

# if size is too small for the input dataset. PCL Voxel Gri 問題

Musematics2019-03-06 11:52:096345收藏15版權

分類專欄：示例程序

CL中的Voxel Grid進行點雲降採樣等操作時，可能會出現如下問題：

oxelGrid::applyFilter] Leaf size is too small for the input dataset. Integer indices would overflow

是因為輸入點雲的尺寸過大，而leaf size太小，導致voxel indices數目不足以記錄所有的voxels，導致溢

代碼如下

```
//----- Sample -----
cout << "cloud size " << cloud->size() << endl;

l::PointCloud<pcl::PointXYZ>::Ptr cloud_filtered(new pcl::PointCloud<pcl::PointXYZ>);
if (cloud->size() > 10000) 5 {
    pcl::VoxelGrid<pcl::PointXYZ> sor;
    sor.setInputCloud(cloud);
    sor.setLeafSize(0.1f, 0.1f, 0.1f);
    sor.filter(*cloud_filtered);
}
cout <<endl<< "filtered cloud size" << cloud_filtered->size()<<endl;
```

size 26295  
:VoxelGrid::applyFilter] Leaf size is too small for the input dataset. Integer indices would overflow.  
red cloud size26295

出點雲並沒有被降採樣，integer indices溢出這也許是PCL indices類型定義的問題，但如果要改類型定

比較麻煩

案：

沒有特殊要求，直接加大leaf size即可，如上代碼將0.1f改為10.0f即可正確運行

leaf size有要求，可以考慮將初始點雲分割成幾個部分，分別進行voxel grid操作

初始點云不方便分割，可以考慮使用OctreeVoxelGridFilter代替，詳細用法可以參考PCL官網及論壇

雲可以查看，musematics的資源-點雲測試數據（不平整平面）

[/download.csdn.net/download/rocachilles/10974763](#)

\_grid\_large.zip09-01

PCL的voxel grid filter時，若點雲過大，而設置的voxel比較小，可能會導致voxel的數量超過int32的上限，從而會出現...

優質評論可以幫助作者獲得更高權重

評論

///\_Lidar: 你好，請問OctreeVoxelGridFilter是PCL中的函數嗎 6天前 回復 ...

eixin\_47989536: 您好我的也出現了這個問題並且根本沒有出現點雲這兩個方法都試了也不行 6月前 回復 ...

nhan.Kong: 你好，請問你是怎麼解決的 10月前 回復 ...

登錄查看8 條熱評

- ✚

pcl點雲速度慢問題\_sinat\_34156619的博客

5-6
- 畫點雲圖的過程中pcl庫提示: Leaf size is too small for the input dataset . Integer indices would overflow.解決辦法: 1,...
- ✚

點雲濾波器的使用(Filtering In PCL )\_Asher\_zheng...

6-6
- leaf size設置為1cm時,由於leaf size太小不能採樣,會有以下錯誤PointCloudbefore filtering:16454datapoints (xyz). [ p...
- im 10報錯：timestep too small 的解決方法

mommomm的專欄

8472
- 用這個軟件，非常方便。（multisim7）用了四個儀器，有兩個電流表，一個信號發生器，一個數字示波器。運行不長...
- ✚

【方案】 tensorflow安裝成功，import tensorflow出現問題

fmx的專欄

4萬+
- tensorflow完成後，import tensorflow as tf出現問題，問題如下： >>> import tensorflow as tf Traceback (most recent...
- 入門—— PCL激光雷達點雲處理(1)\_ 虹777的博客-CSDN...

5-11
- oxelGrid::applyFilter] Leaf size is too small for the input dataset. Integer indices would overflow. 滤波缩减采样后的结...
- 要注意的编译问题\_xianquji1676的博客

6-10
- 头文件里 using namespace pcl 这会导致编译错误,而且根本分析不到错误在哪 不要在编译选项 里加 -march=native ...
- ize is too small for the input dataset 解决办法

小明的专栏

1984
- 述 在使用PCL的voxelgrid filter时，若点云过大，而设置的voxel比较小，可能会导致voxel的数量超过int32的上限，从...
- oxelGrid::applyFilter] Leaf size is too small for the input dataset. Integer indi... qq\_40985985的博客

649
- pcl 点云下采样时报错及解决 [pcl::VoxelGrid::applyFilter] Leaf size is too small for the input dataset. Integer indices ...
- 三维模型(OBJ)转换成PCL的点云格式(PCD,PLY)\_changh...

6-4
- 默认 -leaf\_size=0.01f,会出现 Leaf size is too small for the input dataset. Integer indices would overflow(接下来学习...
- 滤波模块相关概念及算法介绍

qq\_38991255的博客

1531
- 中点云滤波方案 PCL中总结了几种需要进行点云滤波处理的情况,这几种情况分别如下：（1）点云数据密度不规则需...
- 【自学篇】一、SolidWorks 三维建模 STL, OBJ 采样生成 PCD 点云数据（附源码） idiot5lie的博客

1753
- 学篇] 一.SolidWorks三维建模STL,OBJ采样生成PCD点云数据新的改变功能快捷键合理的创建标题，有助于目录的...
- ize is too small for the input dataset. PCL Voxel Grid 问题

fb\_help的专栏

1198
- ze is too small for the input dataset. PCL Voxel Grid 问题 见： https://blog.csdn.net/rocachilles/article/details/88227...
- 点云分割与分类 Segmentation RANSAC随机采样一致性 平面模型分割 欧氏距离... 万有文的博客

1万+
- 割 博文末尾支持二维码赞赏哦\_ 点云分割是根据空间，几何和纹理等特征对点云进行划分，使得同一划分内的点云...
- subscript out of range问题解决之一

zhang010206的专栏

2万+
- bug模式下调试下面代码，总提示vector subscript out of range，但在release 下面没问题。后面查了查，是因为这句...
- ✚

采样VoxelGrid点云滤波

qq\_41685265的博客

1473
- rid PCL实现的VoxelGrid类通过输入的点云数据创建一个三维体素栅格（可把体素栅格想象为微小的空间三维立方体...
- n学习-Scipy库空间算法、数据结构(查找最近邻点、边界值计算(凸壳计算)) weixin\_41387192的博客

494
- 学习-Scipy库空间算法、数据结构 目录 1、快速查找最近邻点KDTree类：KDTree(data, leafsize) 2、凸壳计算（点集...
- 可以创造星球的插件，任意创造可破坏voxel plugin pro.zip

08-25
- lugin pro 可以创造星球的插件，任意创造可破坏地形，专业版 注：请勿直接用于商业用途，仅限于交流学习。如想...
- ✚

点云抽稀.rar

05-12
- 据抽稀显示工具 可改变参数调整抽稀比例 支持2维、3维
- 开发者助手，常用网站自动整合，多种工具一键调用
- 开发者助手由CSDN官方开发，集成一键呼出搜索、万能快捷工具、个性化新标签页和官方免广告四大功能。帮助您...
- ✚: 整数溢出(Integer Overflow)

Lee's Blog

1万+
- 子首先，我們來看一段代碼： #include <stdio.h> int main(int argc, char \*\*argv) { unsigned short int a; signed short i...



Musematics

碼齡5年 暫無認證

20

7萬+

10萬+

7萬+



原創 週排名 總排名 訪問 等級

960

52

57

100

298

積分 粉絲 獲贊 評論 收藏











私信

關注

搜博文文章



熱門文章

Q學習（Q learning）強化學習的簡單例子  
Matlab實現可視化  16858

機器人齊次變換矩陣位姿變換矩陣（RT矩陣）  
Matlab參數公式計算  7352

Leaf size is too small for the input dataset.  
PCL Voxel Grid問題  6342

PCL從CAD模型（STL，OBJ）採樣得到點雲  
（renderViewTesselatedSphere函數詳解）  5403

機器人領域的國際會議簡介  
機器人學術會議  4973

分類專欄



論文写作

1篇



软件安装

2篇



心得体会

7篇



图像处理

5篇



系统与软件操作

2篇



示例程序

7篇



最新評論

Leaf size is too small for the input datase...

阿川\_Lidar: 你好，請問OctreeVoxelGridFilter是PCL中的函數嗎

Q學習（Q learning）強化學習的簡單例...

阿波茨德俄佛哥: ok

Q學習（Q learning）強化學習的簡單例...

Musematics: 我不是做強化學習的，不太了解sarsa，這個只是q學習的一個簡化的/ ...

Q學習（Q learning）強化學習的簡單例...

阿波茨德俄佛哥: 博主，你好，這個算法怎麼改成Sarsa算法呢，那個公式應該怎麼 ...

Q學習（Q learning）強化學習的簡單例...

 點贊2

 評論8

 分享

 收藏15

 打賞

 舉報

關注

一鍵三連

https://blog.csdn.net/rocachilles/article/details/88227272

3/4

最新文章

阿里動物園2021 最新版阿里家書

6D 位姿估計位姿測量常用方法總結（適用於單目標場景）

數值方法解出的近似旋轉矩陣轉化為正交的標準旋轉矩陣旋轉矩陣標準化正交矩陣

2021年 1篇	2020年 6篇
2019年 12篇	2017年 1篇