

示定, 如下图所示。从图中可以看到, 在棋盘格上角点检测找到。而对棋盘格上的角点进行拍摄。我们可以知道棋盘格的单位是mm。

图像点称为image p

[ORB-SLAM2详解 \(五\) 周部建图](#) 350941

[使用OpenCV进行标定 \(Python\) 跟踪](#) 35096

[OPENCV-SLAM2详解 \(三\) 自动地图初始化](#)

[一、准备分割 \(三\) OTSU法-附Python实现](#)

二、检测棋盘格角点

分类专栏 930 225 214 59万+

三、标定 粉丝 获赞 评论 访问 2篇

最新评论 11X 跟随 11篇

四、去畸变

[通过分割45仁 OTSU法-附万能分割器](#) 45仁 11篇

[使用OTSU法进行标定](#) 11篇

[\[reply\]改为int即可](#) 4篇

[使用remapping](#) 4篇

[使用OpenCV进行标定 \(Python\) 跟踪](#)

[\[reply\]反投影误差是代码是可以运行的gray虽然在上面但是它是不可以运行的](#)

[代码](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(四\) 跟踪](#) 1篇

[OPENCV-SLAM2详解 \(五\) 周部建图](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(六\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(七\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(八\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(九\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(十\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(十一\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(十二\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(十三\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(十四\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(十五\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(十六\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(十七\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(十八\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(十九\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(二十\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(二十一\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(二十二\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(二十三\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(二十四\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(二十五\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(二十六\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(二十七\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(二十八\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(二十九\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(三十\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(三十一\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(三十二\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(三十三\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(三十四\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(三十五\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(三十六\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(三十七\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(三十八\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(三十九\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(四十\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(四十一\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(四十二\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(四十三\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(四十四\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(四十五\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(四十六\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(四十七\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(四十八\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(四十九\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(五十\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(五十一\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(五十二\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(五十三\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(五十四\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(五十五\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(五十六\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(五十七\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(五十八\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(五十九\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(六十\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(六十一\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(六十二\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(六十三\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(六十四\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(六十五\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(六十六\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(六十七\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(六十八\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(六十九\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(七十\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(七十一\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(七十二\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(七十三\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(七十四\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(七十五\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(七十六\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(七十七\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(七十八\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(七十九\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(八十\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(八十一\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(八十二\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(八十三\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(八十四\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(八十五\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(八十六\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(八十七\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(八十八\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(八十九\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(九十\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(十\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(十一\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(十二\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(十三\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(十四\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(十五\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(十六\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(十七\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(十八\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(十九\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(二十\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(二十一\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(二十二\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(二十三\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(二十四\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(二十五\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(二十六\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(二十七\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(二十八\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(二十九\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(三十\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(三十一\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(三十二\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(三十三\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(三十四\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(三十五\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(三十六\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(三十七\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(三十八\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(三十九\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(四十\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(四十一\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(四十二\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(四十三\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(四十四\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(四十五\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(四十六\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(四十七\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(四十八\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(四十九\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(五十\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(五十一\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(五十二\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(五十三\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(五十四\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(五十五\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(五十六\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(五十七\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(五十八\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(五十九\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(六十\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(六十一\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(六十二\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(六十三\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(六十四\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(六十五\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(六十六\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(六十七\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(六十八\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(六十九\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(七十\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(七十一\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(七十二\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(七十三\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(七十四\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(七十五\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(七十六\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(七十七\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(七十八\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(七十九\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(八十\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(八十一\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(八十二\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(八十三\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(八十四\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(八十五\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(八十六\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(八十七\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(八十八\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(八十九\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(九十\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(十\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(十一\) 映射](#)

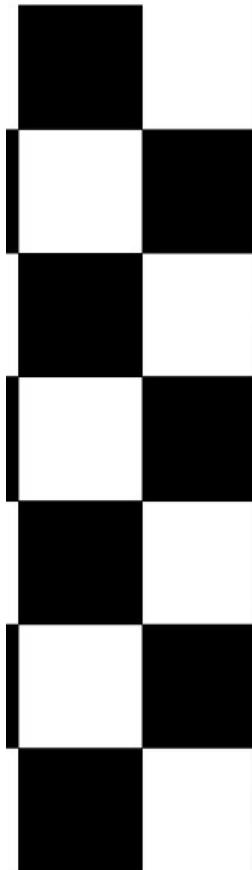
[OPENCV-SLAM2详解 \(十二\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(十三\) 映射](#)

[OPENCV-SLAM2详解 \(十四\) 映射](#)



登录查看未读消息



u014316405: [reply]weixin_42865557[/r
epl]你是来搞笑的吗
归档

Mr_Zhang001: [code=html] r_{d} = f*/t
heta_{d} 还是 r_{d} = f*/theta 呢? [/co...

12月 11月 10月 9月

ORB-SLAM2详解 (五) 周部建图

使用OpenCV进行标定 (Python)

SLAM2详解 (四) 跟踪

35096

ORB-SLAM2详解 (三) 自动地图初始化

准备割 (三) OTSU法-附Python实现

码龄7年

新手认证

二、检测棋盘格角点

分类专栏 930 225 214 59万+

三、标定 粉丝 赞同 评论 访问 2篇

最新评论 11X 35096

四、去畸变

透视分割 (45) OTSU法-附万...

CV技术 102 11篇

带4B使用cv2.imread('weixin_42125467...

[/reply]改为int即可

使用remapping

使用OpenCV进行标定 (Pyth...

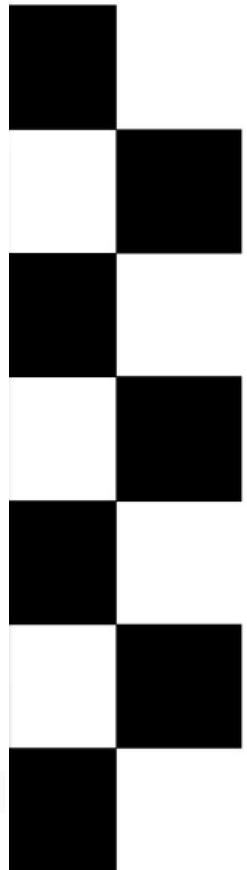
反投影误差是代码是可以运行的gray虽...

然在的里面但是它是不可以运行的

代码

SLAM2详解 (四) 跟踪

1篇



This is a 9x6 OpenCV chessboard.
<http://sourceforge.net/projects/opencvlibrary/>

点赞 11

评论 26

分享

收藏 44

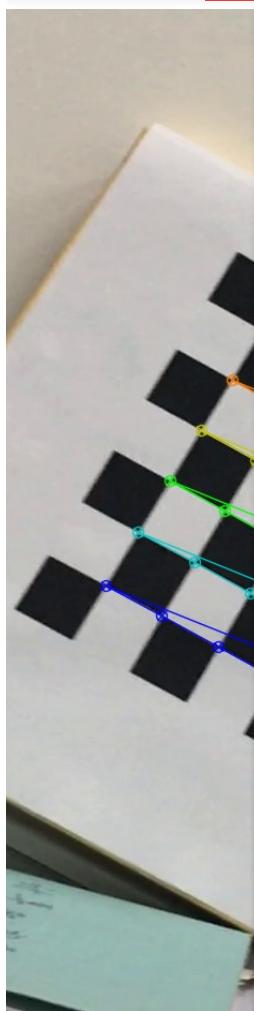
手机看

...

关注



登录查看未读消息



u014316405: [reply]weixin_42865557[/r
epl]你是来搞笑的吗
归档

Mr_Zhang001: [code=html] r_{d} = f*/t
heta_{d} 还是 r_{d} = f*/theta 呢? [/co...
12月 11月 10月 9月



cv2.calibrateCamera()进行标定,这个



点赞 11



评论 26



分享



收藏 44



手机看



了用于标定的三维点和
参数矩阵、畸变系数、

反投影误差是代码是可以运行的gray虽
然在上面但是它是不可以运行的
代码
-SLAM2详解 (四) 跟踪 1篇
https://blog.csdn.net/u010128736/article/details/52875137



候，将会返回一个包含内参数矩阵和畸变系数的字典。如果直接调用函数就可以

```
g, mtx, dist, None
]
ong',dst)
```

u014316405: [reply]weixin_42865557[/replay]你是来搞笑的吗
归档
Mr_Zhang001: [code=html] r_{d} = f*/theta_{d} 还是 r_{d} = f*/theta 呢? [/code]

返回一个ROI用于将其剪裁掉。
去畸变：

对对其进行剪裁。代码如下：

ORB-SLAM2详解 (五) 周部建图

使用OpenCV进行标定 (Python)
35096

ORB-SLAM2详解 (三) 自动地图初始化

二、检测棋盘格角点

分类专栏 930 225 214 59万+
最新评论 1篇 赞 1篇 跟 1篇 访问 1篇

四、去畸变

通过分割 (45+) OTSU法-附万+
使用OTSU法进行自动阈值划分
将BGR转为灰度图
将灰度图转为二值图
将二值图转为掩模
将掩模转为浮点数
将浮点数转为整数
将整数转为int即可
使用remapping
使用OpenCV进行标定 (Python)
反投影误差是代码是可以运行的gray虽然在上面但是它是不可以运行的
代码
SLAM2详解 (四) 跟踪 1篇

点赞 11

评论 26

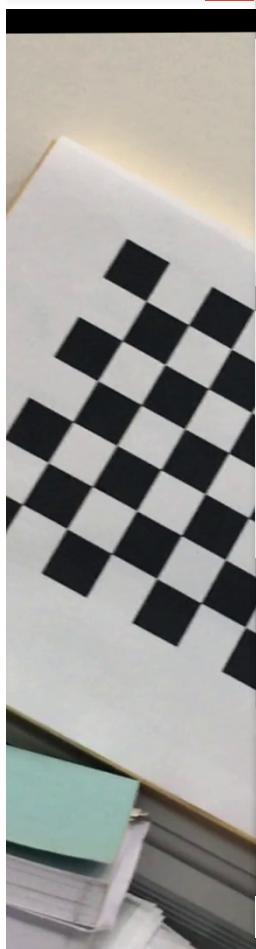
分享

收藏 44

手机看

...

关注



u014316405: [reply]weixin_42865557[/r
epl]你是来搞笑的吗
归档

Mr_Zhang001: [code=html] r_{d} = f^{*}/\theta
还是 r_{d} = f^{*}/\thetaeta 呢? [/co...]

ORB-SLAM2理解（五）局部建图

借用OpenCV进行标定 (Python)
SLAM2译解(西) 跟踪
35096

Q5 SLAM2详解(三) 自动地图初始化
7、准备Vester OTSU法-附Python实现
码龄7年 ✅ 新手认证

二、检测棋盘格角点

分类专栏 930 **225** **214** **59万+**

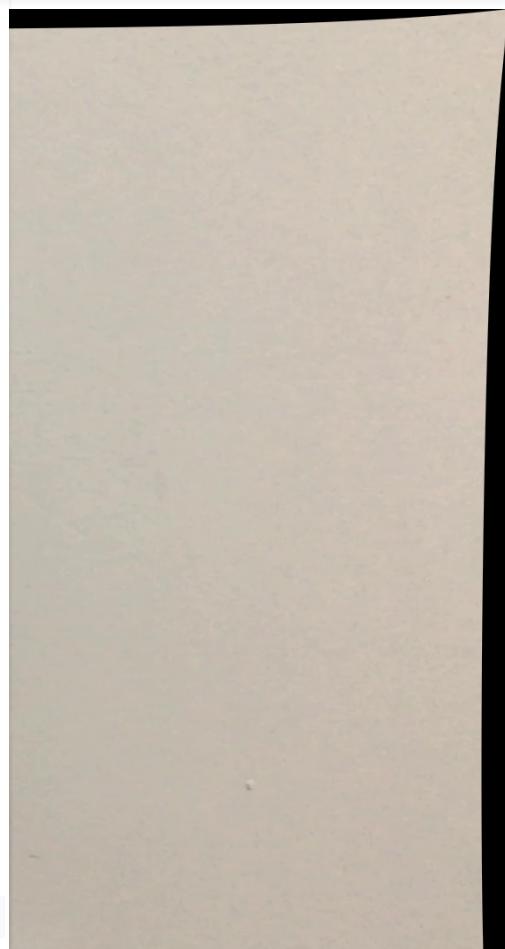
最新评论 UX 热门 获奖 评论 访谈

6万吉451-1)9月4云-响方+
中行4B便用1022 u meidowei xin 42125167
中行4B便用1022 u meidowei xin 42125167

将reply改为int即可
（1）使用remapping
使用OpenCV进行标定（Pyth...
 4篇

反投影误差是代码是可以运行的gray虽然本的声面但是它是可以运行的

-PLM2详解（四）跟踪 1篇



关系对图像进行去畸变。

点赞 11

 评论 26

分享

收藏 44

手机看

3

关注



博客

学院 下载 论坛 问答 直播 招聘 VIP会员

搜CSDN



创作中心



登录查看未读消息

])
ong',dst)

u014316405: [reply]weixin_42865557[/r
epl]你是来搞笑的吗
归档

Mr_Zhang001: [code=html] r_{d} = f^{*}/t
heta_{d} 还是 r_{d} = f^{*}/theta 呢? [/co...

评估结果的好坏。起
计算三维点到二维图
值就是反投影误差。

内参数矩阵、畸变系数、旋转矩阵和平
象上检测到的点的误差，最后计算一个对

ORB-SLAM2详解 (五) 周部建图

使用OpenCV进行标定 (Python)
自定义SLAM2详解 (四) 跟踪
35096

ORB-SLAM2详解 (三) 自动地图初始化
准备割 (三) OTSU法-附Python实现
 码龄7年 新手认证

二、检测棋盘格角点

分类专栏 930 225 214 59万+
三、标定 粉丝 赞同 评论 访问 2篇

最新评论 11
四、去畸变
通过分割 (45+) OTSU法-附万+
用4B使用0.2 undistort (weixin_42125467)
[/reply]改为int即可
使用remapping
使用OpenCV进行标定 (Pyth...
反投影误差是代码是可以运行的gray虽然在上面但是它是不可以运行的
代码

- SLAM2详解 (四) 跟踪 1篇
通过分割 (45+) OTSU法-附万+
用4B使用0.2 undistort (weixin_42125467)
[/reply]改为int即可
使用remapping
使用OpenCV进行标定 (Pyth...
反投影误差是代码是可以运行的gray虽然在上面但是它是不可以运行的
代码

RITERIA_EPS + cv2.
例如(0,0,0), (1,0,0), (2,0,
) , np.float32)
0:w, 0:h].T.reshape
和图像坐标对
坐标系中的三维点
平面的二维点



点赞 11



评论 26



分享



收藏 44



手机看



关注



登录查看未读消息

```
name)
r(img, cv2.COLOR_BG
```

```
.findChessboardCorners(img, (9, 6))
将棋盘角存储起来
```

```
ix(gray, corners, (1
nd(objp)
nd(corners)
显示
oardCorners(img, (
dCorners', img)

)
```

```
tvecs = cv2.calib
ORB-SLAM2详解 (五) 周部建图 10月941
    使用OpenCV进行标定 (Python) ①
    自定义SLAM2详解 (四) 跟踪 35096
    ORB-SLAM2详解 (三) 自动地图初始化
    准备割 (三) OTSU法-附Python实现
    码龄7年 新手认证
```

[/00169.png'\)](#)

[getOptimalNewCameraMatrix\(\)](#)

[g2, mtx, dist, None](#)

[, newWidth, newHeight\)](#)

[ong', dst\)](#)

[points\):
2.projectPoints\(obj](#)

[, points, rvecs, tvecs\)](#)

[, cameraMatrix, distCoeffs\)](#)

[, flags=4\)](#)

[, newWidth, newHeight\)](#)

[, flags=4\)](#)

[, flags=4\)](#)

u014316405: [reply]weixin_42865557[/re
ply]你是来搞笑的吗
归档

Mr_Zhang001: [code=html] r_{d} = f*/t
heta_{d} 还是 r_{d} = f*/theta 呢? [/co...

12月 11月 10月 9月

.shape[::-1], None, None)

比例参数

点赞 11

评论 26

分享

收藏 44

手机看

...

关注



l_error/len(objpoi

u014316405: [reply]weixin_42865557[/r
epl]你是来搞笑的吗
归档

一相机的标定

目标定位跟踪的首要现

高权重

Camera函数里的gray参

不到 旋转矩阵和平移向量

cv2.drawChessboardCo

ORB-SLAM2详解 (五) 周部建图

使用OpenCV进行标定 (Python)
自定义SLAM2详解 (四) 跟踪ORB-SLAM2详解 (三) 自动地图初始化
准备割 (二) OTSU法-附Python实现

简介实验过程总结代码及

正(张氏)标定法_kno

的相机内参和畸变系数

人工智能干货推荐-C

ndistortRectifyMap(m

n)

-照相机标定为社会会复

通过分割(45仁) OTSU法-附万...
用4B键用0.2 undistort.weixin_42125467
[/reply]改为int即可
使用remapping
使用OpenCV进行标定 (Pyth...
反投影误差是代码是可以运行的gray虽
然在上面但是它是不可以运行的
代码
SLAM2详解 (四) 跟踪
1篇

行歌 2万+
进行后续的定位识别工作。本次将介绍摄像...

评论

3

3

1

么保存它 7月前
吃鱼的博客 5149
是很关键的一部分，接下来用张正友相机标...

6-9

得到校正后的图片参考文章函数的使用: 角...
1-6
.remap(img, mapx, mapy, cv2.INTER_LINEA...

an 42399848的博客 1617

点赞 11 评论 26 分享 收藏 44 手机看 ... 关注

CSDN 博客

学院 下载 论坛 问答 直播 招聘 VIP会员

搜CSDN



创作中心



6

很多，本人虽然看了一

使用OpenCV进行标定 (Pyth...
u014316405: [reply]weixin_42865557[/r

比不在这里做太多原理描述。有兴趣了解细...

登录查看未读消息

epl]你是来搞笑的吗
归档鱼眼相机成像模型
2016hang001: [code=html] r_{d} = f^{*}/t

sylvester的博客 1万+

heta_{d} 还是 r_{d} = f^{*}/theta 呢? [/co...

weixin_42653918的博客 2343

的精度，为此根据自己项目中的经验及参考...

qq_33662995的博客 2万+

<https://docs.opencv.org/3.4.0/d5/d77/tr...>

qq_41323793的博客 4673

->寻找角点--->寻找亚像素精度角点--->画...

ychl87的专栏 2万+

u,v) 为成像面坐标系中的二维点；A为相机...

lp201721124039的博客 338

代码5.2实现结果六、实验小结一、相机标定...

05-23

03-27

09-07

02-09

页

QQ客服 (8:30-22:00)

点赞 11 评论 26 分享 收藏 44 手机看 ... 关注

友标定法

视觉测量和定位的基础工

+SVM行人检测

thon的行人检测程序，

码详解)

示定的理解隐藏在注释里

iera

中的二维点的投影公式

OpenCV)

标定法简介三、标定流

背景 OpenCV进行标定 (Python) 35096

阈值化分割 (二) OTSU法-附Python实现

二、检测棋盘格角点

三、标定

最新评论

四、去畸变

阈值化分割 (二) OTSU法-附Py...

qq_41323793的博客 u014316405/weixin_42125167

[/reply]改为int即可

(2) 使用remapping

使用OpenCV进行标定 (Pyth...

序

©2020 CSDN

广告服务 网站地图

502030143 京ICP备1900



博客

学院 下载 论坛 问答 直播 招聘 VIP会员

搜CSDN



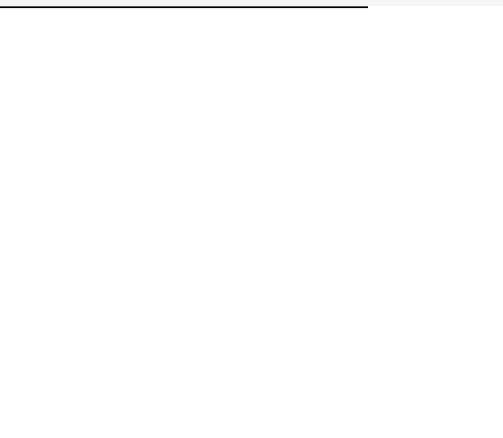
创作中心



登录查看未读消息

使用OpenCV进行标定 (Pyth...
u014316405: [reply]weixin_42865557[/r
epl]你是来搞笑的吗

鱼眼相机成像模型
Mr_Zhang001: [code=html] r_{d} = f*/t
heta_{d} 还是 r_{d} = f*/theta 呢? [/co...



目录

一、准备

[二、检测棋盘格角点](#)

三、标定

四、去畸变

(1) 使用cv2.undistort()

(2) 使用remapping

五、反投影误差

代码

点赞 11

评论 26

分享

收藏 44

手机看

...

关注