1 SO3 乘法成群:

封闭性: $\forall R1, R2 \in SO3, R1 * R2 \in SO3$

结合律: $\forall R1, R2, R3 \in SO3, (R1*R2)*R3 = R1*(R2*R3)$

逆: $\forall R1 \in SO3, \exists R^{-1} \in SO3, R^{-1} * R = I$

SE3 乘法成群:

SE3 中, 主要证明其逆:

$$T1 = \begin{bmatrix} R1 & t \\ 0 & 1 \end{bmatrix} T2 = \begin{bmatrix} R2 & t \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T^{-1} = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \Rightarrow T * T^{-1} = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE3, \exists T = \begin{bmatrix} R^{-1} & -t * R^{-1} \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in SE$$

结合律:任意 T1,T2,T3 属于 SE3, 可得 T1*T2*T3 = T1* (T2*T3)

Sim3 中乘法成群:也是主要证明其逆:

$$\exists S^{-1} = \begin{bmatrix} R^{-T}/s & -t * R^{-T}/s \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \in Sim3, \Rightarrow S * S^{-1} = 1$$

2 李代数(R(3),R,X)验证:

封闭性: $\forall a, b \in \mathbb{R}^3, a * b \in \mathbb{R}^3$

任意 a,b,c 属于 R3; j, k 属于 R, 有:

 $(j*a + k*b) \times c = j*(a \times c) + k*(b \times c);$

 $c \times (j*a + k*b) = j*(c \times a) + k*(c \times b)$

故满足双线性;

任意 a 属于 R3; $a \times a = 0$, 故满足自反性;

雅可比等价: 任意 a,b,c 属于 R3, 有

 $a \times (b \times c) + b \times (c \times a) + c \times (a \times b) =$

b(a * c) - c(a*b) + c(b*a) - a(b *c) + a(c*b) - b(c*a) = 0,

$$\begin{array}{l}
4 \\
a^{\Lambda}a^{\Lambda} = \begin{bmatrix}
0 & -x3 & x2 \\
x3 & 0 & -x1 \\
-x2 & x1 & 0
\end{bmatrix} \begin{bmatrix}
0 & -x3 & x2 \\
x3 & 0 & -x1 \\
-x2 & x1 & 0
\end{bmatrix} = \\
\begin{bmatrix}
-X_3^2 - X_2^2 & X_2 * X_1 & X_1 * X_3 \\
X_2 * X_1 & -X_3^2 - X_1^2 & X_2 * X_3 \\
X_3 * X_1 & X_2 * X_3 & -X_1^2 - X_2^2
\end{bmatrix}$$

 $=-a(\land)$

5, 任意 v 属于 R3;

 $(Rp)^v = (Rp) \times (RtRv) = R(pX(Rtv)) = Rp(^)R(T)v,$

同时去除 v。

则等式成立。

6

8 findpackage 的指令:

find_package(<package> [version] [EXACT] [QUIET] [MODULE] [REQUIRED] [[COMPONENTS] [components...]] [OPTIONAL_COMPONENTS components...]

[NO_POLICY_SCOPE]),若要找到库,首先 package name 一定不能有问题,会根据改 name,去寻找相应的包。其中包含了三种的配置方式。