**Auffälligkeiten im Synthetischen Beispiel:**

Aufbau und Beobachtung Synthetisches Beispiel

* projectedPointsK1 werden in mm gesetzt, danach in px umgerchnet(bilden Objektkoordinaten)
* Hierzu werden die beiden Kameramatrizen der 6D un der 60D benutzt
* projectedPointsK1 werden zuvor über Rotation und Translation der Kamera2 in PC2 überführt
* danach werden die Punkte normalisiert
* F wird berechnet
* E wird berechnet
* Bei der Rekonstruktion der exterenen Kameraparametern kommt es zu einigen Auffäligkeiten
* S1 und S2 sind bis auf ihre Vorzeichen identisch
* Laut der Determinaten von R ist die Rotation linksdrehend
* Nullspace[E] und NullSpace[S] sollten das selbe Ergebnis bringen 🡪 auch hier sind die Vorzeichen verschieden 🡪 die von E stimmen, die von S nicht
* Ansonsten stimmen Werte und Drehung

Bei realBeispiel stimmen z-Werte nie das andere so ein bisschen warum????  
Koordinaten der Punkte die reinkommen??