





この組を算出する方法 [R T]を算出する方法 つ位立

ろ即

画像座標系 ワールド座標系

そのためには X_{world} と U の組が必要

4.2 カメラ幾何

――ワールド座標系と画像座標系の関係



そのためには X_{world} と U の組が必要

この組を算出する方法 [R T]を算出する方法

4.3節で

4.2 カメラ幾何

――ワールド座標系とカメラ座標系の関係

ワールド座標系におけるカメラ座標系の位置姿勢は カメラの移動に応じて変化する

▶回転や平行移動によって表される