

# 分析报告

## 一、使用的数据集

Replica 数据集的 office0。

## 二、输入的参数

1.cam\_params.json(相机参数)

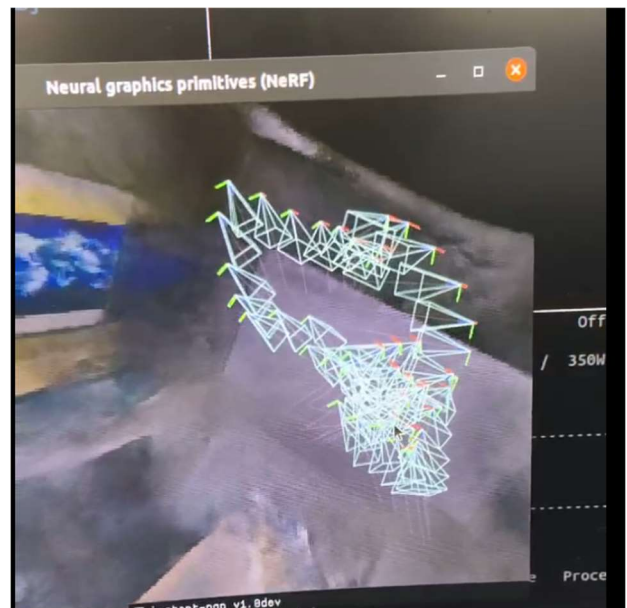
2.单目图和深度图

3.traj.txt(位姿图)

4.相机的内参矩阵

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

代码 3D 重建了 office0 房间的布景,显示了相机的运行轨迹,不过运行结果中出现雾状效果。