TRKinecttooltoKinect =

0.8050 -0.5931 -0.0115 -0.0466

0.0243 0.0136 0.9996 0.0360

-0.5927 -0.8050 0.0253 0.0082

0 0 0 1.0000

导出Localtoworld转成右手系，外部计算全是右手系，HoloLens内为左手系

模型Y转180与Kinect视角完全相同





