

Libro OpenCv

https://drive.google.com/file/d/1UqrQkaPYbJ4DeyneyDDz2Ye4FbPRtWAG/view?usp=share_link

Semana 4: Visión Estéreo

Práctica 1: Calibración Estéreo

Crea un programa llamado *stereo_calibrate* que lea desde fichero las imágenes stereo de calibración en el [siguiente enlace](#) y obtenga los parámetros de calibración estéreo:

Para ello use las funciones:

`cv::findChessboardCorners`, `cv::cornerSubPix` y `cv::stereoCalibrate`

Como salida el debe crear un fichero `.yaml`.

Uso:

`./stereo_calibrate dir_with_images out.yaml`

Puede ayudarse de la clase [DirReader](#) que lee los archivos de un directorio:

```
DirReader Dir;  
auto files=Dir.read(argv[1], ".jpg", DirReader::Params(true));
```

o bien puede usar la clase [std::filesystem de C++ 17](#)

El fichero resultante deberá ser tal y como [éste](#).

Nota:

`cv::Size CheckerBoardSize={7,5};//`

`double SquareSize=0.02875;//size of each square`

Usar el criterio de optimización:

`cv::TermCriteria(cv::TermCriteria::MAX_ITER + cv::TermCriteria::EPS, 60, 1e-6)`