接口功能：

利用cloud中indices索引向量指定的点集，计算3个不变矩，存储在j1、j2、j3中。

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Classify | Name | Type | Default Value |
| Input | cloud | pcl::PointCloud<PointInT> |  |
| Input | indices | pcl::Indices |  |
| Output | j1 | float |  |
| Output | j2 | float |  |
| Output | j3 | float |  |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 参数 | 类型 | 说明 |
| cloud | pcl::PointCloud<PointInT> | 作为输入的点云 |
| indices | pcl::Indices | 指向点云的索引向量 |
| j1 | float | 作为输出的第一个不变矩 |
| j2 | float | 作为输出的第二个不变矩 |
| j3 | float | 作为输出的第三个不变矩 |

|  |  |
| --- | --- |
| 该接口需要用到的Tik接口 | 同pcl::compute3DCentroid()接口，vec\_add，vec\_sub，vec\_mul |
| 无法用Tik接口实现的部分 | 同pcl::compute3DCentroid()接口 |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 行号 | 解释 | Tik接口 |
| 7 | 调用pcl::compute3DCentroid()接口 |  |
| 16~18 | 向量减法 | vec\_sub |
| 20~25 | 标量混合四则运算 | vec\_mul、vec\_add |
| 29~31 | 标量混合四则运算 | vec\_add、vec\_mul、vec\_sub |