**今日工作总结**

|  |
| --- |
| 项目名称：基于OpenCV的摄像头手势识别跟踪和并行跟踪的增强现实 |
| 1今日任务完成情况： |
| 加入了摄像头外矩阵参数，以便得到手的位置相对世界坐标位置的信息。 |
| 2（如果没有完成任务）原因： |
|  |
| 3如何改进： |
|  |
| 4碰到的困难 |
|  |
| 5解决的方法： |
|  |
| 6收获与经验： |
|  |
| 7对于今日工作的点评： |
| 较好。 |
| 8明日计划： |
| 调试程序，使得手的位置能够正确计算。 |
|  |
|  |
|  |
|  |
|  |
|  |
|  |