

分析报告

一、使用的数据集

Replica 数据集

二、输入的参数

1.相机参数:

f_x, f_y : 相机的焦距, 通常用于成像模型。

c_x, c_y : 相机主点 (光轴与图像平面的交点) 的坐标。

k_1, k_2 : 镜头畸变参数, 用于校正图像畸变。

p_1, p_2 : 切向畸变参数。

$width, height$: 图像的宽度和高度。

fps : 每秒帧数。

2.单目图

3.ORB 相关参数

运行自己的数据集所缺乏的参数: 相机内参矩阵

三、运行的效果图



四、结果分析

结果显示了相机的运行轨迹, 但是同样存在雾状效果。

