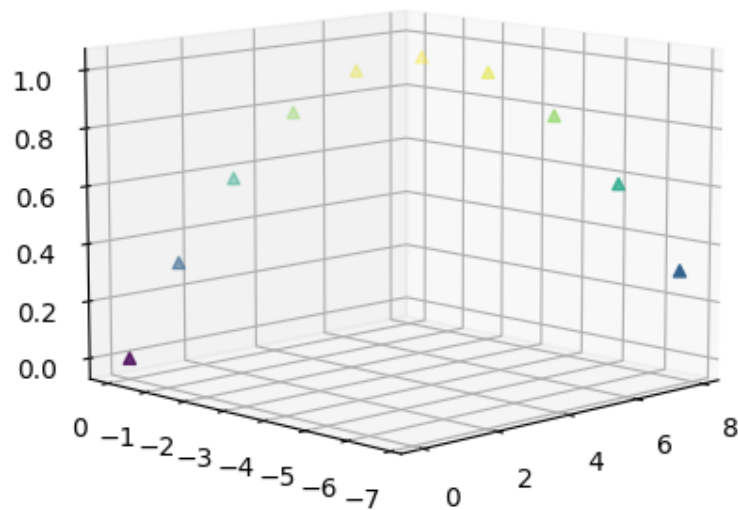


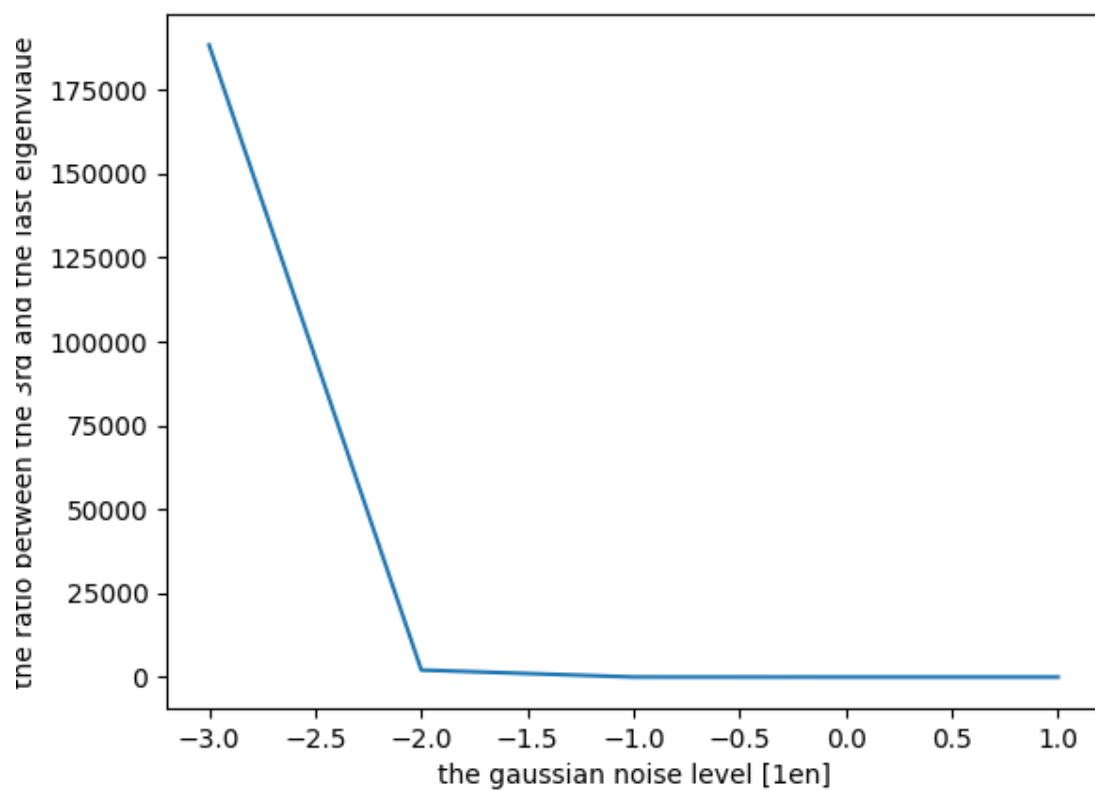
为了进行对比实验,对于uv的观测添加了gaussian噪声,按照噪声等级,记录对应的特征值的比例.



图一 . 相机各时刻的相对位姿

实验结果如下图所示,当噪声较小时,svd估计的结果相对准确,对应的就是最后一个特征值的大小很小,而随着噪声增加,最后两个特征值大小逐渐接近,这也意味着,我们无法找到特征值接近0的特征向量.

由此可以说明,噪声将会让我们在三角化后无法取得准确的结果.



图二. 最小特征值比例随噪声变化