

## Calibracion

[-] **Datos\_imagen** : Contiene dos carpetas con imágenes disponibles para efectuar pruebas de calibración.

### [-] Tablero

- **cam<Nro\_cam>\_<Nro\_posición>.tiff** : archivo que posee la imagen de un tablero de ajedrez de  $2m \times 2m$ , con cierta posición particular en el espacio 3D numerada como <Nro\_posición>, vista por la cámara <Nro\_cámara>.
- **tablero.blend** : archivo fuente con el modelo 3D del tablero y las cámaras utilizadas. Contiene código *Python* para posicionar el tablero automáticamente.

### [-] CambioDeBase

- **cam<Nro\_cámara>.tiff**: archivo que posee la imagen del calibrador del archivo **Calibrador.blend**, vista por la cámara <Nro\_cámara>.
- **Calibrador.blend**: archivo fuente con el calibrador 3D y las cámaras utilizadas, que permite ubicar el origen de coordenadas. Contiene código *Python* para renderizar automáticamente.

### [-] Punto\_Luminico

- **punto\_luminoso.blend** : archivo fuente con el modelo 3D del punto luminoso y las cámaras utilizadas. Contiene código *Python* para renderizado.

### [-] cam<Nro\_cámara>

- **cam<Nro\_cámara>\_<Nro\_cuadro>.tiff**: archivo que posee la imagen de un punto luminoso. La posición del punto luminosos en el espacio 3D en el cuadro <Nro\_cuadro> es la misma para todas las cámaras.

[-] **Datos\_Procesados** : Contiene dos carpetas con datos de calibración relevados a partir de las imágenes de la carpeta **Calibracion/Datos\_Imagen/**.

### [-] Tablero

- **calibracion.xml**: archivo con los resultados de la calibración a partir del método descrito en **Metodo.txt**.
- **Metodo.txt** : archivo de texto que indica el método utilizado.

### [-] Punto\_Luminico

- **calibracion.xml**: archivo con los resultados de la calibración a partir del método descrito en **Metodo.txt**.
- **Metodo.txt** : archivo de texto que indica el método utilizado.

[-] **Ground\_Truth** : Contiene un archivo xml **calibracion.xml** con el ground truth de las cámaras utilizadas en la carpeta **Calibracion/Datos\_Imagen/**.