1. 对点云滤波，分成两步，首先根据所有人脸关键点的最大深度和最小深度过滤点云。其次根据欧式距离对点云进行离群点移除。
2. 通过拟合二次曲面的方法，计算点云每个点的平均曲率。
3. 使用ICP算法，将点云注册到模型。
4. 计算每个点到模型曲面的加权距离。
5. 计算点云每个点到模型曲面的加权距离，再统计最大值和平均值，将单张图片测试结果存储到数据库。
6. 编写批量测试程序（主要是sqllite数据库的读写程序）。（未完成）