# 相机矩阵

## 内参矩阵？

相机的作用就是将三维物体投影为二维图像，称为降维打击。  
也就是说，内参矩阵建立起了三维坐标与二维坐标的关系。

## 外参矩阵

相机坐标系与世界坐标系往往不重合，当我们知道点在世界坐标系种的位置，想知道点在相机坐标系种的位置时，就要通过外参矩阵。

也就是说，外参矩阵建立起了世界坐标系与相机坐标系的关系。