

1 関数

$$\text{カメラ行列} = \begin{bmatrix} fx & 0 & cx \\ 0 & fy & cy \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

fx = 幅

cx = 幅/2

fy = 幅

cy = 高さ/2

PnP (Perspective n-point problem) 関数

カメラ内部からカメラ外部（回転ベクトル，並進ベクトル）を出力

projectpoint 関数で，3次元情報を2次元へと

$$\begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = R \begin{bmatrix} U \\ V \\ W \end{bmatrix} + t$$