

相机标定操作流程

相机标定操作流程

[标定流程](#)

[标定板位姿查看工具](#)

[联系作者](#)

作者: 阿凯爱玩机器人 | QQ: 244561792 | 微信: xingshunkai

[1Z实验室](#) | [B站](#) | [知乎](#)

标定流程

相机标定的方法，跟之前教程[OpenCV相机标定](#) 里面的操作过程一样。

配套代码见：[示例代码/使用Radon标定板进行相机标定](#)

- 修改标定板的配置文件 `config/camera_calibration.yaml`

```
1 #####
2 ## 相机标定的参数
3 #####
4 caliboard :      # 标定板
5   row : 9        # 行数
6   column : 14     # 列数
7   ceil_size : 12.1 # 格子的尺寸,单位mm
8   type: "radon"   # 标定板类型
9   cali_img_source_path: 'data' # 标定图像的存储路径
10  cali_info_save_path : 'config' # 相机标定信息存储路径
```

- 使用 `save_capture_img.py` 脚本采集图像数据，存储到 `data` 文件夹中。

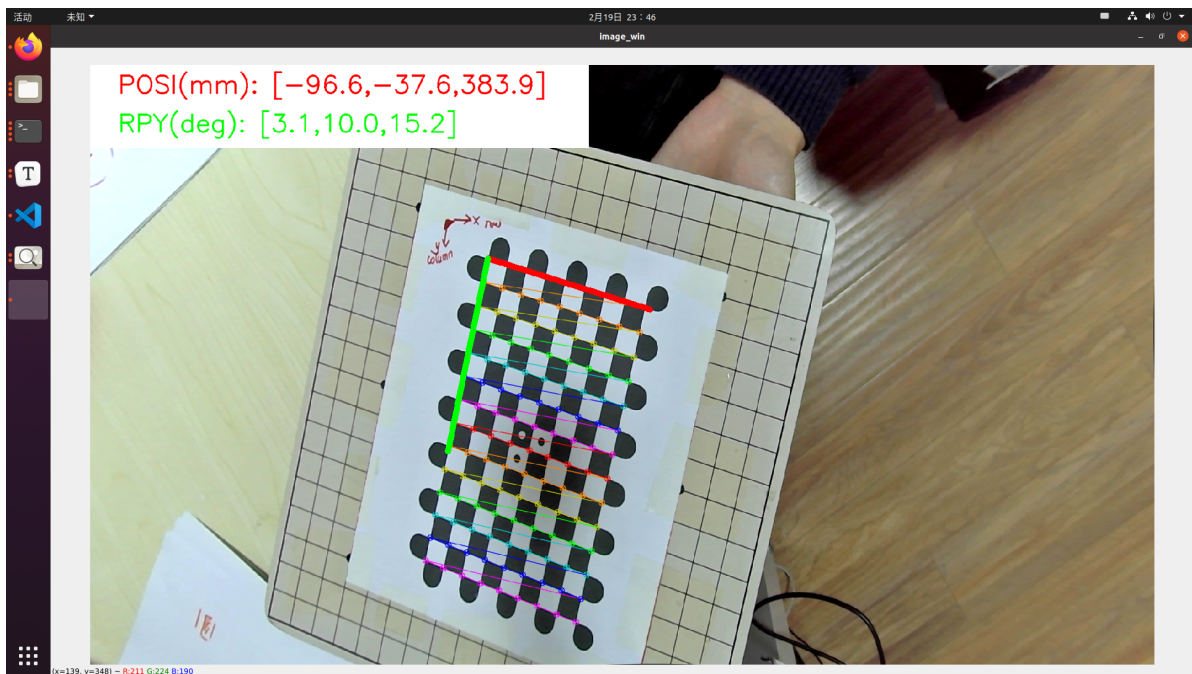
```
1 python3 save_capture_img.py
```

- 执行标定脚本

```
1 python3 camera_calibration.py
```

标定板位姿查看工具

同时针对机械臂手眼标定的场景开发了一个上位机工具，它在相机标定后可以实时显示标定板在相机坐标系下的位姿。



使用方法:

```
1 | python3 calibboard_pose.py
```

联系作者



成都深感机器人科技有限责任公司
Chengdu DeepSense Robotics Technology Co.,Ltd

邢顺凯

ShunKai Xing

机器人工程师

Robot Engineer

☎ (86) 13285816609
📞 244561792

✉ xingshunkai@qq.com
💻 www.1zlab.com

扫码加微信好友

