

Z

57

15 17 26

64 1

48 43

78 86

62 8 50 ₂

Trajectory estimated using Kabech (PnP inlier Х У Z 1.5 **18**9 1.0 **-3**3 42 0.5 **J**77 0.0 _65 -0.5 1² 63 **8**7 -1.0 **1**22 -1.5 1.5 1.0 0.5 0.0 -0.5 -1.0 5 $^{-1.5}$ $_{-1.0}$ $_{-0.5}$ **4**66 0.0 X 0.5 152 -1.5 **1**95 23 3

16