





幾何學的整合性在實現中



→→→→→**多岐な技術を用いる**

現実空間の中で・・・

カメラはどこにあるか  
どこを向いているか

を算出することが必要！！

実際は光学的整合性も必要

ex)影とか反射とか

# → 第4章の主題





# 4.1 拡張現実感とは

幾何学的整合性を実現するために

→→→コンピュータビジョン技術を用いる

現実空間の中で・・・

カメラはどこにあるか

どこを向いているか

を算出することが必要！！

→第4章の主題

実際は光学的整合性も必要

ex)影とか反射とか

## 4.2 カメラ幾何

ワールド座標系：現実空間の  
任意の場所を原点とする

カメラ座標：カメラの光学中心を原点  
光軸方向をZ軸とする

画像座標：左上が原点

[draw.io](https://draw.io)