

230517 정리

해야할 일

1. 3D 공간에 물체 구현. $K[R|t]w2c$

1. $[R|t]w2c$ 의 역함수 $[R|t]c2w$ 구함.
2. $[R|t]c2w$ 에 $[P]c$ (물체의 카메라 상의 좌표 곱하면 $[P]w$ (현실의 좌표) 나옴.

2. Hand의 공간좌표 구현. $K[R|t]h2c$

1. $[R|t]h2c$ 에 $[P]h$ (손의 좌표) 곱하면 $[p]c$ (카메라 상의 좌표) 나옴

3. $[P]w$ 와 $[P]h$ 2개가 같은 곳에 있으면 증강현실 구현 완료

- OpenGL로 월드에 구 띄우기
- 역함수 구하기.
- 걸리는 시간 측정하기

작동 시간 측정

- $[R|t]h2c$ (solvePnP Hand to world)
 - 평균: 0.015020 sec
 - 최대: 0.046875 sec
- $[R|t]w2c$
- $[R|t]c2w$

OpenGL - OpenCV cap이미지에 구 띄우기

OpenGL Sphere

- OpenGL로 구 띄우기

webcam

- OpenCV의 웹캠 화면에 띄우기...?