

开始

从所有关键点中随机选取8个点对作为内点集 I ，计算出基本矩阵 F 。

计算其他所有数据与 F 的投影误差，将误差小于设定阈值的数据加入内点集 I 。

如果当前内点集 I 的元素个数大于最优内点集 I_best ，则更新 $I_best=I$ ，同时迭代次数加一。

迭代次数 $>k$

开始

