plane\_all对应整个飞机数据，分别存储为ply（可视化）和csv（记录坐标数据）

plane\_nose、plane\_body、plane\_tail分别对应机首机身机尾三部分，同样存储ply和csv

/plane\_all里存储24片飞机点云，/plane\_all/data是24片点云，/plane\_all/RT存储变换矩阵，plane1to2表示从1变换到2

/nose、/body、/tail分别存储机首机身机尾，每部分十片点云

找老师要飞机数据集，然后把飞机数据集可视化，然后跑一下匹配算法

先跑传统算法再跑深度学习，最好能训练

https://github.com/yewzijian/RegTR

https://github.com/prs-eth/OverlapPredator