

参数记录		左摄像机	右摄像机
内参数	内参矩阵	$\begin{bmatrix} 719.8 & 0 & 0 \\ -0.871 & 724.5 & 0 \\ 0.216 & 257.9 & 1 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 722.8 & 0 & 0 \\ -0.294 & 727.4 & 0 \\ 337.2 & 237.3 & 1 \end{bmatrix}$
	畸变向量	$[0.216 \quad -0.714 \quad 0.902]$	$[-0.256 \quad -1.162 \quad 2.24]$
外参数	旋转矩阵	$\begin{bmatrix} 1 & 0.00042 & -0.0036 \\ -0.00041 & 1 & 0.00502 \\ 0.00336 & -0.00502 & 1 \end{bmatrix}$	
	平移向量	$[-68.714 \quad -0.7531 \quad 0.2987]$	