

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** :
 - [-] **<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/**.