410

770   2195

772

2211

1765

2211

2197

Trajectory estimated using EPnP
— x
— y
— z

Z
1.5
1.0
0.5
0.0
-0.5
-1.0
-1.5

X
-1.5 -1.0 -0.5 0.0 0.5 1.0 1.5

Y
1.5 1.0 0.5 0.0 -0.5 -1.0 -1.5