	Pose Composition	Pose Inverse	Relative Pose
Input:	$\mathbf{x}_{ij}, \mathbf{T}_{ij}$ $\mathbf{x}_{jk}, \mathbf{T}_{jk}$	$\mathbf{x}_{ij}, \mathbf{T}_{ij}, \dots, j$	$\mathbf{x}_{ij},\mathbf{T}_{ij}$ $\mathbf{x}_{ik},\mathbf{T}_{ik}$
Output:	i $\mathbf{x}_{ik}, \mathbf{T}_{ik}$	$\mathbf{x}_{ji},\mathbf{T}_{ji}$	j $\mathbf{x}_{jk}, \mathbf{T}_{jk}$ k