~/Workplace/Point-Cloud-Registration/

~/Workplace/Point-Cloud-Registration/pairwise\_registration

[1] interactive\_visualization\_reactor\_head\_r0.py

pairwise\_manual\_registration (소스, 타켓, 파라미터 ) → 수동으로 점 세개 선택해서 두개의 점군 정합, 변환행렬은 ./pairwise\_registration폴더에 저장, 다운샘플링된 점군도 저장

[2] incremental\_registration\_reactor\_head\_r1.py

pcd\_data\_name = 소스데이터 이름

target\_pcd\_data\_name = 타겟데이터 이름

./pairwise\_registration/ 폴더에 있는 변환행렬을(scanN\_scan(N+1)\_transformations.npz) 읽어와서 딕셔너리에 저장, 색깔도 칠함

tf\_01\_02, …, tf\_12\_13 형태로 변환행렬 생성

하나로 합치면서 가시화

데이터가 16개면 tf\_01\_02 ~ tf\_15\_16까지 구한 다음에 데이터는 scan01~scan15까지 정합한다.