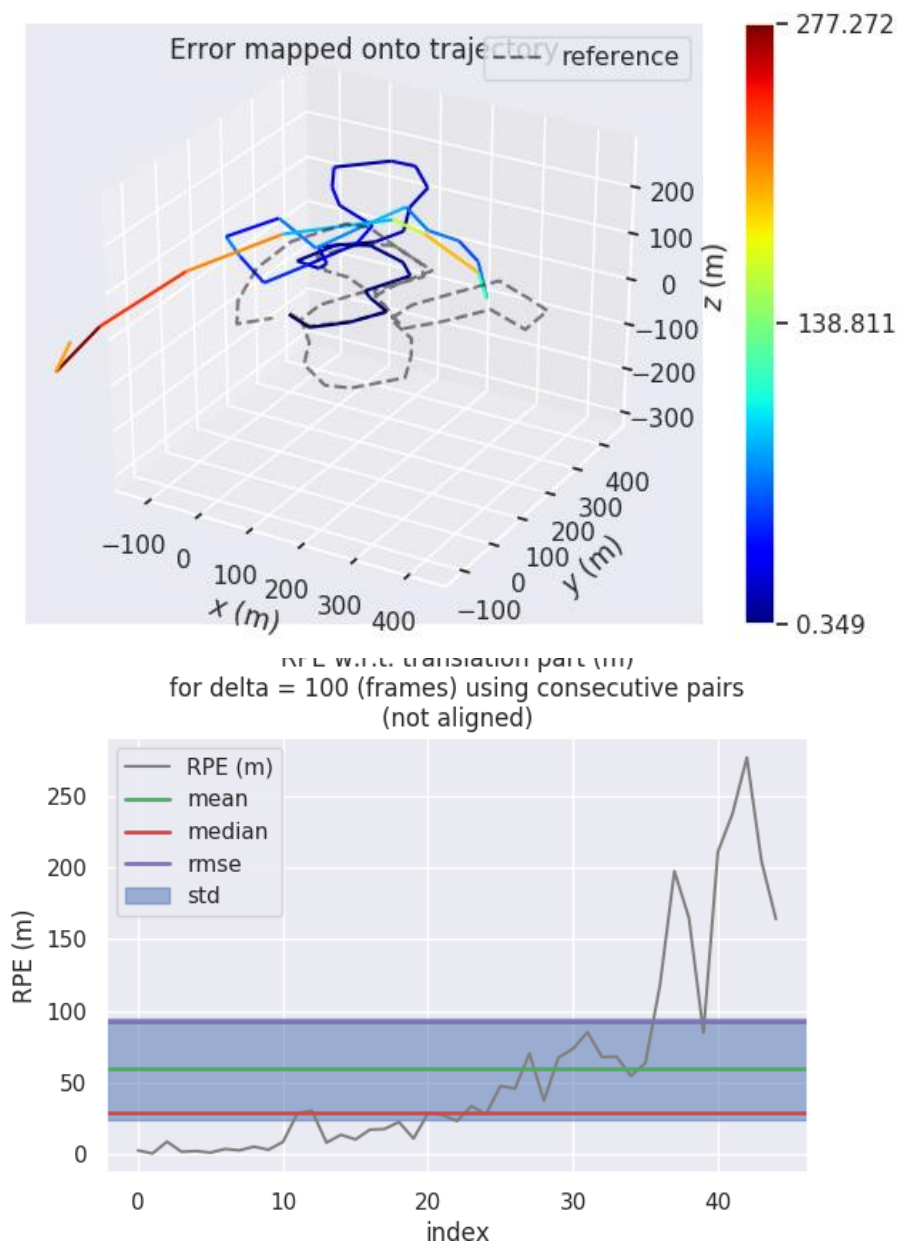


跑通工程框架，分别用 **evo** 评价 **icp** 和 **ndt** 方法

在 **config** 中修改对应的点云配准方法，进行 **ICP** 和 **NDT** 的切换

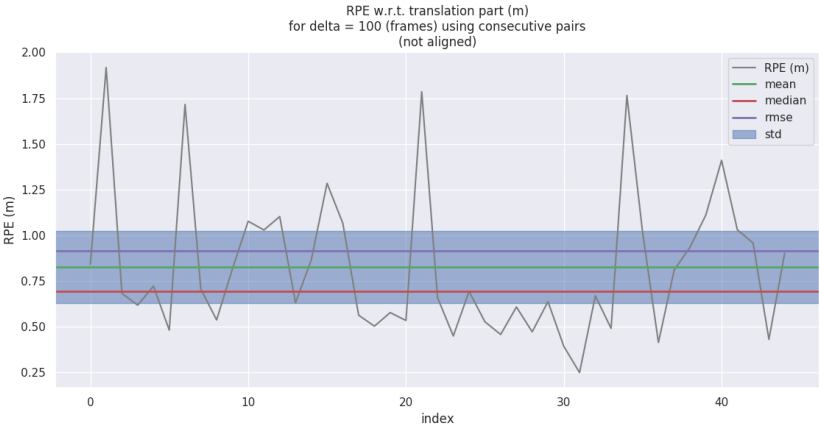
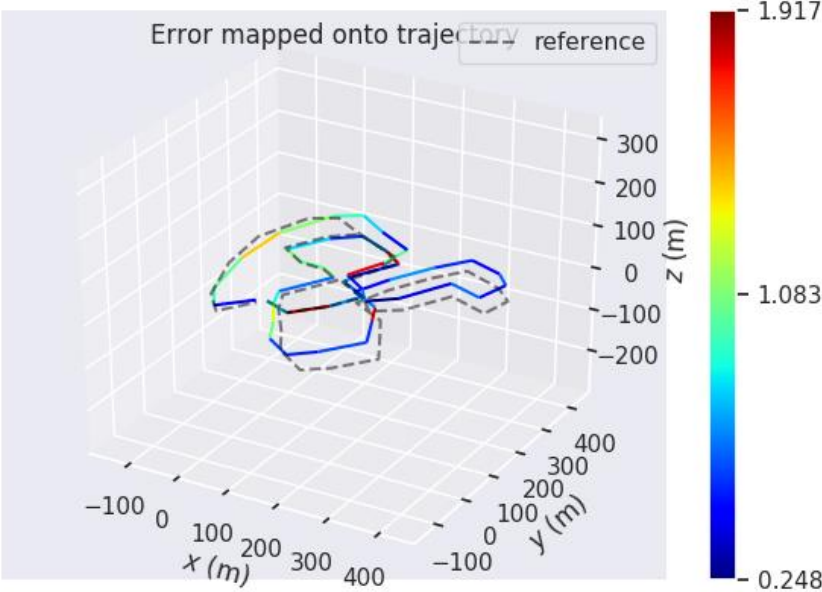
## ICP

Pcl 库的 **icp** 的结果非常差，这是分段 **evo** 的评估，可以明显的看出偏离真实轨迹非常严重，所以没有进一步详细的去查看其它结果



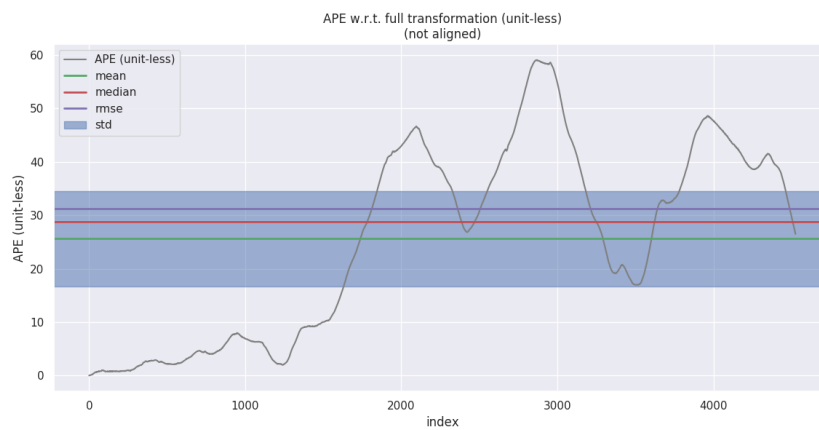
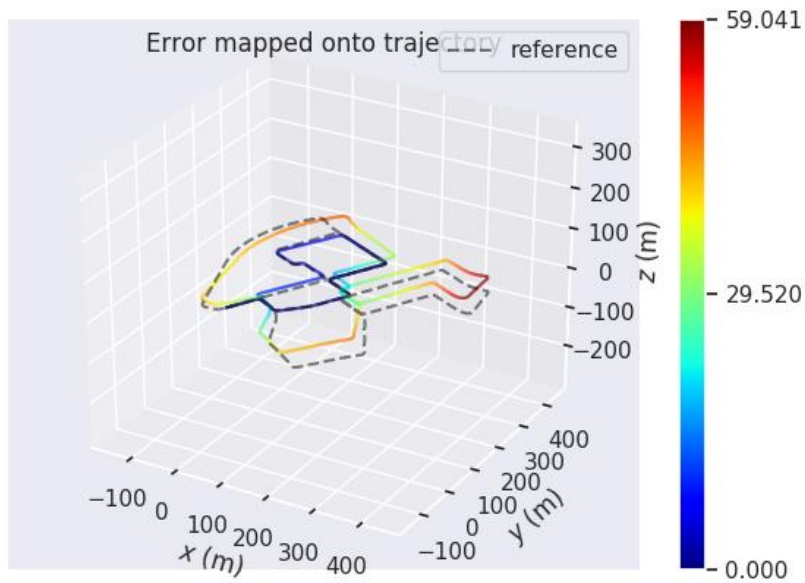
## NDT

分段评估



part  
max 1.917280 , mean 0.824338 , median 0.692357  
min 0.247946 , rmse 0.914212 , sse 37.610238  
std 0.395284

整体评估



APE w.r.t. full transformation (unit-less) (not aligned)

max 59.040524 , mean 25.608369 , median 28.850557 , min 0.000001  
 Rmse 31.224955 , sse 4413815.142285 , std 17.866428

这是第一次跑激光里程计的框架和使用 **evo**,刚开始毫无头绪,查了一些资料后稍微明白了一点整个框架,icp 的原理感觉是看懂了,但是对代码不熟悉,等助教讲解了再迭代看看。