2 Bundle Adjustment

2.1文献阅读

1.认为Bundle Adjustment is slow是因为在计算过程中，没有考虑到问题的结构和求解矩阵的稀疏性，所以求解时因为数据量较大而使得算法变慢。

2.BA参数化的地方主要有3D feature coordinates(特征点的3d坐标x,y,z)、camera poses（相机的平移和旋转）、calibrations（焦距等）、畸变参数等。

pose的参数化主要是相机位姿的表示方法，例如欧拉角、四元数、角轴、旋转矩阵。

point的参数化主要根据投影模型定义，如笛卡尔坐标、Affine parametrization、homogeneous parametrization