

1. 相机内参：描述相机坐标系下的点到像素坐标系下的对应关系

相机外参：相机的位姿  $R, t$  称为相机外参，作用是确定相机坐标与世界坐标系之间相对位置关系。

2. 相机的焦距越大，FOV 越小。

3. 相机焦距  $f=37.5\text{mm}$