#### 2. 图像去畸变

见代码

## 3. 双目视差的使用

见代码

#### 4. 矩阵运算微分

1

$$\mathrm{d}(\mathbf{A}\mathbf{x})/\mathrm{d}\mathbf{x} = \frac{\mathbf{A}\mathrm{d}\mathbf{x}}{\mathrm{d}\mathbf{x}} = \mathbf{A}$$

2

证法一:

$$\mathrm{d}(\mathbf{x}^T\mathbf{A}\mathbf{x})/\mathrm{d}\mathbf{x} = \frac{\mathrm{d}(\mathbf{x})^T\mathbf{A}\mathbf{x} + \mathbf{x}^T\mathbf{A}\mathrm{d}(\mathbf{x})}{\mathrm{d}\mathbf{x}} = (\mathbf{A}\mathbf{x})^T + \mathbf{x}^T\mathbf{A} = \mathbf{x}^T(\mathbf{A}^T + \mathbf{A})$$

证法二:

$$d(\mathbf{x}^{T}\mathbf{A}\mathbf{x})/d\mathbf{x} = \frac{\partial(\mathbf{x}^{T}\mathbf{A}\mathbf{x})}{\partial\mathbf{x}^{T}} = P_{1\times N}$$

$$P_{k} = \frac{\partial(\mathbf{x}_{i}\mathbf{A}_{ij}\mathbf{x}_{j})}{\partial\mathbf{x}_{k}} = \mathbf{A}_{kj}\mathbf{x}_{j} + \mathbf{x}_{i}\mathbf{A}_{ik}$$

$$\Rightarrow P = (\mathbf{A}\mathbf{x})^{T} + \mathbf{x}^{T}\mathbf{A}$$

3

证法一: 对于左边

$$\mathbf{x}^{\mathbf{T}}\mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{x}_{i}\mathbf{A}_{ij}\mathbf{x}_{j}$$

对于右边

$$egin{aligned} (\mathbf{x}\mathbf{x}^{\mathbf{T}})_{ij} &= \mathbf{x}_i\mathbf{x}_j \ (\mathbf{A}\mathbf{x}\mathbf{x}^{\mathbf{T}})_{ik} &= \mathbf{A}_{ij}\mathbf{x}_j\mathbf{x}_k \ \mathrm{trace}(\mathbf{A}\mathbf{x}\mathbf{x}^{\mathbf{T}}) &= \sum_i (\mathbf{A}\mathbf{x}\mathbf{x}^{\mathbf{T}})_{ii} &= \mathbf{A}_{ij}\mathbf{x}_j\mathbf{x}_i \end{aligned}$$

故而相等。

注: 这里有些地方使用了张量的表示法, 省略了求和符号.

### 5. 高斯牛顿法的曲线拟合

见代码

# 6. 批量最大似然估计

$$H = \begin{bmatrix} -1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

2

$$W = \begin{bmatrix} Q & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & Q & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & Q & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & R & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & R & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & R \end{bmatrix}$$

③ 有唯一解.

对 $E=rac{1}{2}(\mathbf{z}-\mathbf{H}\mathbf{x})^{\mathrm{T}}\mathbf{W}^{-1}(\mathbf{z}-\mathbf{H}\mathbf{x})$ 求偏导, 令其等于0:

$$-(Z - H\mathbf{x})^T W^{-1} H = 0$$
  

$$\Rightarrow (H^T W^{-1} H)^T \mathbf{x} = (ZW^{-1} H)^T$$
  

$$\Rightarrow \mathbf{x} = (H^T W^{-1} H)^{-T} (ZW^{-1} H)^T$$