视觉 SLAM 十四讲: 从理论到实践(第二版) 勘误表

高翔

日期: November 26, 2019

1 勘误表说明

由于能力所限,书籍内容难免有一些错误,我们对此表示抱歉。在这个文档里,我们列出自第 一次印刷(2019年8月)后书中的错误。大多数错误应该会在下一次印刷中修复。所以,请读者留 意扉页中的印刷次数, 并对照本文档进行斟别。

对于代码的改动,请参照当前的 github 页面,勘误表仅针对书籍内容。本勘误表仅对第二版书 籍有效,第一版书的勘误请参考第一版书对应的 github 页面。

由于排版可能在不同印刷次数中存在微小改动,勘误表中的页面和段落等标记,仅针对当前次 印刷有效。

如果您认为书中内容存在错误,请给我发邮件,或者通过出版社提供的反馈通道发送信息。直 接给我发邮件会比较方便。

表 1: 第一次印刷勘误

2 第一次印刷 (2019年8月)

序号	位置	改动前	改动后	说明
1	彩页1右上图标题	拓扑地	拓扑地图	美编加工时漏字
2	式 3.41	$\theta = \arccos(\frac{\operatorname{tr}(R-1)}{2})$ $= \arccos(2s^2 - 1).$	$\theta = \arccos(\frac{\operatorname{tr}(\mathbf{R}) - 1}{2})$ $= \arccos(2s^2 - 1).$	tr 括号位置有误
3	P188 终端输入	d1.png d2.png	1_depth.png 2_depth.png	深度图文件名
4	参考文献 61	P3p(blog)	删除	网站已过期,网址不可访问
5	P326 式 (12.14)	$d_C P_C = \dots$	删除最右侧 t_{RW} 前的 K	多一个 K
6	P156	金字塔是计算图视觉中	计算机视觉中	错别字

3 第四次印刷 (2019年10月)

表 2: 第四次印刷勘误

序号	位置	改动前	改动后	说明
7	P265 第 10 讲主要目标	第3条	删去	正文内未介绍 IMU(计划但没有实装)

4 第五次印刷 (2019年11月)

表 3: 第四次印刷勘误

序号	位置	改动前	改动后	说明
7	P265 第 10 讲主要目标	第3条	删去	正文内未介绍 IMU(计划但没有实装)

5 一些不在勘误表内的改动

除上述改动之外,还有一些不在书籍文本内的改动,需要向读者说明。大部分这里的勘误来自于 github issues。它们在代码中已经被修复,但书里的文本会滞后于 github 的更新速度。

- 1. 第 4 讲的 examples/trajectorError 例子中,构造 SE3 的部分四元数应该使用 w, x, y, z 顺序。
- 2. 第 7 讲的 orb_self.cpp 例子中, 375 行改为 int idx_pq = i * 32 + k;
- 3. 第 8 讲的直接法实现,需要使用 OpenCV 4 支持的 cv::parallel_for_ 函数。如果读者使用较旧的版本,需要对代码做一些改动。具体的改动方法请参照对应版本的 OpenCV 文档,或者参考 https://github.com/gaoxiang12/slambook2/issues/32。