

CameraPose

- + CameraPose(cameraMatrix : Mat, distCoeffs : Mat, markerLength : float, dictionaryType : int, selectedCamera : int) : void
- + getArucoDetector() : ArucoDetector
- + getCamera() : VideoCapture
- + getCanvas(title : String) : CanvasFrame
- + calcSinglePose(cap : VideoCapture) : Mat[]
- + calcSinglePose() : Mat[]
- + calcPose() : void
- prepareMatrixForPoseEstimation(corners : List<Mat>, i : int, cornerPoints : MatOfPoint2f) : void
- drawAxis(image : Mat, rvec : Mat, tvec : Mat, length : float) : void
- calculateReprojectionError(objPoints : MatOfPoint3f, imgPoints : MatOfPoint2f, rvec : Mat, tvec : Mat) : double
- rescalePoints(corners : List<Mat>) : void