

计算机视觉 life 《视觉惯性 SLAM》挑战赛

编程题

完成时间：

- 2023/5/31 10:00 至 2023/6/20 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。

编程题目

项目的功能：读取两幅图像，分别提取 ORB 特征点，先进行暴力特征匹配，然后使用 VFC 方法剔除错误匹配

运行环境推荐：ubuntu 18.04, OpenCV 3.4.5, 其他版本也 OK

需要补充内容：

1、完成 CMakeLists.txt

2、source 文件夹里 feature_matcher.cpp 的第 82-88 行补充对应代码

```
// -----开始代码-----
```

```
// 将 Matches_bf 里的匹配点对分别放到 X, Y 向量里，约 5 行代码，参考  
OpenCV DMatch 类
```

// -----结束代码-----

提交完整代码和运行成功截图到百度网盘

代码框架链接:

链接: <https://pan.baidu.com/s/1Asx6NIBT1DKq5cl5wOjDgw>

提取码: slam