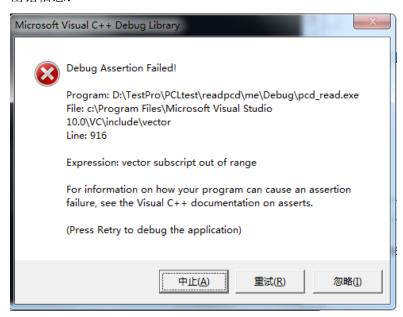
PCL 中下采样:

```
272 Pvoid vg fliter(float voxelsize, pcl::PointCloud PointTRGBA >::Ptr cloud filtered)
273
274
         pcl::VoxelGrid<PointTRGBA> vg;
275
         vg. setInputCloud (cloud_filtered);
276
         vg.setLeafSize (voxelsize, voxelsize, voxelsize);
277
         vg.filter (*cloud_filtered);
278 }:
```

离线的程序 pcd_read 中运行到断点处便出错。在线的程序 openni_grabber 却不会出错。

出错信息:



将 InputCloud 与 Output 改成不同的 Pointcloud 便可以运行。

由于 InputCloud 传入的指针类型, 所以输入输出两个点云类共用同一地址空间, 故猜想此处 有问题。

根据 PCL 官网上的指示:

Can I still debug my PCL based project and step into PCL code even if I use PCL all-in-one installer?

- Download the PDB archive that corresponds to the used PCL all-in-one installer;
- Unzip it inside the bin subfolder of your PCL installation folder, so that the pdb files lie near to the dlls;
 Once the debugger needs to step into PCL code, you will be asked for PCL sources folder. You can download the sources archive from here. Unzip it somewhere on your disk, and give the debugger the

下载了对应版本的 pdb 文件。

源码之前已经下载过。

Debug 进入 voxel_grid.hpp 函数,找到问题处:

```
325
             // Fill r/g/b data, assuming that the order is BGRA
326
             pcl::RGB rgb;
327
             memcpy (&rgb, reinterpret_cast<const char*> (&input_->points[index_vector[cp].cloud_point_index]) + rgba
328
             centroid[centroid_size-3] = rgb.r;
             centroid[centroid_size-2] = rgb.g;
330
             centroid[centroid_size-1] = rgb.b;
```

此时 input ->points.size()变为 4269,但 capacity 及 width 等其他属性仍为 11258。

又进了几次,从头开始排查,发现 size 的变化是从这个位置开始的:

```
// Fourth pass: compute centroid
output.points.resize (total);
if (save_leaf_layout_)
{
283     try
284     {
```

因为 input_与 output 共同地址空间,所以在对 output.points 进行 resize 的时候, input_->points.size()也随之改变了。

那么问题又来了。

为什么在线程序 openni grabber 可以运行?

继续设断点,调试。

但又出现了新的问题:

```
499
         //system("pause");
500
         pcl::VoxelGri 无测试信息
501
                                                                               ? X
502
         vg.setInputCl
         vg. setLeafSiz
                              无法找到 "openni_grabber.exe" 的调试信息,或者调试信息不匹配。未使用调试信息生成二进制文
504
         vg.filter (*d
505
                              是否继续调试?
506
         std::cout<<"
         std::cout<<cli>不再显示此对话框(D)
507
         viewer.showCl
508
                                                是(Y)
                                                          否(N)
509
         system("pause
510
         if (issor) // 移除离群点
511
```

无法进入调试, 而且断点也变成了红圈圈里那个样子。

原以为是因为在回调函数里面所以无法设断点,经过一番百度,无果。

后尝试在 main 函数里设断点,再进调试,仍然出现这个问题。

然后在与离线工程对比的时候发现:



于是将其改为 debug,调试成功。

并且出现了与离线程序相同的问题。

.....

我说之前怎么感觉离线的程序跑起来格外的慢,怪不得师兄曾和我反复强调要用 release 模式······

可! 是! 谁 TM 能想到两种模式不止是快慢的问题啊!!

由于 release 模式下无法进调试, 所以暂时还无法确定在这两种模式下函数内部执行的区别。