

计算机视觉 life 《一个月挑战②期第 20 天作业》

编程题

完成时间：

- 2023/8/11 10:00 至 2023/8/16 23: 59

完成方式：

- 考试时间 90 分钟，会提前在课程群内提供编程框架，也可咨询课程班主任)
- 其中编程题需提前完成（不在 90 分钟计时时间内）完成后上传百度网盘，设置分享链接为永久有效。
- 然后到课程考试界面开始考试，非编程题直接回答即可。编程题放入上一步你分享代码的网盘链接即可。90 分钟内完成即可并提交。

题目：

1、问答题：请总结本质图的组成部分，以及本质图优化的优点

2、编程题：给定一组世界坐标系下的 3D 点(p3d.txt)以及它在相机中对应的坐标(p2d.txt)，以及相机的内参矩阵。使用 bundle adjustment 方法(g2o 库实现)来估计相机的位姿 T。初始位姿 T 为单位矩阵。图的顶点包括相机的位姿，地图点（需要边缘化），设置为二元边。

代码框架链接：

链接：<https://pan.baidu.com/s/1kyoFXfBIFYXikhXTLuQgGw>

提取码：slam