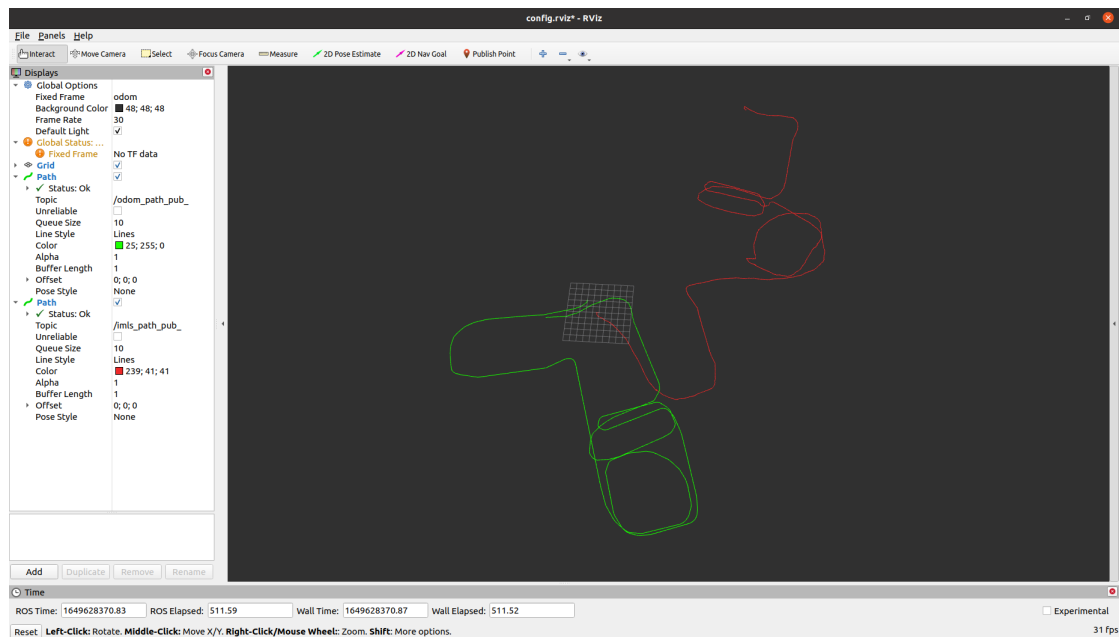
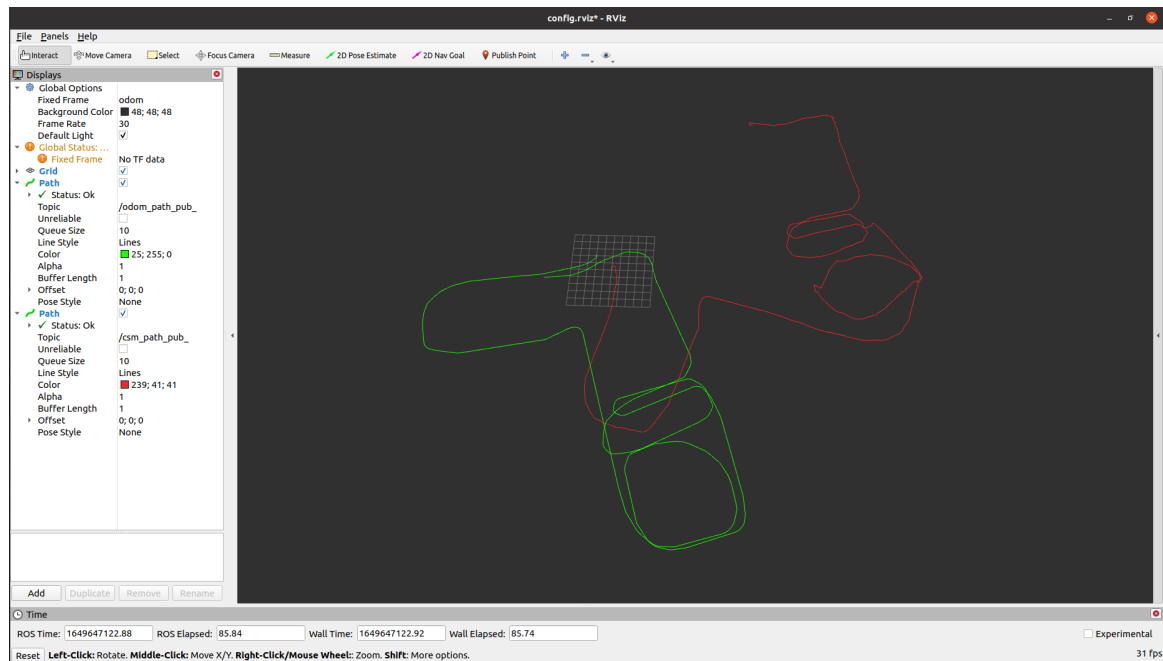


1. See imlsMatcherProject 运行结果：



2. See imlsMatcherProject 运行结果：



3. 所有ICP算法都需要通过迭代的方式减小误差和构建误差方程求解

ICP是两个点之间的直接匹配，误差函数是点到最近点的距离之和，但由于两个点之间的采样位置差异会导致误差

PL-ICP是优化点到最近两点连线的距离之和，点到线的结构比点到点更加符合逻辑

N-ICP是利用了曲面特征过滤错误点匹配，提取了点的法向量和曲率特征，优化点与点之间的距离，法向量角度差，曲率差，能非常有效地排出误匹配

IMLS-ICP是优化了曲面和曲面之间的距离，选择最具代表性的点参与匹配和优化，保证了取点的客观性和均匀分布

4. 对ICP的优化方法：可以对点云提取点，线，和面的特征，利用更多的几何约束条件进行匹配和优化