Sheet1

	User Table (用户表)									
字段名	类型	默认值	非空	自动递增	是否唯一	备注				
id	int		Υ	Υ	Υ	primary key				
account	Varchar(32)		Υ	N	Υ	账号				
password	Varchar(32)		Υ	N	N	密码				
nickname	Varchar(32)		N	N	Y	昵称				

Robot Table(机械手表)									
字段名	类型	默认值	非空	自动递增	是否唯一	备注			
id	Varchar(32)		Υ	N	Y	primary key			
joints	Tinyint		Υ	N	N	轴数			
type	Enum{RR, KENT, DDR}		Υ	N	N	类型			

	Camera Table (相机表)									
字段名	类型	默认值	非空	自动递增	是否唯一	备注				
id	Varchar(32)		Υ	N	Y	primary key				
use_type	Varchar(32)		Υ	N	N	类型				
producer	Varchar(32)		N	N	N	产商				

	Generate Data Table(梗概表)								
字段名	类型	默认值	非空	自动递增	是否唯一	备注			
id	int		Υ	Y	Y	primary key			
robot_id	Varchar(32)		Υ	N	N	foreign key			
user_id	int		Υ	N	N	foreign key			
location_list	Varchar(256)		N	N	N	后端代码实现,并不存入数据库			
pic_date	DateTime		N	N	N	拍照日期			
dh_date	DateTime		N	N	N	DH优化日期			
fb_date	DateTime		N	N	N	正反手日期			

Sheet1

	Single Calibration Table(单目标定数据表)									
字段名	类型	默认值 非空	自动递增	是否唯一	备注					
id	int	Y	Y	Y	primary key					
camera_id	Varchar(32)	Y	N	N	foreign key					
n_camera_args	Varchar(256)	N	N	N	uri, 优化前的相机内参					
p_camera_args	Varchar(256)	N	N	N	uri, 优化后的相机内参					
n_distortion_args	Varchar(256)	N	N	N	uri, 优化前的畸变参数					
p_distortion_args	Varchar(256)	N	N	N	uri, 优化后的畸变参数					
n_toc	Varchar(256)	N	N	N	uri, 优化前的Toc					
p_toc	Varchar(256)	N	N	N	uri, 优化后的Toc					
n_projection_err	double	N	N	N	优化前的投影误差					
p_projection_err	double	N	N	N	优化后的投影误差					
found_mask	Varchar(256)	N	N	N	uri					
img_pts	Varchar(256)	N	N	N	uri					
img_size	Varchar(256)	N	N	N	mysql无list类型,用string代替,后端代码实现类型转换					
obj_pts	Varchar(256)	N	N	N	uri					

	Stereo Calibration Table(双目标定数据表)								
字段名	类型	默认值 非空	自动递增	是否唯一	备注				
id	int	Y	Y	Y	primary key				
I_camera_id	Varchar(32)	Y	N	N	foreign key				
r_camera_id	Varchar(32)	Y	N	N	foreign key				
I_cam_matrix	Varchar(256)	N	N	N	uri				
r_cam_matrix	Varchar(256)	N	N	N	uri				
I_dist_coeffs	Varchar(256)	N	N	N	uri				
r_dist_coeffs	Varchar(256)	N	N	N	uri				
rt_cam_a2_cam_b	Varchar(256)	N	N	N	uri				
stereo_E	Varchar(256)	N	N	N	uri				
stereo_F	Varchar(256)	N	N	N	uri				
stereo_R	Varchar(256)	N	N	N	uri				
pixel_err	double	N	N	N					

Sheet1

	DH Optimist Table (DH优化数据表)								
字段名	类型	默认值	非空	自动递增	是否唯一	备注			
id	int		Υ	Y	Y	primary key			
model	Enum{SM, Faset}		Υ	N	N				
angle_offset_full	Varchar(256)		Ν	N	N	uri			
joint_scale_factor	Varchar(256)		Ν	N	N	uri			
refine_pixel_err	Varchar(256)		Ν	N	N	uri			
robot_parm	Varchar(256)		N	N	N	uri			
tot	Varchar(256)		N	N	N	uri			
trc	Varchar(256)		N	N	N	uri			
a_offset_six_parm	Varchar(256)		N	N	N	uri			
c_offset_six_parm	Varchar(256)		Ν	N	N	uri			

	Inverse test Table(正翻手测试数据表)									
字段名	类型	默认值	非空	自动递增	是否唯一	备注				
id	int		Υ	Y	Y	primary key				
opt_all_ik	Varchar(256)		N	N	N	uri				
ik_err	Varchar(256)		N	N	N	uri				
I_cam_img_pts	Varchar(256)		N	N	N	uri				
r_cam_img_pts	Varchar(256)		N	N	N	uri				
pixel_err	double		N	N	N					
total_pixel_err	double		N	N	N					

	Location List Table									
字段名	类型	默认值	非空	自动递增	是否唯一	备注				
id	int		Υ	Y	Υ	primary key				
g_id	int		N	N	N	foreign key, Generate Table ID				
single_ca_id	int		N	N	N	foreign key, Single calibration table ID				
stereo_ca_id	int		N	N	N	foreign key, stereo calibration table ID				
dh_id	int		N	N	N	foreign key, DH Optimist table ID				
inv_id	int		N	N	N	foreign key, inverse test table ID				