

Calibracion

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

[-] **Tablero** :

[-] **cam**<Nro_primer_cámara>_<Nro_segunda_cámara>

[-] **cam**<Nro_cámara>

- **<Nro_imagen>.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_imagen>**. El **<Nro_cámara>** del nombre de la carpeta puede ser **<Nro_primer_cámara>** o **<Nro_segunda_cámara>**. Y la numeración de la posición del tablero **<Nro_imagen>**, se comparte únicamente para la primer y segunda cámaras indicadas en el nombre de la carpeta.
- **tablero.blend** : archivo fuente con el modelo 3D del tablero y las cámaras utilizadas.

[-] **Punto_Luminico** :

[-] **<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.
- **punto_luminoso.blend** : archivo fuente con el modelo 3D del punto luminoso y las cámaras utilizadas.

[-] **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/**.