基本公式



即



由于噪声的存在，得到的图像的角点与实际值有偏差，记,上式化为



假设



由公式(1.2)可推出



其中表示第i行的转置，得到n组匹配点后，构造矩阵



得到方程组



将看成单位向量，得到的解为矩阵最小特征值对应的特征向量，令推出



所以