

多元传感输入

RGB 相机

深度相机

激光雷达

场景表示

多层感知机

多分辨体素网格

二维矩阵

混合表示

混合隐式场

NeuS 方法

NeuralRGB-D 方法

多视角一致性

优化隐式表达

光度/深度误差

距离场分布先验

Eikonal 先验