

## 歪み補正量の算出式

### Brown の式(1971)

$$\Delta x = x \cdot \frac{dr}{r} + p1 \cdot (r^2 + 2x^2) + 2 \cdot p2 \cdot x \cdot y$$

$$\Delta y = y \cdot \frac{dr}{r} + p2 \cdot (r^2 + 2y^2) + 2 \cdot p1 \cdot x \cdot y$$

$$(dr = k1 \cdot r^3 + k2 \cdot r^5 + k3 \cdot r^7 \quad , \quad r = \sqrt{x^2 + y^2})$$

$\Delta x$  ,  $\Delta y$  :  $x$  ,  $y$  に対する補正量

$x$  ,  $y$  : 画像座標

$k1$  ,  $k2$  ,  $k3$  : 放射方向歪み係数

$p1$  ,  $p2$  : 接線方向歪み係数

iWitness(Photometrix 社)の仕様による

※お申し込みの前に、お客様にてご使用されているソフトが上記の式に対応していることを、ご確認ください。