

计算机视觉 life 《一个月挑战第十九天作业》

大作业编程题

完成时间：

- 2023/5/17 10:00 至 2023/5/21 23: 59

完成方式：

- 考试时间 90 分钟，**会提前在课程群内提供编程框架**，也可咨询课程班主任)
- 其中编程题需提前完成（不在 90 分钟计时时间内）完成后**上传百度网盘，设置分享链接为永久有效。**
- 然后到课程考试界面开始考试，非编程题直接回答即可。**编程题放入上一步你分享代码的网盘链接即可。90 分钟内完成即可并提交。**

题目：给定一组世界坐标系下的 3D 点 (p3d. txt) 以及它在相机中对应的坐标 (p2d. txt)，以及相机的内参矩阵。使用 bundle adjustment 方法 (g2o 库实现) 来估计相机的位姿 T 。初始位姿 T 为单位矩阵。图的顶点包括相机的位姿，地图点（需要边缘化），设置为二元边。

代码框架链接：

链接：https://pan.baidu.com/s/liutl4RTzWD0tRGkNOFjX_A

提取码：slam