

Summary

- ICp 에서 잘 자기유점 찾을때 Netwon Method 쓰는 이유?

그냥 미분하면 안되나? rotation 고려. 즉 r 때문이다

$\| \vec{r_{ij}} - p \|^2$ 에 r은 $(\sin\theta, \cos\theta, x, y, z)$ 가 있어서 미분 못함 \Rightarrow 그래서 수치적으로 풀다

- 회전행렬 $\Rightarrow \begin{bmatrix} \cos\theta & -\sin\theta & 0 \\ \sin\theta & \cos\theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$

- 왜 계속 iterate 함? 한 번에 안맞춰 지나?

\Rightarrow 가장 자점 지점이 기준이기 때문에

— | \Rightarrow — | 이된다 이거는 나랑은 다른 단 || 좌는 지리가 많다

그래서 — | 에서 || 가 되도록 더 iteration 반복하는 것이다.

- Outlier 란
 - 6자정도 \Rightarrow x, y, z , 3차원 6자리, 2차원
 - 3자정도 \Rightarrow x, y , 2(좌절 1개)
- \Rightarrow 알고리즘에 반하는 데이터

