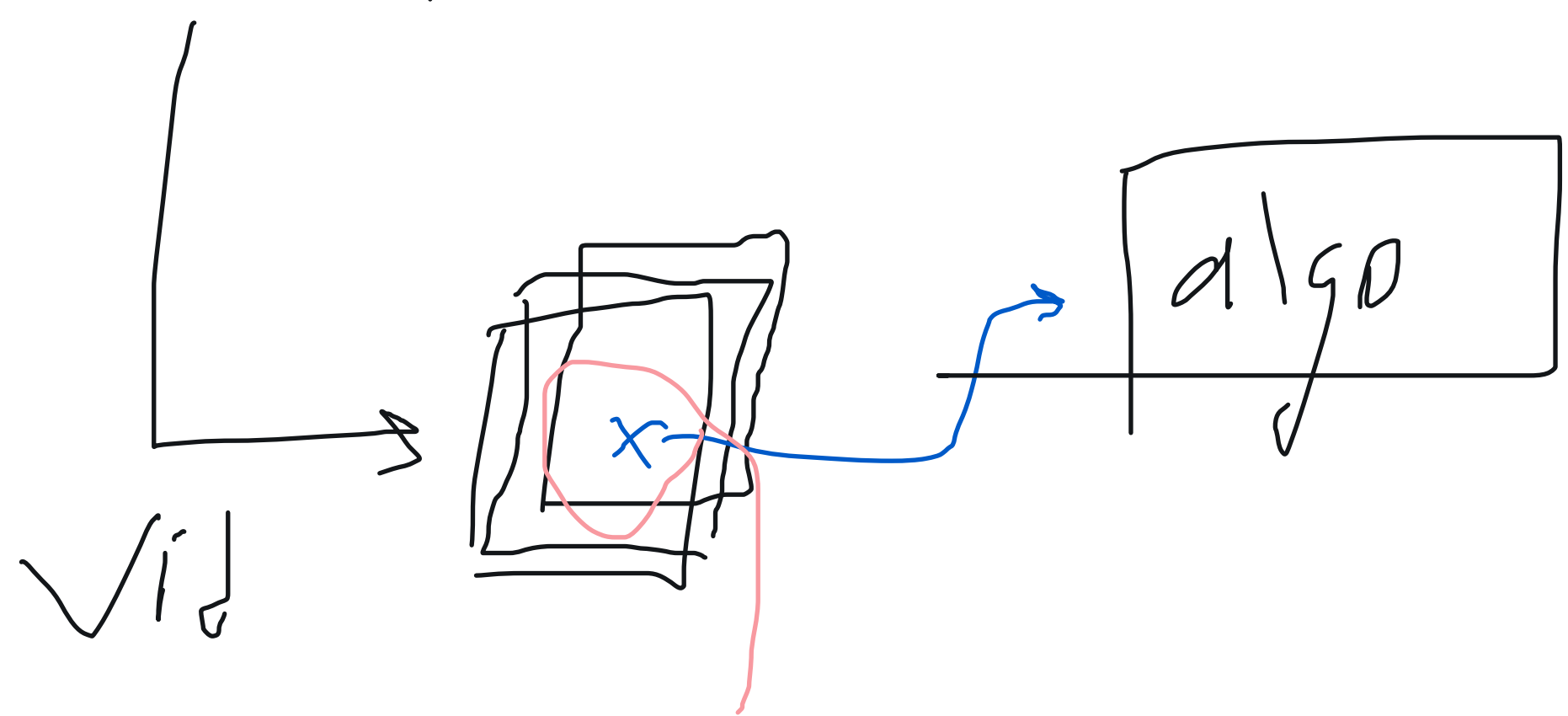
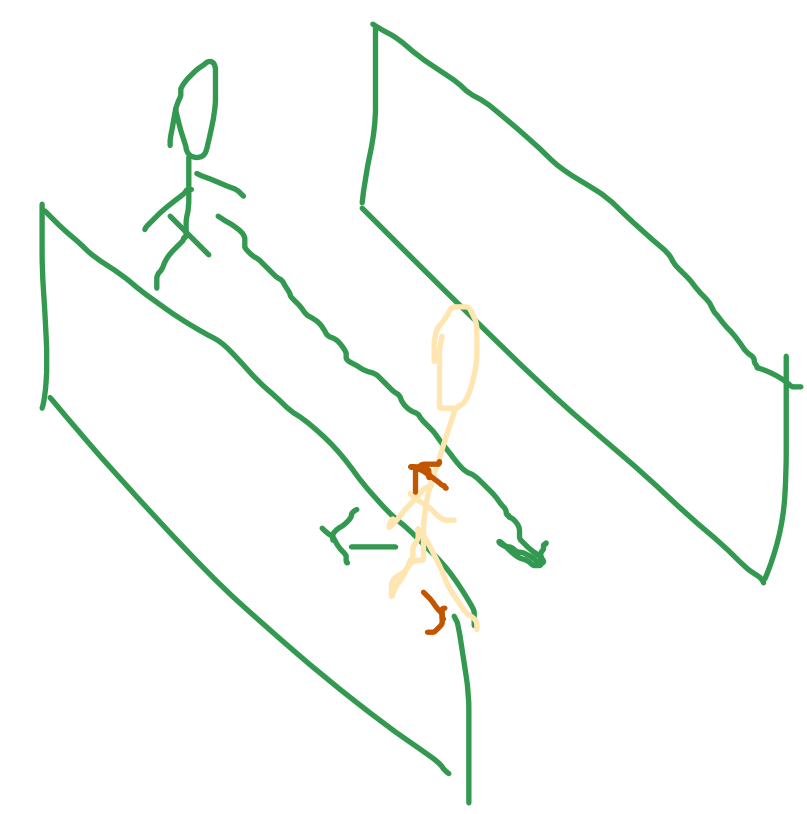


8 nokta seçip onların hem fotoğraftaki hem de gerçek dünyadaki pozisyonlarını veriyoruz, algoritma mapping'i hesaplıyor (2D'ye)

algoritma bu 8 nokta için (ve aralarında bizim sonradan ona vereceğimiz tüm noktalar için) loc\_x, loc\_y veriyor



loc\_x, loc\_y



biz buna bir heuristic olarak BB'nin alt çizgisinin ortasını veriyoruz bu tabi kamera pozisyonuna göre falan yanlışımlara dönebilebilir

