拍照标定程序V1.2

环境要求：

1. VS2013
2. OpenCV2.4.13
3. Matlab R2015a（仅用于标定数据格式转换，不影响其他功能）

注意：

1. 此程序功能有拍标定板、单目\多目标定、拍视差图和Matlab标定数据格式转换，其他程序正在开发中，请期待后续版本。
2. 调整顺序输入相机序号时请将窗口焦点调至相机画面，输入相机号时不会回显，按回车即可显示再次确认画面。

标定流程：

1. 进入\Bin\Photo-Calib\_V1.0\，执行Photo-Calib.bat.
2. 程序有如下菜单选项：

1.清除先前的所有cameraXX文件夹

2.开始拍照

3.备份标定图片至

Backup\脚本执行日期\脚本执行时间\Calib\camera0X\

4.标定

5.备份标定数据至Backup\脚本执行日期\脚本执行时间\

6.备份视差图至

Backup\脚本执行日期\脚本执行时间\Disps\camera0X\

7.将Matlab生成的 stereoParams.mat 文件转至OpenCV标定数据camera01\_results.xml

8.退出

1. 拍标定板时，按照提示先后输入：相机数量 – 调整顺序并保存(多目)\不读取也不调整(单目) – 不读取标定信息 – 不画中心基准线 – 是否显示帧率 。全部输入完毕之后，程序开始拍照标定板，按空格键拍照，拍照完毕按ESC退出, 脚本会回到菜单。。
2. 标定时，按照提示先后输入：单目\多目标定 - 标定板种类 – 角点行列数 – 角点间距大小，程序会自动开始标定。标定完成后屏幕会显示测距结果。此时关掉测距结果，程序关闭，脚本会回到菜单。
3. 拍视差图时，按照提示先后输入：相机数量 –读取相机顺序 – 读取标定信息 – 不画中心基准线 – 是否显示帧率 。全部输入完毕之后，程序开始拍照视差图，按空格键拍照，拍照完毕按ESC退出。程序会自动备份视差图。
4. 转换时，请将stereoParams.mat放入工程目录，然后运行转换，程序会自动将stereoParams.mat转换至camera01\_results.xml并提示转换进度。