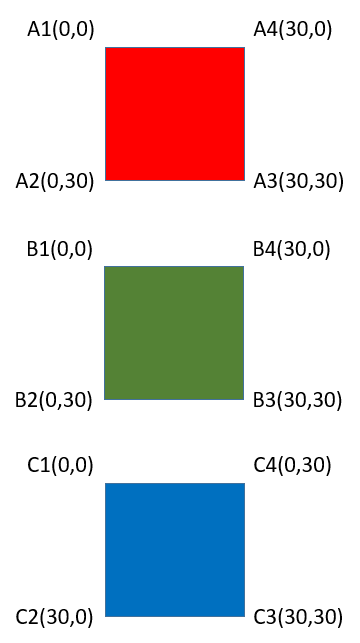
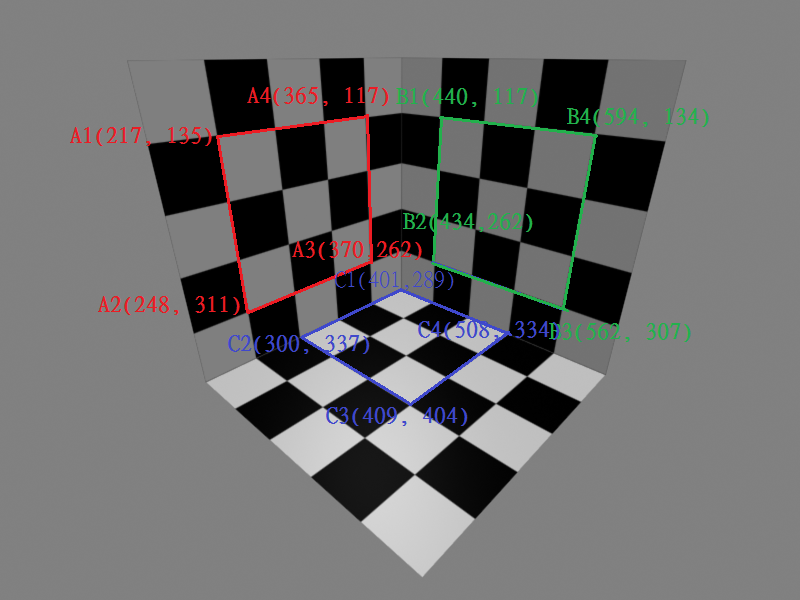
電腦視覺與應用

* 座標選擇:
  + 本作業目標相機校正，因此在選擇座標點時以易辨識的方格角落為主，作為Homography matrix的參考座標，如圖一中**紅綠藍**三個方形所標示。
* 單位矩陣之投影:
  + 由左圖所選出的座標，與右圖中的單位矩陣(邊長為30cm)作映射，可得三組Homography矩陣。
  + 利用三組Homography矩陣，可求得一組相機的內部矩陣K，以及三組對應的[R|t]矩陣
  + 題目所求為在定義座標下，相機的座標，因此選擇C矩形所對應之[R|t]矩陣(因為C矩形所定義的座標系與題目定義的座標系相同)。



* 最終結果
  + 內部參數,
  + C矩形對應之外部參數,
  + 將[R|t]做inverse, 可得相機座標為