

Kameraoppsett

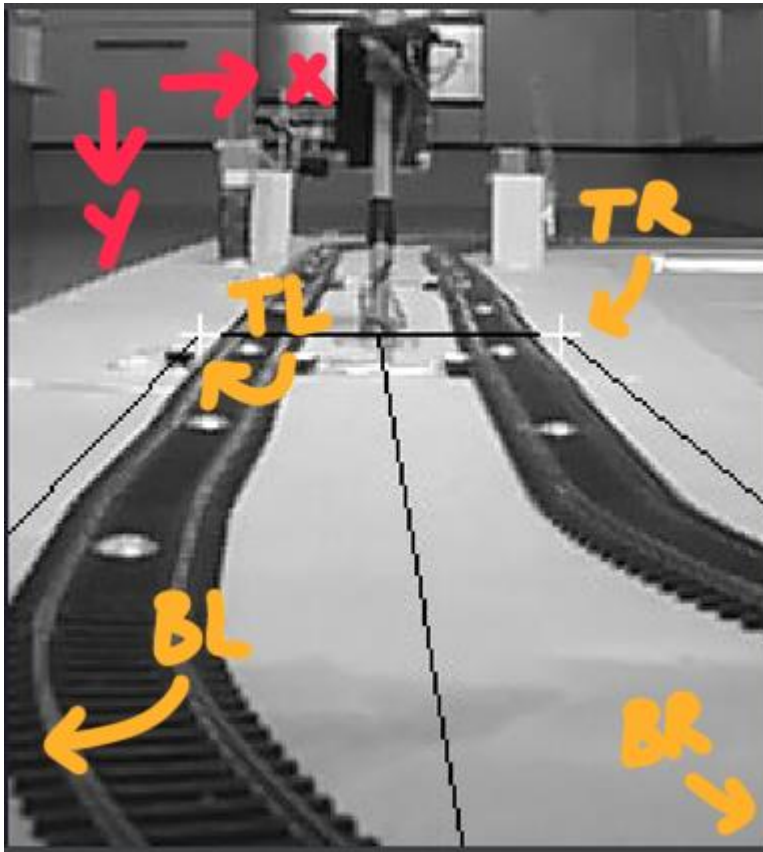
Dette dokumentet viser hvordan kameraene er vinklet/satt opp. Bruk rett program til rett kamera, alle har ulike parameter.

Eksemplene under hører til kamera 4.

For å endre selve området objekter må sees innenfor må punktene TL (*top left*), BL (*bottom left*), TR (*Top right*) og BR (*bottom right*) endres. Punktene har koordinatform: [X,Y]

```
19
20 # Settings
21 camID = 4
22 maxTrainTag = 10 #prevents ghost tags
23
24
25 # Border corners (x,y)
26 TL = [50,85]
27 BL = [-80,220]
28
29 TR = [145,85]
30 BR = [320,230]
31
32 TC = [int(TL[0] + (TR[0] - TL[0])/2), int(TL[1] + (TR[1]-TL[1])/2)]
33 BC = [int(BL[0] + (BR[0] - BL[0])/2), int(BL[1] + (BR[1]-BL[1])/2)]
34
35 imgRegion = [0,0,sensor.get_windowing()[2], sensor.get_windowing()[3]]
36
```

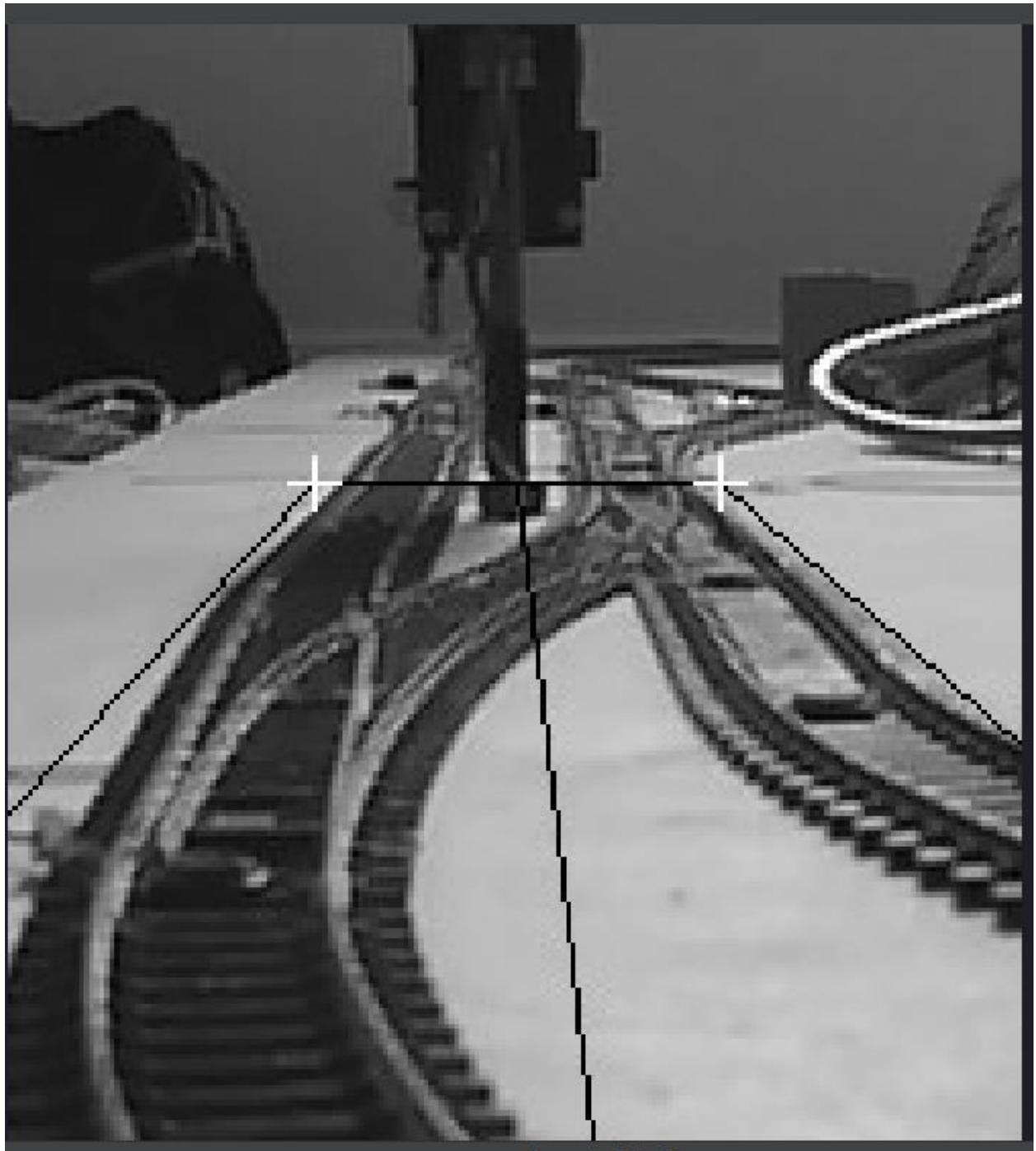
[0,0] koordinat er i øvre venstre hjørne. Y-koordinaten går nedover på grunn av at kameraene er montert opp-ned og selve programmet snur bildet til sensoren.



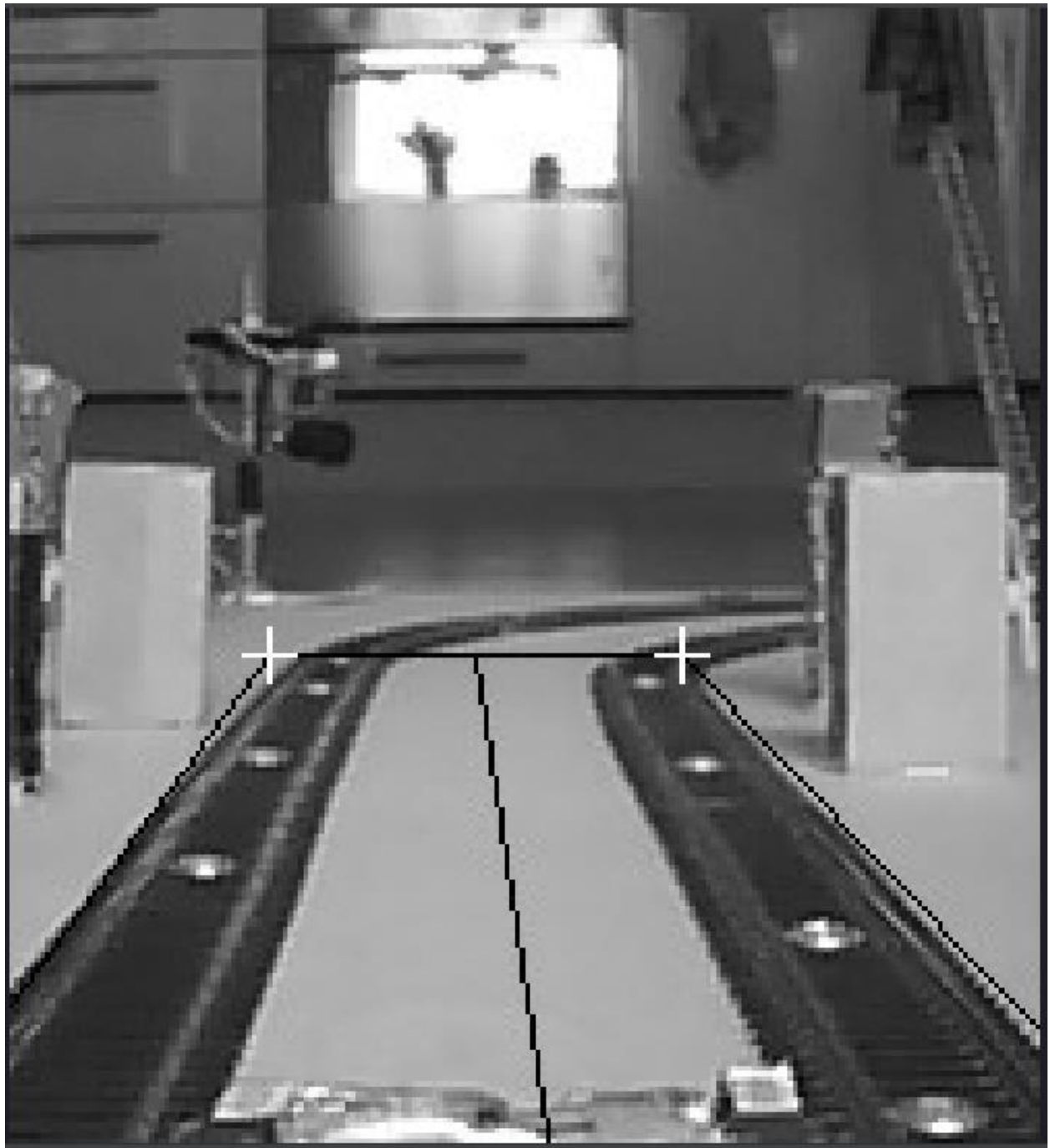
Kamera 1



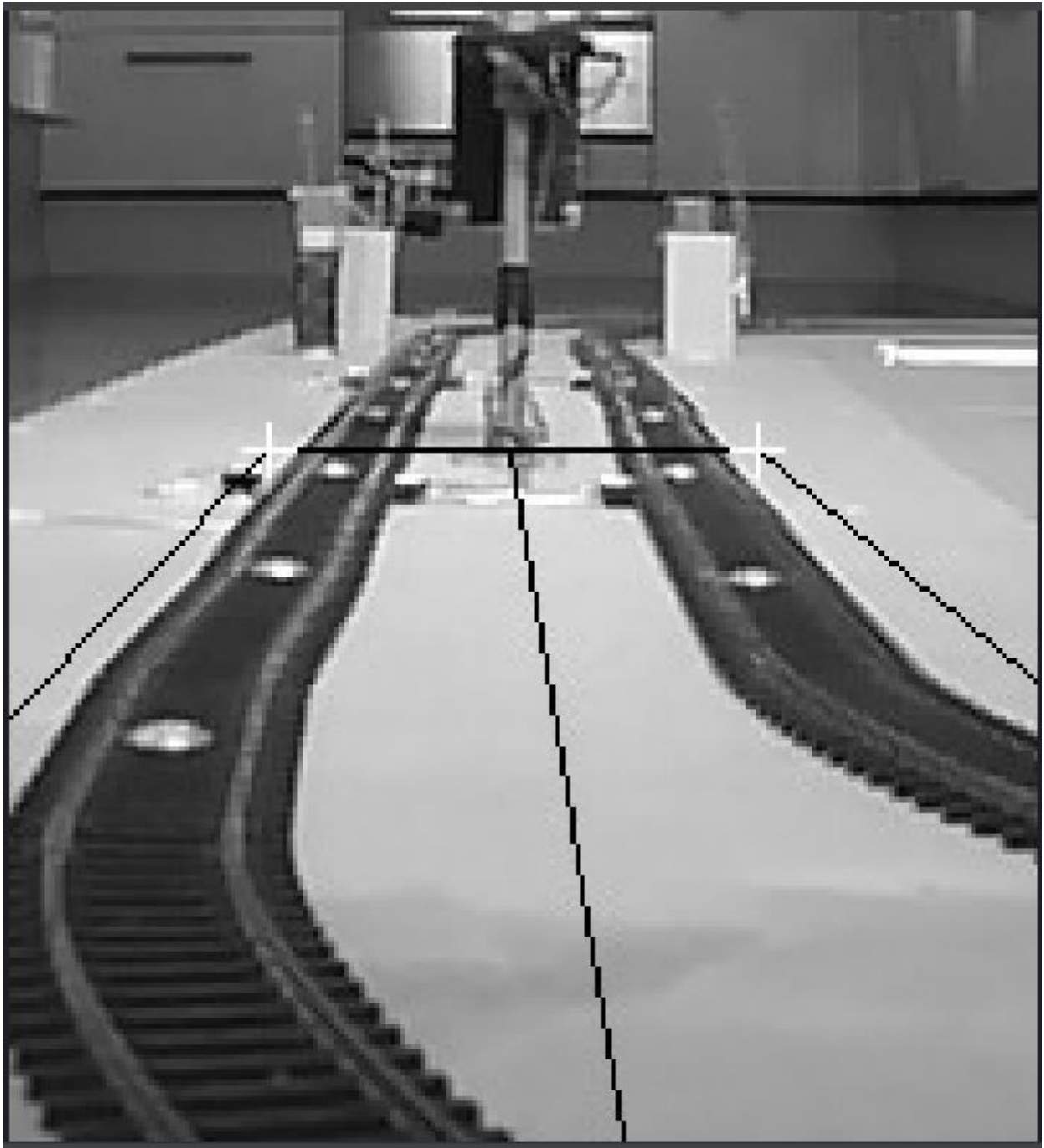
Kamera 2



Kamera 3



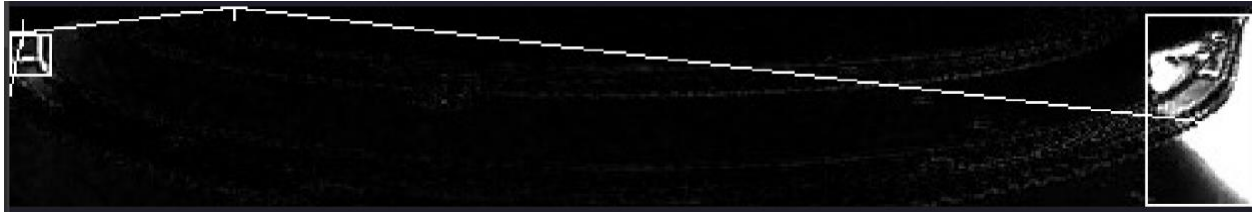
Kamera 4



Kamera 5

Litt spesielt for hjørnekameraene, ettersom disse ikke ser AprilTags.

Sett to objekter i hvert hjørne og se om kameraet klarer å se hele svingen. Ett objekt i hvert hjørne vil da bli observert på kameraet.



Kamera 6

