

4.2 カメラ幾何

今までの・・・

$$s\tilde{u} = K [R \quad T] \tilde{X}_{world}$$

$$s\tilde{u} = H \tilde{X}_{XY}$$

は歪みのない理想的なレンズの場合

実際は、歪み補正が必要

→歪みパラメータを算出する必要がある

