

使用说明

1. 工程目录

```
|— README.md
|— src/
    |— main.cpp
|— images/
    |— calibration_target/
    |— corners/
    |— file_names.txt
|— calibration_result.txt
|— build/
    |— bin/
        |— camera_calibration
```

2. 环境配置

1. 运行环境：Ubuntu18.04, python3, gcc/g++, cmake3.2
2. 使用的库：opencv

3. 编译运行

已保留可执行文件，可在 `/build/bin` 目录下直接运行。

```
1 # 根据CMakeLists.txt进行编译
2 cd build
3 cmake ..
4 make
5 # 在binary目录下运行可执行文件，否则会出现路径错误
6 cd bin
7 sudo chmod u+x ./camera_calibration
8 ./camera_calibration
```

4. 命名规则

- 变量一律使用下划线式命名。
- 函数一律使用驼峰式命名。
- 类名一律大写。
- 由于没有使用 `cv, std` 等命名空间，所以内置变量类型和函数都由其命名空间开头，与自己定义的很好区分。

5. 版本

Version number	Updated time	Updated content
v1.0	2022.6.1	张正友法相机标定

6. 作者

HTY 2022.6.1