一、任务说明：利用现有视频数据编程实现基于特征点的视觉里程计，得到相机的运动轨迹。

二、相关参数：

1. 相机内参矩阵K：

K =

1404.66905390722 0 771.635902071306

0 1529.1948413362 403.648273348889

0 0 1

2. 相机距地面高度：1.2m。

三、成果提交

提交相机运动轨迹结果图+实现原理及流程的文档。