1、将姿态变换成相应的矩阵，到得世界坐标到相机坐标的转换矩阵

pose\_to\_hom\_mat3d (Pose, TransWorld2Cam)

2、将原点坐标(0,0,0)变换到相机坐标中相应的位置

affine\_trans\_point\_3d (TransWorld2Cam, 0, 0, 0, OrigCamX, OrigCamY, OrigCamZ)

3、将相机坐标中的点变换到图像坐标中，这里需要用到相机的内参数

project\_3d\_point (OrigCamX, OrigCamY, OrigCamZ, CamParam, Row0, Column0)

4、连接各点。