

Fig 1. Mine(left)Vs RANSAC(Middle) vs TA-Result(right)
templeR0034_templeR0044.png

1. 特征一致性：从我的结果（左）与基准（右）的匹配效果中可以看出，特征点检测过程表现出较高的一致性，关键点检测过程运行良好。但线条渲染的颜色差异，可能在视觉评估时存在些许不同。
2. RANSAC 的影响：RANSAC 算法（中间图）有效地过滤了错误匹配点，与我的结果相比，显示出更为干净、精炼的线条。RANSAC 的稳健估计增强了匹配的准确性，通过去除异常值确保了 3D 重建的一致性。
3. 脚本的误报：由于我生成的线条颜色与基准结果的差异，可能导致 `test.py` 误判 `bf-match-images` 为不匹配，即使关键点位置高度一致。这种差异源于线条颜色编码的视觉不一致，而不是关键点空间位置的不一致。

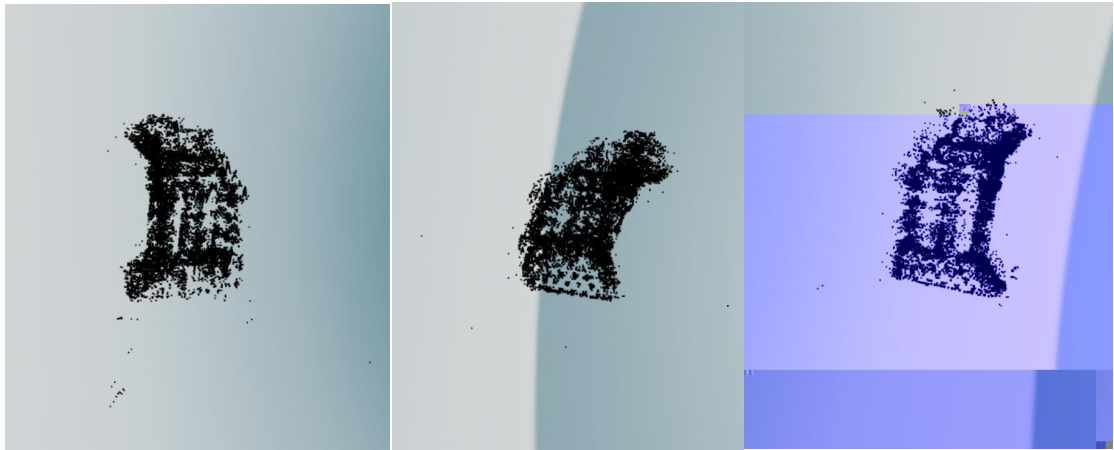


Fig 2. Results of incremental SfM (no BA) for temple dataset

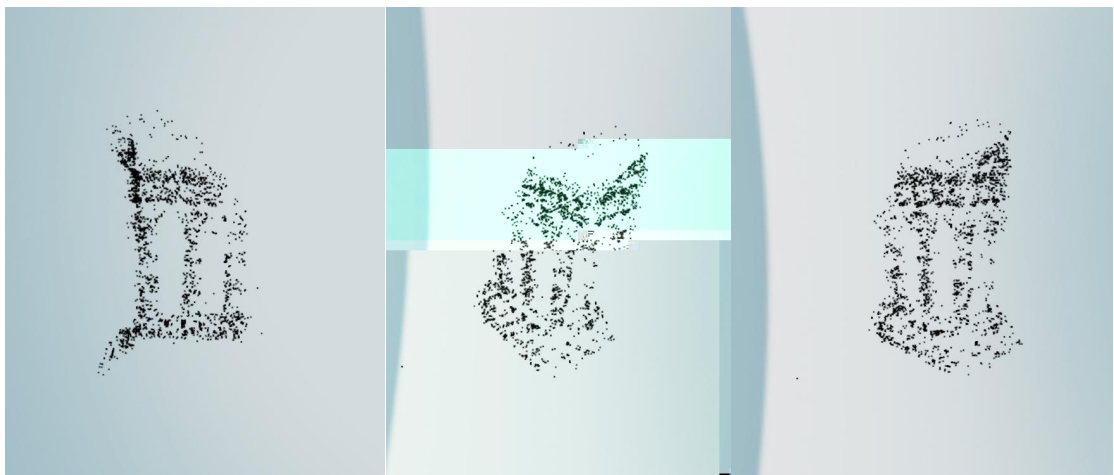


Fig 3. Results of incremental SfM (no BA) for mini-temple dataset



Fig 4. Results of increamental SfM (ith BA) for mini-temple dataset