对于TUM数据集（rgbd\_dataset\_freiburg1\_xyz）中的第（学号%30+40）张图像和第（学号%30+50）张图像之间通过某种特征匹配方法（不限）找到特征点，根据找到的特征点，

1. 利用2D-2D对极约束计算E，F和H，进而分解得到R，t；
2. 利用3D-2D PnP方法，以第（学号%30+40）张图像对应的深度图（depth）作为3D位置，求解R，t；
3. 利用3D-3D ICP方法，分别通过SVD和非线性优化方法求解R，t；
4. 利用数据集中提供的四元数计算这两张图像之间的R和t；
5. 分析说明这几种方法中误差产生的可能原因。

于5月31日前完成后发送至邮箱yapingzhu@tongji.edu.cn，命名为：学号+姓名+SLAM第二次作业