

視覺 SLAM 十四講：從理論到實踐（第二版）

勘誤表

高翔

日期：November 24, 2019

1 勘誤表說明

由於能力所限，書籍內容難免有一些錯誤，我們對此表示抱歉。在這個文檔裏，我們列出自第一次印刷（2019 年 8 月）後書中的錯誤。大多數錯誤應該會在下一次印刷中修復。所以，請讀者留意扉頁中的印刷次數，並對照本文檔進行斟別。

對於代碼的改動，請參照當前的 [github](#) 頁面，勘誤表僅針對書籍內容。本勘誤表僅對第二版書籍有效，第一版書的勘誤請參考第一版書對應的 [github](#) 頁面。

由於排版可能在不同印刷次數中存在微小改動，勘誤表中的頁面和段落等標記，僅針對當前次印刷有效。

如果您認為書中內容存在錯誤，請給我發郵件，或者通過出版社提供的反饋通道發送信息。直接給我發郵件會比較方便。

2 第一次印刷（2019 年 8 月）

表 1: 第一次印刷勘誤

序號	位置	改動前	改動後	說明
1	彩頁 1 右上圖標題	拓撲地	拓撲地圖	美編加工時漏字
2	式 3.41	$\theta = \arccos(\frac{\text{tr}(\mathbf{R} - \mathbf{1})}{2})$ $= \arccos(2s^2 - 1).$	$\theta = \arccos(\frac{\text{tr}(\mathbf{R}) - 1}{2})$ $= \arccos(2s^2 - 1).$	tr 括號位置有誤
3	P188 終端輸入	d1.png d2.png	1_depth.png 2_depth.png	深度圖文件名
4	參考文獻 61	P3p(blog) ...	刪除	網站已過期，網址不可訪問
5	P326 式 (12.14)	$d_C \mathbf{P}_C = \dots$	刪除最右側 \mathbf{t}_{RW} 前的 \mathbf{K}	多一個 \mathbf{K}
6	P156	金字塔是計算圖視覺中	計算機視覺中	錯別字

3 第四次印刷（2019 年 10 月）

表 2: 第四次印刷勘誤

序號	位置	改動前	改動後	說明
7	P265 第 10 講主要目標	第 3 條	刪去	正文內未介紹 IMU(計劃但沒有實裝)

4 一些不在勘誤表內的改動

除上述改動之外，還有一些不在書籍文本內的改動，需要向讀者說明。大部分這裏的勘誤來自於 github issues.

1. 第 8 講的直接法實現，需要使用 OpenCV 4 支持的 `cv::parallel_for_` 函數。如果讀者使用較舊的版本，需要對代碼做一些改動。具體的改動方法請參照對應版本的 OpenCV 文檔，或者參考 <https://github.com/gaoxiang12/slambook2/issues/32>。
2. 第 4 講的 `examples/trajectoryError` 例子中，構造 SE3 的部分四元數應該使用 w, x, y, z 順序。