

正侧模板 匹配 侧向拍摄图像 识别效果不佳，匹配到的关键点很少，增大匹配模板区域后更多地是匹配到了背景上，因此不太行得通。

正侧模板 匹配 正侧拍摄图像 能够计算出旋转角度与位移



左侧拍摄模板 匹配 左侧拍摄图像 识别效果可以计算出旋转角度和位移

右侧拍摄模板 匹配 右侧拍摄图像 识别效果同上

另外还进行了对第一深度和第二深度的实验

之前做的实验都是对第二深度做的实验，第二深度距离摄像头较远，可以拍摄到全部的箱子正面，但更换图片至第一深度时，结果出现了较大误差，难以计算出正确结果，分析为，当第一深度时，货箱在图像上的面积过大；同时由于距离很近导致了稍微移动箱子后，待匹配图片的货箱出现了尺寸放大，导致了通过倒推旋转和平移参数难以与模板匹配的四个点对应上。



