

- 2.1

BA 的时间消耗很大 来自 4 求逆。

可以利用 L1 的稀疏性优化加速

- ① 相机 Pose
- ② 相机 内参
- ③ 特征点 P 的位置
- ④ 投影后坐标

- Pose: { 旋转
平移

euler angle : Θ 奇异点, \oplus 人类直观
 quaternion \oplus : 克服奇异点 \ominus 不直观
 rotation matrix \ominus : 9 DOF 表示 3 DOF
 欧拉角公式 (Rodriguez formula)

- point position

$(x, y, z, 1)$ homogeneous projective. 无穷远点
且仿射, 有限, 张成的

$(x, y, z, 1)$ homogeneous affine.
缺点: 大的 x, y, z 改变才能
改变显著性.

- 后续工作.

3.4 节 是类似于 直接法的应用. intensive-based method.