# 体积测算

# 1连续帧生成稀疏点云和稠密点云

## 1.1地图精度

根据图3生成的地图，通过对地图的解析，可以获取每一个二维码的三维位置坐标，如表1所示。

在第二章，本文提出了一种结合二维码的SLAM视觉系统，利用该系统可以

# 2结合opencv解算平面和尺度

## 1.1地图精度

根据图3生成的地图，通过对地图的解析，可以获取每一个二维码的三维位置坐标，如表1所示。

在第二章，本文提出了一种结合二维码的SLAM视觉系统，利用该系统可以

# 1解算体积

## 1.1地图精度

根据图3生成的地图，通过对地图的解析，可以获取每一个二维码的三维位置坐标，如表1