no momento da compra. Se necessário, contacte a representação da empresa.

5. Além disso, adicione o arquivo de parâmetros da câmera (**.CamCAL**), conforme modelo e configuração empregada. Estes arquivos são fornecidos pela SeaGIS, no site: <https://www.seagis.com.au/download.php>.

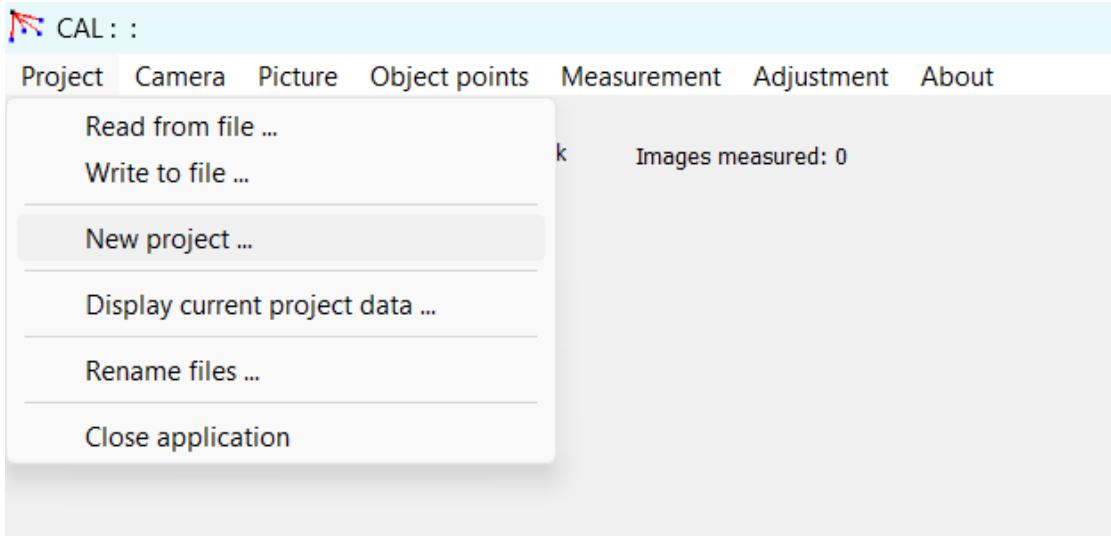
Bruv calibration > CAL_B2_2160



6. Ao final, você terá, normalmente, 04 (quatro) arquivos:

- Vídeo da Câmera Esquerda (.MP4);
- Vídeo da Câmera Direita (.MP4);

- Arquivo de calibração do cubo (.PtsCAL), conforme modelo.
 - Arquivo de parâmetros da câmera (.CamCAL), conforme modelo e resolução.
7. Com o PEN-DRIVE fornecido pela SeaGIS conectado ao seu computador, inicie o programa de calibração CAL (Downloads: <https://www.seagis.com.au/download.php>)
8. No CAL, crie um novo projeto através do menu: *Project / New project*



9. Você será solicitado para salvar quaisquer dados não salvos associados ao projeto atual. Insira um nome para o arquivo do projeto (por exemplo, “***ProjCAL_B2_2160***”) e salve o arquivo do projeto no diretório que você acabou de criar para este projeto.

! [] (images/clipboard-1271673136.png)

! [] (images/clipboard-3448108106.png)

::: {.callout-note appearance="simple"}

A criação de um novo projeto inicia um processo de assistente do próprio programa que irá solicitar:

10. Carregue os arquivos de parâmetro da câmera esquerda e direita (.CamCAL), conforme solicitado.

🔥 Atenção! É um mesmo arquivo (.CamCAL) para ambas as câmeras, pois utilizamos em cada lado do BRUV câmeras de mesmo modelo e mesma configuração.

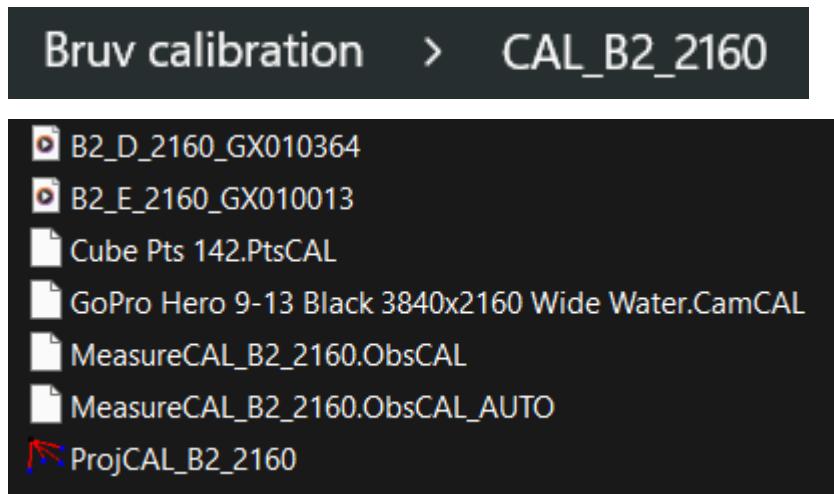
11. Carregue o arquivo do cubo de calibração (.PtsCAL), conforme solicitado.

12. Defina o diretório de imagens conforme solicitado.

i O diretório de imagens é automaticamente definido como o mesmo diretório do arquivo do projeto; portanto, se todos os arquivos da calibração estiverem em um único diretório, basta verificar e clicar em **OK**.

13. O programa pedirá para que salve o novo arquivo de medições (.ObsCAL) que será atrelado ao projeto. Basta atribuir um nome a esse arquivo (por exemplo, “*MeasureCAL_B2_2160*”). Este arquivo será o local onde as medições da calibração serão armazenadas.

i O programa também irá gerar um arquivo de backup automático das medições (.ObsCAL_AUTO).



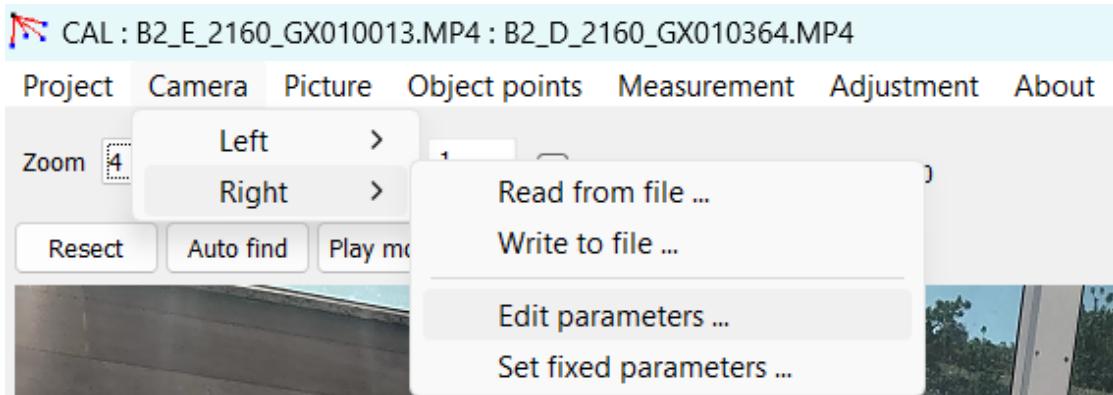
14. Carregue o arquivo de vídeo da câmera **ESQUERDA**. Ele será automaticamente adicionado à configuração da sequência de filmes. Caso existam mais arquivos de vídeo na sequência, eles podem ser adicionados nesse momento (ver **Sequências de filmes**). Em seguida, clique em **OK**.
15. Carregue o arquivo de vídeo da câmera **DIREITA**. Idem.
16. A janela *Current project files* (*Arquivos do projeto atual*) será exibida. **Todos os campos devem estar preenchidos** e todos os itens listados devem estar no **mesmo diretório**. Clique em *Close dialog* (*Fechar diálogo*).

Current project files	
File	
Name	Data
Project file name	C:\Users\Guido\Desktop\BRUV Calibration\CAL_B2_2160\ProjCAL_B2_2160.PjCAL
Object point/distance file (cube file)	C:\Users\Guido\Desktop\BRUV Calibration\CAL_B2_2160\Cube Pts 142 PtsCAL
Measurement file	C:\Users\Guido\Desktop\BRUV Calibration\CAL_B2_2160\MeasureCAL_B2_2160 ObsCAL
Picture directory	C:\Users\Guido\Desktop\BRUV Calibration\CAL_B2_2160\
Left camera file	C:\Users\Guido\Desktop\BRUV Calibration\CAL_B2_2160\GoPro Hero 9-13 Black 3840x2160 Wide Water.CamCAL
Right camera file	C:\Users\Guido\Desktop\BRUV Calibration\CAL_B2_2160\GoPro Hero 9-13 Black 3840x2160 Wide Water.CamCAL

Close dialog

Explore mais!

- Se for em *Camera / Left/Right / Edit parameters*, você terá acesso as características ópticas da câmara.



- Essas informações são importantes quando se trabalha cientificamente com a visão.

Camera parameters				
File				
Name	Data	Units	Precision	
Descriptor	✓ GoPro Hero 11 Black 3840 x 2160 Wide Water			
Image rows	✓ 2160	Pixels		
Image columns	✓ 3840	Pixels		
X Pixel size	✓ 0.001660	mm		
Y Pixel size	✓ 0.001660	mm		
Parameters				
X PP Offset	✓ -0.01749	mm	0.00150	
Y PP Offset	✓ 0.04139	mm	0.00129	
Focal length	✓ 3.90322	mm	0.00187	
Radial distortion (K3)	✓ -7.92973e-03	mm^-2	3.87560e-05	
Radial distortion (K5)	✓ 5.74692e-04	mm^-4	3.20909e-06	
Radial distortion (K7)	✓ 0.00000e+00	mm^-6	Fixed parameter	
Decentring distortion (P1)	✓ -1.08657e-03	mm^-1	2.68346e-05	
Decentring distortion (P2)	✓ 3.76697e-04	mm^-1	2.25922e-05	
Orthogonality	✓ 0.00000e+00	Dimensionless	Fixed parameter	
Affinity	✓ -4.74509e-05	Dimensionless	5.48669e-05	

[Close dialog](#)

- É importante sempre anotar a versão do programa. Essas informações devem constar na seção de métodos de possíveis manuscritos acadêmicos, pois representa o estado exato dos algorítimos dos calculos realizados pelo programa.

Começando os trabalhos