Calibração de câmera

Luciana G. Fazan Aluna do curso pós-graduação UFPR

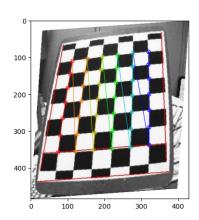
1 Calibração câmera

Para execução deste trabalho foi utilizado o GoogleColab. Código fonte está disponível no git: https://github.com/ffaza/ta2 para clonar: https://github.com/ffaza/ta2.git

```
2
  !pip install cv2_plt_imshow
  import numpy as np
5 import cv2 as cv
6 import glob
from cv2_plt_imshow import cv2_plt_imshow, plt_format
8 import matplotlib.pyplot as plt
9 import time
10 from matplotlib import pyplot as plt
import matplotlib.pyplot as plt
criteria = (cv.TERM_CRITERIA_EPS + cv.TERM_CRITERIA_MAX_ITER, 30, 0.001)
  objp = np.zeros((6*7,3), np.float32)
  objp[:,:2] = np.mgrid[0:7,0:6].T.reshape(-1,2)
14
  objpoints = []
15
  imgpoints = []
16
  from google.colab import drive
17
   #drive.authenticate_user()
  drive.mount('drive')
  list_of_image_files = glob.glob('drive/My Drive/IMAGENS_TRABALHO_TA2/TESTE6
      /LISTA/*.jpg')
   for fname in list_of_image_files:
21
       img = cv.imread(fname)
22
       gray = cv.cvtColor(img, cv.COLOR_BGR2GRAY)
23
       ret, corners = cv.findChessboardCorners(gray, (7,6), None)
24
       if ret == True:
25
           objpoints.append(objp)
26
           corners2 = cv.cornerSubPix(gray,corners, (11,11), (-1,-1), criteria
27
              )
           imgpoints.append(corners2)
           cv.drawChessboardCorners(img, (7,6), corners2, ret)
29
           cv2_plt_imshow(img)
30
           cv.waitKey(500)
31
32
  #
33
```

Listing 1: Código fonte[1] [2] [3]

Figure 1: Pontos 3d



Listing 2: Código fonte[4]

Figure 2: Do lado esquerdo a imagem original, direito imagem alterada

