

PFHDescriptor

- descriptor :std::unique_ptr<pcl::PFHEstimation<pcl::PointXYZRGB, pcl::Normal, pcl::PFHSignature125>>
- parser :std::unique_ptr<CloudParser>
- radiusSearch :float
- radiusSearchKey :std::string = moduleName + "r... {readOnly}
- createPfhDescriptor() :void
- $+ \quad describe (ColorCloud::Ptr\&, ScaleCloud::Ptr\&, NormalCloud::Ptr\&) \ :cv::Mat$
- + PFHDescriptor(std::map<std::string, std::string>&)
- + ~PFHDescriptor()
- PFHDescriptor()