

		左摄像机			右摄像机		
内参数	内参矩阵	719.8	0	0	722.8	0	0
		-0.871	724.5	0	-0.294	727.4	0
		330.5	257.9	1	337.2	273.3	1
外参数	畸变向量	0.216	-0.714	0.902	-0.256	-1.162	2.24
	旋转矩阵	1	0.00042	-0.0036	-0.00041	1	0.00502
		0.00336	-0.00502	1			
外参数	平移向量	-68.714	-0.7531	0.2987			