

开始

所有从的关键点中随机选取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。

否

迭代次数 $> k$

是

结束

