

cam{i}



Attributes

- **id:** nro. identificador.
- **name:** nombre de la estructura.
- **name_BVH:** nombre del archivo BVH de origen.
- **n_frames:** número de frames de la secuencia.
- **init_frame:** cuadro inicial de la secuencia.
- **end_frame:** último cuadro de la secuencia.
- **n_paths:** nro. de trayectorias en la estructura.
- **frame_rate:** cantidad de cuadros por segundo.
- **Tc:** vector de traslación de la cámara.
- **Rc:** matriz de rotación de la cámara.
- **focal_dist** distancia focal en metros.
- **resolution** (resolution_x, resolution_y) unidades en píxeles.
- **t_vista** tipo de vista utilizada en la cámara, (PERSPECTIVA, ORTOGRAFICA, PANORAMICA).
- **shift** (shift_x, shift_y), corrimiento del centro de la cámara en píxeles.
- **focal_dist** tipo de ajuste utilizado para el sensor en Blender (AUTO, HORIZONTAL, VERTICAL).
- **pixel_aspect** (pixel_aspect_x/pixel_aspect_y), un valor de 1 indica píxel cuadrado.
- **projection_matrix** Matriz de proyección de la cámara.



frame{j}



path{m}

frame{j}



Attributes

- **id:** nro. identificador.
- **n_markers:** nro. de marcadores en el cuadro actual.
- **time:** tiempo del cuadro actual.



marker{k}



Attributes

- **id:** nro. identificador.
- **x:** coordenada x en metros.
- **y:** coordenada y en metros.
- **z:** normalizado en 1, pues se trabaja con coordenadas homogéneas 2D .
- **name:** nombre del marcador.
- **state:** indica la calidad del marcador.
- **source_cam:** nro de las cámaras que reconstruyeron el marcador.



path{m}



Attributes

- **id:** nro. identificador.
- **name:** nombre de la trayectoria.
- **state:** indica la calidad de la trayectoria.
- **n_markers:** nro. de marcadores en la trayectoria.
- **init_frame:** cuadro inicial de la trayectoria.
- **end_frame:** último cuadro de la trayectoria.
- **members:** matriz de dos filas y n_markers columnas que guardan información sobre que puntos pertenecen a la trayectoria. La primer fila indica el índice de marcador y la segunda el nro. de frame.