|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **得分** | **教师签名** | **批改日期** |
|  |  |  |

课程编号： IB00134

****

**深圳技术大学实验报告**

**课程名称： 人工智能应用实践**

**实验名称： 立体视觉和SfM**

**班 级：**

**指导教师： 彭小江**

**报 告 人： 学号：**

**合 作 者： 组号：**

**实验地点：**

**实验时间： 年 月 日 星期**

**提交时间：**

|  |
| --- |
| 1. **实验目的** 2. 熟悉立体视觉的原理； 3. 掌握相机标定方法和实现; 4. 掌握开源工具colmap进行SfM. 5. **实验内容与记录** 6. 利用OpenCV示例，完成相机标定，并给出参数的意义。 7. 配置colmap环境，对一个物体拍摄图像，进行SfM。 8. **实验分析和总结** 9. **思考题** 10. 查阅资料，简述相机标定的意义。 |
| **指导教师批阅意见：** |
| **成绩评定：**   |  |  |  |  |  | | --- | --- | --- | --- | --- | | **操作及记录**  （50分） | **实验分析总结**  （20分） | **思考题**  （10分） | **报告整体印象**  （20分） | **总分** | |  |  |  |  |  | |

注：成绩评定的内容可根据实际情况进行调整。