

# Readme

- 本次大程中，我们总共有以下几个代码文件，在文件夹 `code` 之下，其实现内容如下：
  - `sfm_demo.ipynb`: 完成场景的重建工作，可以进行点云可视化。
  - `comparison.ipynb`: 完成重建过程中 extractor 和 matcher 重建效果的比对。
  - `image_stitch_local.ipynb`: 完成图像拼接提升定位精度，对应 idea1
  - `Localization.ipynb`: 完成图像定位的基础工作，以及相机位姿矫正工作，对应 idea2
  - `ExtractFrames.py`: 完成抽取视频帧功能。
- 本次大程中，我们的 ppt 和实验报告在 `document` 文件夹之中。