定义

空间三维几何位置与图片中对应位置的关系，需要建立几何模型

坐标系转换

世界坐标系：以物体为中心，描述空间中物体与被摄物的坐标关系

相机坐标系：以镜头光心为原点，z为光通过的方向

世界坐标系->相机坐标系

旋转：旋转矩阵、欧拉角、四元数、轴角、李群与李代数

旋转的应用场景：惯性导航，机器人学（机械臂，无人机姿态，SLAM）