视觉定位与感知-作业5

1. 基础矩阵与本征矩阵有什么区别？两者之间的关系是什么？（20分）
2. 为什么本征矩阵只有两个非零奇异值，而且都为1？（20分）
3. 若使用RANSAC求解P3P相机位姿估算问题，若要达到>99.9%的outlier剔除概率，那么需要多少次采样？（20分）
4. 在求解Structure-from-motion问题上，基于矩阵分解的方法有什么局限性？（20分）
5. Structure-from-motion增量式求解过程中为什么需要时不时调用Bundle adjustment? （20分）