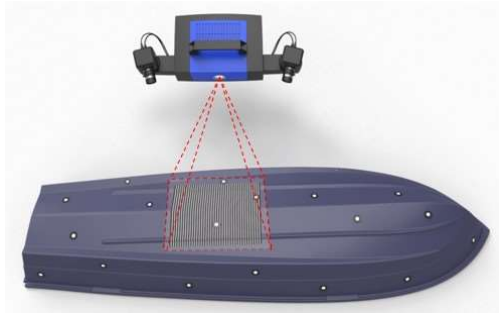


结构光主要的作用就是用来三维重建，而去实现结构光，硬件需要相机和投射器，通过投射器投射到被测的物体表面。



相机拍摄表面得到结构光图像，然后通过三角测量计算解析实现三维重建。投射器和相机相当于从两个视角下去观测物体。投射器投射的光在物体上会发生形变，形变的大小可以根据条纹的相位差获得，根据物体形变的大小，计算出点的三维位置。