接口功能：

判断某点是否在给定点集投影到平面上的投影区域的边缘。

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 输入类型 | Name | Type | Default Value |
| Input | cloud | pcl::PointCloud<PointInT> |  |
| Input | q\_idx | int |  |
| Input | indices | pcl::Indices |  |
| Input | u | Eigen::Vector4f |  |
| Input | v | Eigen::Vector4f |  |
| Input | angle\_threshold | float |  |
| Output | isBoundaryPoint | bool |  |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 参数 | 类型 | 说明 |
| cloud | pcl::PointCloud<PointInT> | 输入点云 |
| q\_idx | int | 查询点的下标 |
| indices | pcl::Indices | 查询点的临近点集的下标 |
| u | Eigen::Vector4f | u方向 |
| v | Eigen::Vector4f | v方向 |
| angle\_threshold | float | 阈值角度 |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 行号 | 解释 | Tik接口 |
| 7 | 调用重载的isBoundaryPoint接口 |  |
|  |  |  |
|  |  |  |
|  |  |  |