



北京伟景智能科技有限公司

# 多相机标定操作说明

文件名称：多相机标定操作说明

文件编号：VIZUM/ZD-BD201911)-V1.0

生效日期：发布日期起	文件页数：7页
发文类型：用户手册	版本号/修订日期：001/20191118
发送部门：市场部	发布日期：2019年11月18日

## 一、简述

本文用于多相机数据标定分为设备连接通讯配置和 web 界面标定操作流程；

## 二、通讯配置说明

IP 配置：相机默认 IP 为 192.168.0.2/24，需在本地 pc 配置同网段 IP 保证网络可达，务必保证相机网线对端连接千兆网卡。

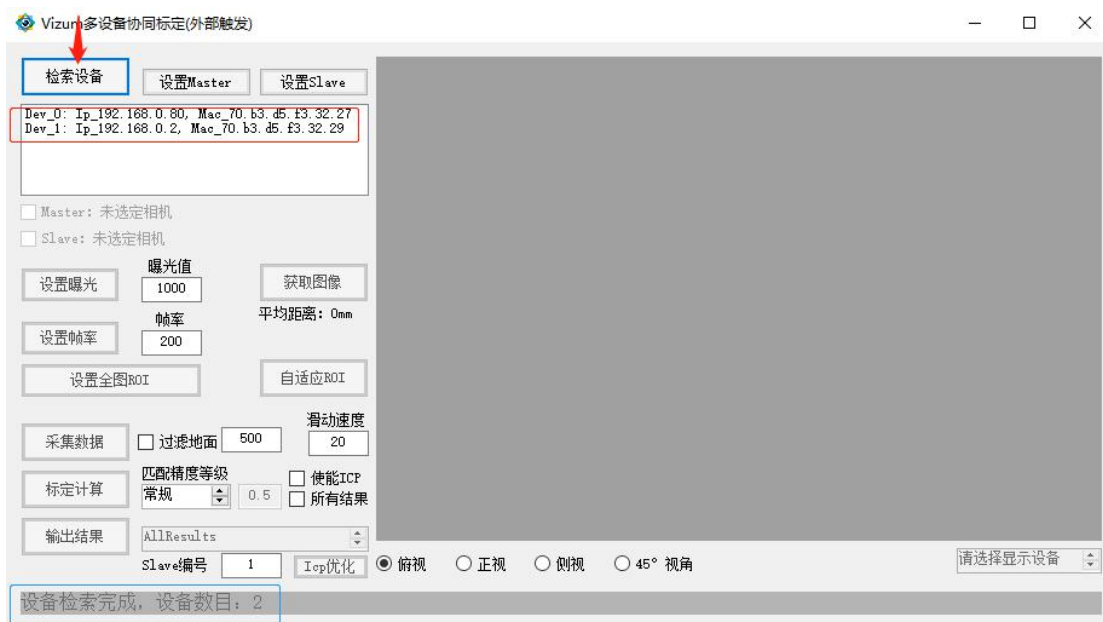
## 三、标定操作说明

(1) 运行程序：双击“VizumMultiDeviceCalibrator.exe”，进入标定界面：



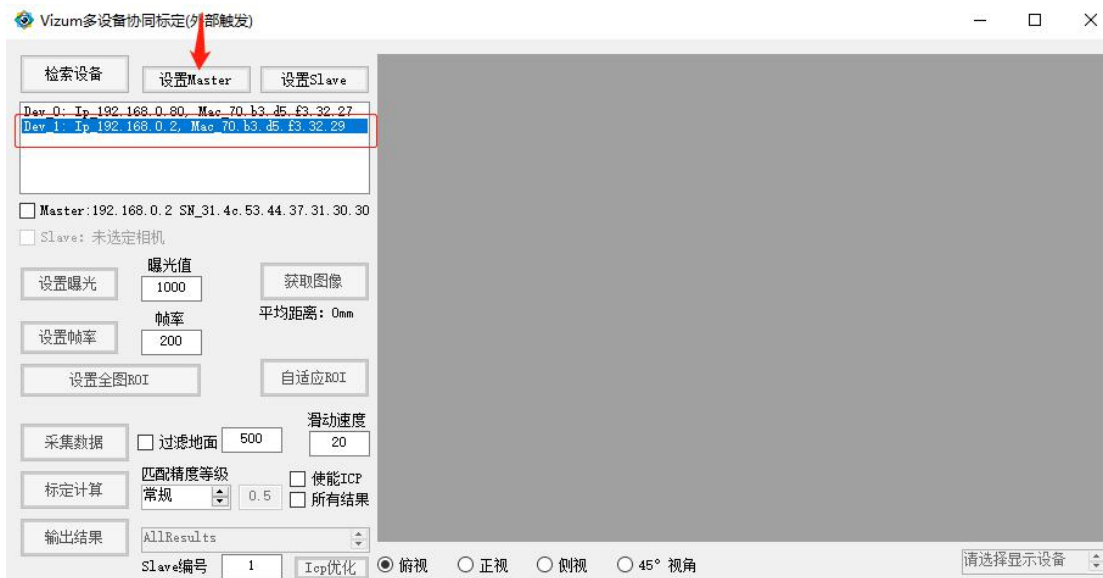
(2) 检测设备：点击“检测设备”，搜索当前局域网内连接的星光眼；

- 红色框：显示当前搜索到的星光眼
- 蓝色框：显示当前标定程序“检索设备”执行状态

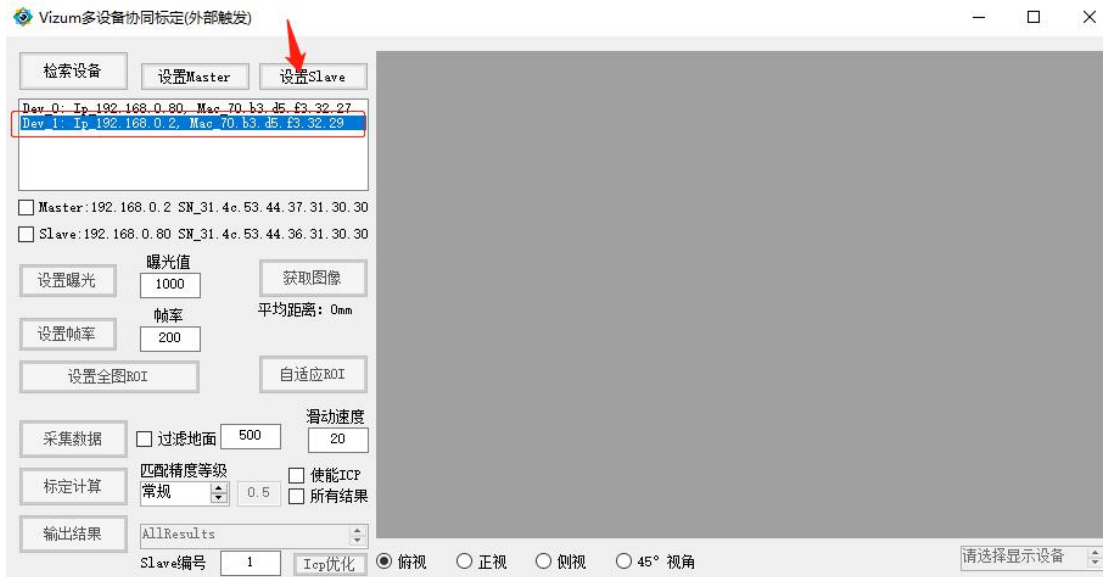


### (3) 主从设置：分别点击“设置 Master”、“设置 Slave” 进行相机设置

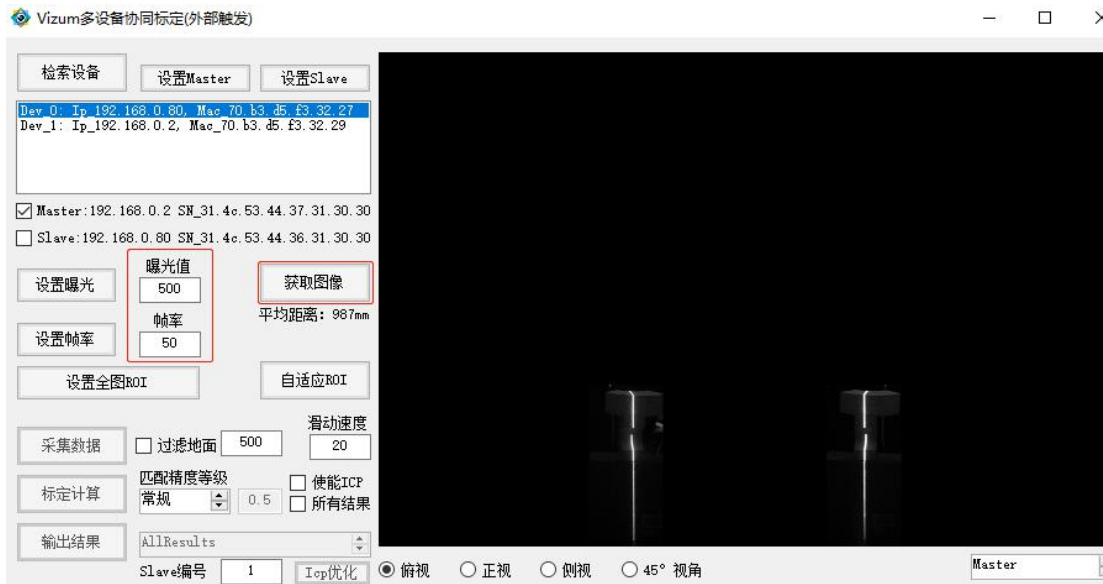
- 确定主从设备：需在安装前确定，可以先尝试设置一主相机另一相机设置为从相机然后打开“采集数据”，观察是否能够采集到双相机数据；若未采集到转换设置主从相机，再进行“采集数据”观察双相机数据是否能采集到；
- 主相机设置：已知‘192.168.0.2’为主相机，选中此相机然后点击“设置 Master”，



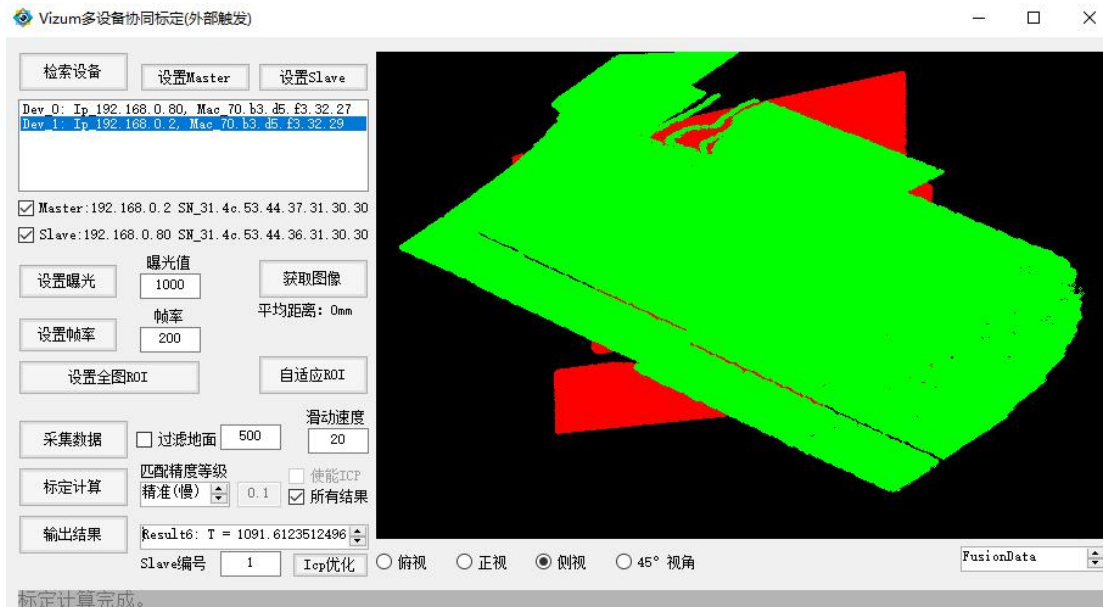
- 从相机设置：已知‘192.168.0.80’为从相机，选中此相机然后点击“设置 Slave”，



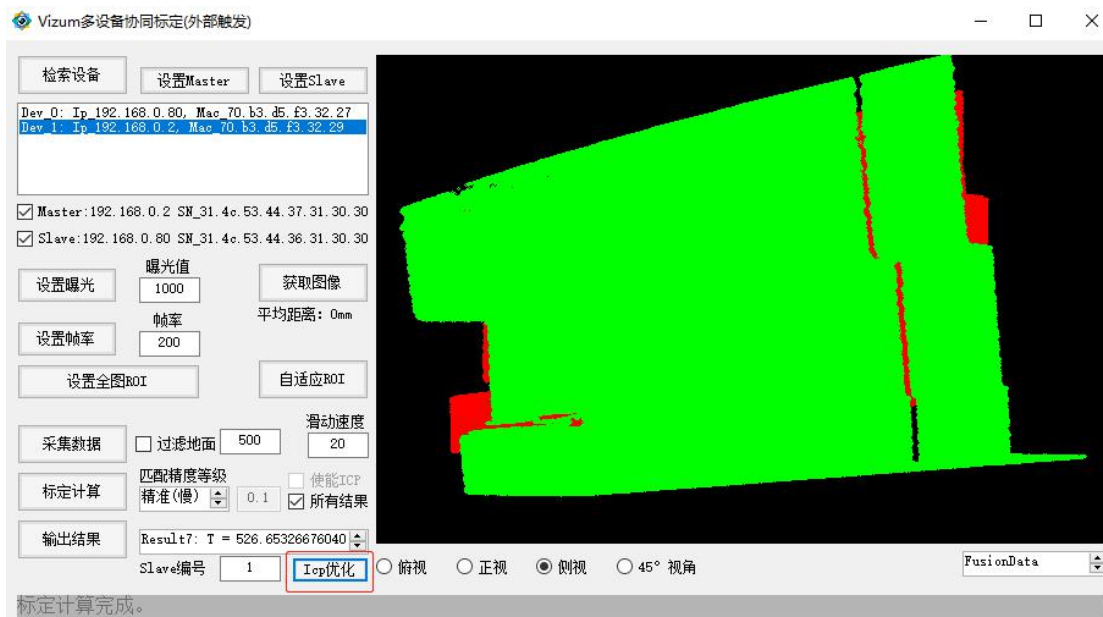
(4) 采集参数设置：依次打开主从相机进行‘获取图像’查看激光线亮度进行设置曝光，帧率设置默认 200，需修改 50 以下：



(5) 标定计算：相机参数配置完成后，依次设置匹配精度等级‘精度(慢)’、勾选‘所有结果’；然后点击“采集数据”采集 8s 后停止采集进行“标定计算”；



(6) Icp 优化: 通过选择“Result”不同情况, 通过右侧不同角度显示观察主从相机数据是否优化一致;



(7) 配置融合参数: 优化完后, 点击“输出结果”配置参数完成;

检索设备    设置Master    设置Slave

Dev 0: Ip: 192.168.0.80, Mac: 70 b3 d5 f3 32 27  
Dev 1: Ip: 192.168.0.2, Mac: 70 b3 d5 f3 32 29

Master: 192.168.0.2 SM\_31.4e.53.44.37.31.30.30  
 Slave: 192.168.0.80 SM\_31.4e.53.44.36.31.30.30

设置曝光    曝光值: 1000    获取图像  
设置帧率    帧率: 200    平均距离: 0mm

设置全图ROI    自适应ROI

采集数据     过滤地面    500    滑动速度: 20

标定计算    匹配精度等级: 精准(慢)    0.1     使能ICP     所有结果

输出结果    Result7: T = 526.65326676040

Slave编号: 1    Icp优化     俯视     正视     侧视     45° 视角    FusionData

配置参数完成。