**视觉定位与感知课程作业（第四次）**

（作业提交截止时间2018年11月17日晚22:00前，以邮件提交时间为准）

将作业三的第三题使用直接法进行求解（包括使用旋转矩阵和单位四元数的两种方法），并作如下分析：

将输入的对应向量添加不同程度的噪声，

其中，与满足高斯分布：

通过调节噪声的方差的取值范围来调整噪声水平。使用当前计算的旋转变换或计算残差：

与Gauss-Newton迭代法结果进行对比，评估各方法的性能。