RAP

[toc]

# 相机

## ~~单目标定~~

已于第六周完成（10.24） 张正友标定法

获得数据： *重投影误差旋 转 矩 阵 平 移 矢 量* **内 参 矩 阵** **畸变参数**

## ~~双目标定~~

将于第七周完成（10.24） 获得数据：

*重投影误差*

*两相机内参矩阵*（单目已获得） *两相机畸变参数*（单目已获得） **旋转矩阵**

### 平移矢量

**本质矩阵（？） 基础矩阵（？）** **单应性矩阵（？）**

### TODO

了解**本质矩阵**、**基础矩阵**、**单应性矩阵**具体含义及作用，准备编写（copy）深度算法

## 深度计算

期望第七~八周完成（10.24）

### 算法

了解**基本原理**（行匹配）

**Similarity Measure**（误差算法，根据实际情况测试确定选取策略）

### TODO

编写（或copy）误差算法，测试不同**基线长度**和不同**误差算法**的深度表现，确定**最佳基线**和**最佳误差算法**

## 相机支架

### TODO

根据前述**最佳基线**设计打印最终的相机支架

# 机械臂

***~~早着呢~~***